

Robot de tuns gazon RURIS SENTINEL 1500



1. INTRODUCERE	2
2. INSTRUCȚIUNI DE SIGURANȚĂ	2
3. DATE TEHNICE	4
4. PREZENTARE GENERALĂ A UTILAJULUI	5
5. INSTALAREA	6
4. PUNEREA ÎN FUNCȚIUNE	27
5. ÎNTREȚINERE DEPOZITARE ȘI DEPANARE	37
8. DECLARAȚII DE CONFORMITATE	40

1. INTRODUCERE

Stimate client!

Îți mulțumim pentru decizia de a cumpăra un produs RURIS și pentru încrederea acordată companiei noastre! RURIS este pe piață din anul 1993 și în tot acest timp a devenit un brand puternic, care și-a construit reputația prin respectarea promisiunilor, dar și prin investițiile continue menite să vină în ajutorul clienților cu soluții fiabile, eficiente și de calitate.

Suntem convinși că veți aprecia produsul nostru și vă veți bucura de performanțele sale timp îndelungat. RURIS nu oferă clienților săi doar utilaje, ci soluții complete. Un element important în relația cu clientul este consilierea atât înainte de vânzare, cât și post vânzare, clienții RURIS având la dispoziție o întreagă rețea de magazine și puncte service partenere.

Pentru a vă bucura de produsul cumpărat, vă rugăm să parcurgeți cu atenție manualul de utilizare. Prin respectarea instrucțiunilor, o să aveți garanția unei utilizări îndelungate.

Compania RURIS lucrează continuu pentru dezvoltarea produselor sale și de aceea își rezervă dreptul de a modifica printre altele forma, înfățișarea și performanțele acestora, fără a avea obligația de a comunica acest lucru în prealabil.

Vă mulțumim încă o dată că ați ales produsele RURIS!

Informații și suport clienți:

Telefon: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. INSTRUCȚIUNI DE SIGURANȚĂ

2.1. ATENȚIONĂRI PE UTILAJ

	Avertizare! Pericol!		Păstrați o distanță sigură față de robot în timpul funcționării
	Opriti robotul înainte de a-l ridica când efectuați operațiile de mentenanță.		Țineți mâinile și picioarele departe de lamele rotative. Nu puneți niciodată mâinile sau picioarele aproape de sau sub robot.
	Asigurați-vă că întrerupătorul principal de alimentare este în poziția „OPRIT” înainte de a efectua orice inspecție și/sau întreținere.		Citiți manualul.
	Atenție! Nu turnați apa pe robot.		Nu va urcați pe robot.
	Atenție! Nu spălați dedesubtul robotului cu jet de apă.		

2.2. AVERTIZĂRI

Citiți manualul de instrucțiuni înainte de utilizare. Păstrați-l pentru consultări ulterioare.

Instruire

- Citiți cu atenție instrucțiunile. Familiarizați-vă cu comenzile robotului.
- Nu permiteți persoanelor nefamiliarizate cu aceste instrucțiuni sau copiilor să utilizeze robotul.
- Operatorul sau utilizatorul este responsabil pentru accidente sau pericolele provocate altor persoane sau proprietăților acestora.

Pregătire

- Verificați periodic zona în care aparatul este utilizat și eliminați toate pietrele, bețele, firele și alte obiecte străine.
- Verificați periodic dacă lamele, șuruburile lamei și ansamblul de tăiere sunt uzate sau deteriorate. Înlocuiți lamele și șuruburile uzate sau deteriorate în seturi pentru a păstra echilibrul.

Utilizare

- Nu puneți mâinile sau picioarele în apropierea sau sub părțile rotative ale robotului.
- Nu ridicați sau transportați robotul în timp ce motorul este pomit.
- Opriti robotul de la butonul de alimentare:
 - Înainte de a îndepărta un blocaj;
 - Înainte de a verifica, curăța sau lucra la robot.

Nu lăsați robotul să funcționeze nesupravegheat dacă știți că există animale de companie, copii sau persoane în apropierea acestuia.

În plus, atunci când utilizați robotul:

- Evitați să utilizați robotul pe iarbă umedă.
- Nu utilizați robotul când sunteți desculți sau purtați sandale deschise. Purtați întotdeauna încălțăminte de protecție și pantaloni lungi.
- Fiiți extrem de precaut atunci când întoarceți utilajul spre dvs.
- Porniți întotdeauna robotul conform instrucțiunilor, cu picioarele departe de lamă(e).

Întreținere și depozitare

- Mențineți strânse toate piulițele, bolțurile și șuruburile pentru a vă asigura că utilajul funcționează corect, în condiții de siguranță.
- Pentru siguranță, înlocuiți piese uzate sau deteriorate.
- Asigurați-vă că folosiți piese originale atunci când le înlocuiți pe cele deteriorate.
- Asigurați-vă că bateria este încărcată folosind încărcătorul corect, recomandat de producător. Utilizarea incorectă a încărcătorului poate duce la șoc electric, supraîncălzire sau scurgeri de lichid coroziv din baterie.
- În cazul unei scurgeri de electrolit, clătiți cu apă / agent neutralizant, solicitați ajutor medical în cazul în care acesta intra în contact cu ochii, etc.
- Service-ul robotului se va face în conformitate cu instrucțiunile producătorului.
- Nu deschideți și nu deteriorați acumulatorul.
- Asigurați-vă că acumulatorul este încărcat folosind încărcătorul corect recomandat de producător. Utilizarea incorectă poate duce la electrocutare, supraîncălzire sau scurgeri de lichid coroziv din baterie.

Întreținere și instrucțiuni speciale

- Opriti întotdeauna întrerupătorul principal de alimentare al robotului înainte de a elimina blocajele, verificarea și curățarea utilajului sau înainte de a înlocui lama de tăiere. Nu încercați niciodată să reparați sau să reglați robotul în timp ce acesta este în funcțiune.
- În cazul vibrațiilor anormale, opriți robotul și verificați dacă lamelele sunt deteriorate. Înlocuiți lamele uzate sau deteriorate pentru a păstra echilibrul. Dacă vibrația continuă, contactați un service autorizat RURIS.
- Folosiți mănuși de protecție când inspecțiați sau întrețineți lama.
- Nu efectuați întreținerea când sunteți desculți sau purtați sandale deschise. Purtați întotdeauna pantofi de lucru adecvați și pantaloni lungi;
- Înlocuiți piesele uzate sau deteriorate pentru siguranța dumneavoastră.
- Folosiți numai echipamente și accesorii originale. Nu este permisă modificarea designului original al robotului. Toate modificările sunt făcute pe propriul risc și anulează garanția.
- Păstrați toate piulițele și șuruburile strânse pentru a vă asigura că robotul este în condiții de funcționare sigure.

Instrucțiuni de siguranță pentru încărcător

- Priza trebuie instalată în apropierea echipamentului și trebuie să fie ușor accesibilă.
- Cablul extern al acestei unități nu poate fi înlocuit; dacă cablul este deteriorat, unitatea trebuie schimbată complet.
- Nu deschideți carcasa încărcătorului. Din motive de siguranță, doar personalul service calificat are voie să deschidă orice echipament.

5. Protejați echipamentul de umiditate.
6. Deconectați echipamentul de la sursa de alimentare înainte de curățare. Folosiți o cârpă umedă.
7. Echipamentul trebuie amplasat pe o suprafață stabilă.
8. Dacă încărcătorul nu este folosit pentru o perioadă lungă de timp, deconectați-l de la sursa de alimentare.
9. Dacă apare una dintre următoarele situații, echipamentul trebuie verificat de către personal service calificat:
 - Ștecărul este deteriorat.
 - A pătruns lichid în echipament.
 - Încărcătorul a fost expus la umiditate.
 - Încărcătorul a căzut și/sau este deteriorat.
 - Încărcătorul prezintă semne evidente de spargere.
 - Încărcătorul nu funcționează bine sau nu îl puteți face să funcționeze conform acestui manual.
10. Nu conectați un cablu de alimentare deteriorat la sursa de alimentare. Nu atingeți un cablu de alimentare deteriorat atâta timp cât acesta este conectat la sursa de alimentare.

Instrucțiuni speciale de siguranță pentru dispozitivele alimentate cu baterie:

1. Asigurați-vă că robotul este oprit înainte de a introduce bateria reîncărcabilă. Introducerea unei baterii într-o unealtă electrică care este pornită poate duce la accidente.
2. Scoateți ștecărul încărcătorului din priză înainte de a-l curăța.
3. Nu expuneți bateria la lumina directă a soarelui pentru perioade lungi de timp și nu o așezați pe un radiator. Căldura deteriorează bateria și există riscul de explozie. Dacă bateria este caldă, lăsați-o să se răcească înainte de încărcare. Nu deschideți bateria și evitați deteriorarea mecanică a acesteia.

3. DATE TEHNICE

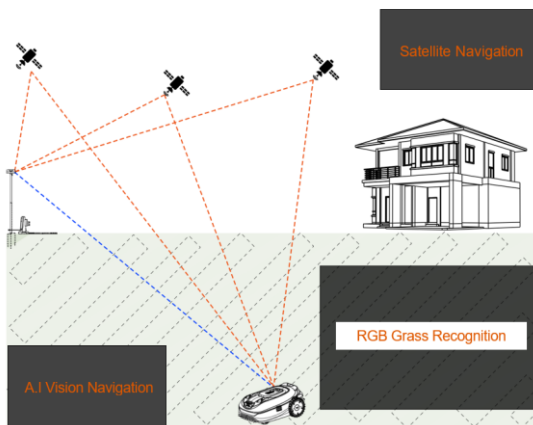
Tip motor	Motor electric fără perii
Voltaj baterie Li-ion	20V
Capacitate baterie Li-ion	6Ah
Tip conexiune	Bluetooth, Wifi, Aplicatie, 4G GPS
Timp de încărcare	120 min
Timp de lucru	90 min
Lățime de tăiere	180 mm
Înălțime de tăiere	20mm-100mm
Unghi maxim de urcare	70°
Suprafață maximă	1500 mp
Greutate neta cu accesorii	22.5 kg
Opțiuni	- Display LCD - Interfata vocala - Senzor Ploaie - Senzor ridicare
Specificatii Radio	Bluetooth BLE ● Frecvență: 2400–2483.5 MHz ● Putere maximă emisă: 5.44 dBm Wi-Fi 2.4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) ● Frecvență: 2400–2483.5 MHz ● Putere maxima emisa: 18.33dBm (placa de baza) ● Putere maxima emisa: 17.5 dBm (modul de procesare algoritmică Wi-Fi) ● Putere maximă emisă: 17.5 dBm LoRa (863–870 MHz) ● Frecvențe: 863–865 MHz / 865 868 MHz

	- Putere maximă emisă: 5.42 dBm GNSS - Sisteme recepționate: GPS, BDS, Galileo, GLONASS - Frecvență: 1559–1610 MHz LTE 4G – transmisii mobile Benzile suportate + puterea maximă emisă: Band 1: 24.37 dBm Band 3: 23.96 dBm Band 7: 23.60 dBm Band 8: 24.17 dBm Band 20: 22.88 dBm Band 28: 23.24 dBm Band 38: 23.99 dBm Band 40: 23.79 dBm Echipamentul poate fi utilizat fără restricții în toate statele membre ale Uniunii Europene.
Garanție	36 luni

Robotul este potrivit pentru o înălțime a ierbii de maxim 100 mm. În iarba mai înaltă, robotul s-ar putea opri. Tundeți gazonul la mai puțin de 100 mm folosind o mașină de tuns gazon.

Bateria robotului beneficiază de funcția "α UP- Inovation RURIS" . Aceasta funcție ajuta bateria atunci când ajunge în pragul critic de descărcare. Ruris a venit cu o inovație în sistemul celulelor din interiorul bateriei, prin care bateria se poate reîncarca după o perioadă lungă de timp în care a stat descărcată. Astfel, utilizatorii RURIS se pot bucura de fiabilitatea și inovația RURIS. După depozitare, se recomandă încărcarea la un interval de 6 luni- 1 an.

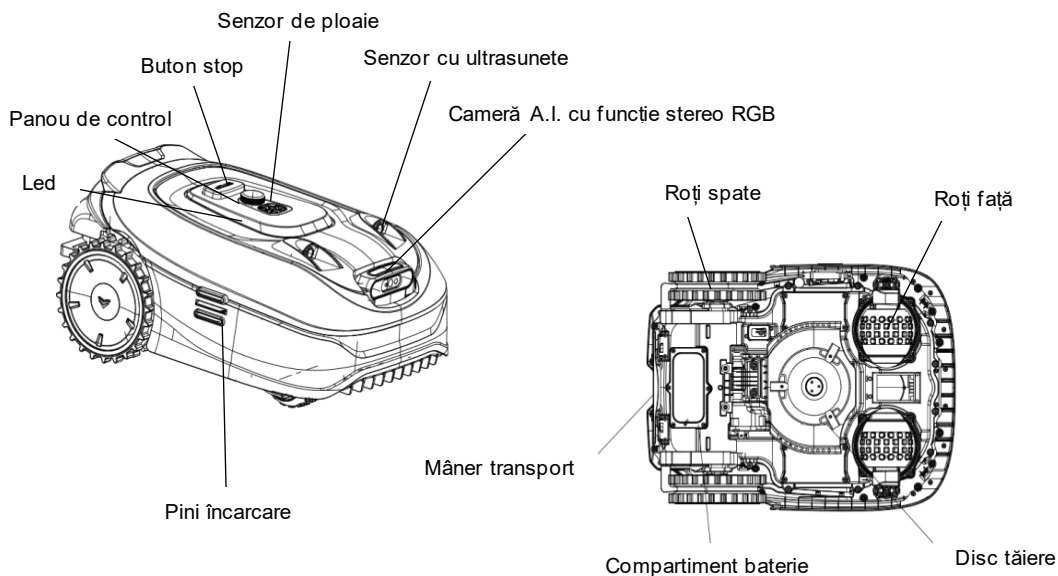
4. PREZENTARE GENERALĂ A UTILAJULUI



Robotul de tuns iarbă Ruris Sentinel 1500 este o mașină extrem de avansată care utilizează Tehnologia Avansată de Poziționare și Navigație (APNT), care combină:

- tehnologia de navigație prin satelit și RGB.
- cartografiere vizuală.
- tehnologia de diagnosticare vizuală a obiectelor.

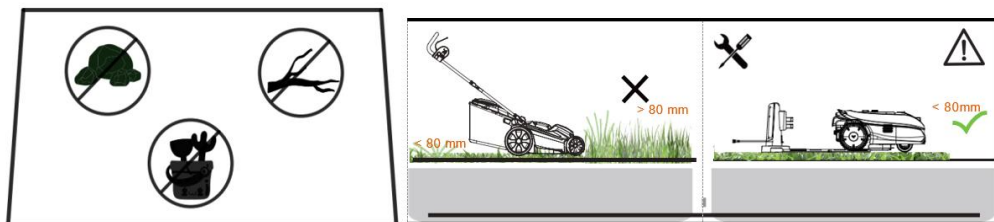
Această tehnologie permite robotului să cartografieze împrejurimile și să determine poziția sa în mediu la nivel de centimetru, permițându-i astfel să navigheze și să se manevreze în jurul obstacolelor cu mare precizie.



Imaginile sunt cu caracter informativ, furnizorul își rezervă dreptul de a aduce modificări structurale și funcționale față de utilajul prezentat în acest manual.

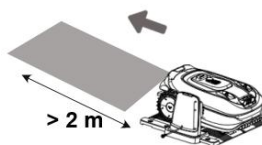
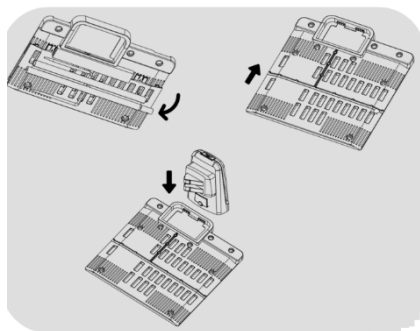
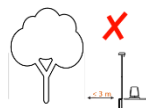
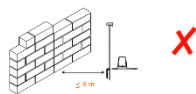
5. INSTALAREA

Îndepărtați crengile de copac, pietrele, jucăriile și alte obstacole care pot deteriora robotul și lamele acestuia.



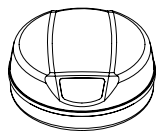
Asamblarea și poziționarea stației de încărcare

În primul rând, găsiți cea mai bună poziție pentru stația dvs. de încărcare, luați în considerare cea mai apropiată priză exterioară, deoarece stația trebuie conectată la aceasta. Asigurați-vă ca terenul pe care plasați stația de încărcare este plat, uscat, fără câmpuri magnetice și fără obstacole în partea din față. Păstrați stația de andocare la o distanță de minim 3 m față de casă, copaci și garduri. Dacă stația de andocare este înconjurată de clădiri sau copaci, asigurați-vă că unghiul deschis în fața stației este mai mare de 110°. Asigurați-vă că există cel puțin 2 m de spațiu plat în fața plăcii de bază a stației de andocare.

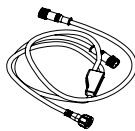


Instalați stația RTK pe tija telescopică.

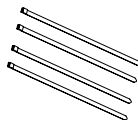
După ce ați găsit poziția potrivită pentru stația de încărcare și stația de referință, urmați procesul de mai jos pentru a finaliza instalarea stației de andocare și a stației de referință.



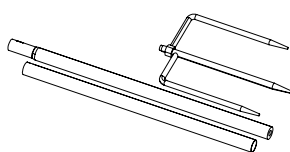
Stația de referință



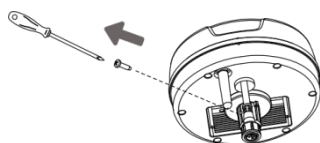
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



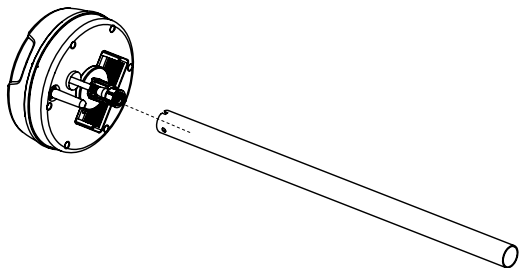
Coliere de plastic



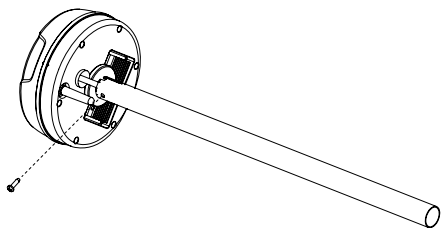
Tijă telescopică pentru stația de referință



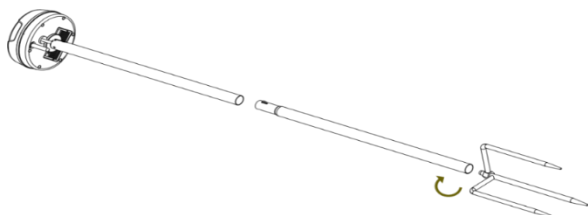
Îndepărtați suruburile de fixare ale stației de referință.



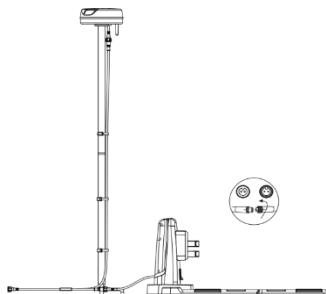
Instalați tija telescopică împreună cu stația de referință.



Folosiți șurubelnița pentru a fixa stația de referință pe tija telescopică.



Conectați partea superioară cu partea inferioară a tijei telescopice



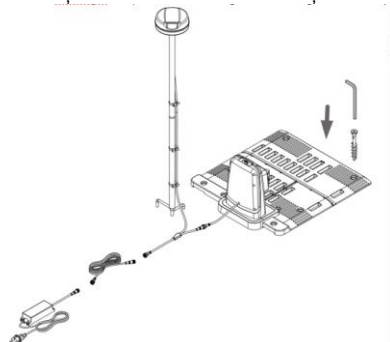
Conectați conectorul (cu cablu mai lung) la stația de referință, conectați conectorul (cu cablu mai scurt) la stația de andocare, apoi folosiți un colier de plastic pentru a fixa cablul de tijă.

Pornirea stației de andocare.

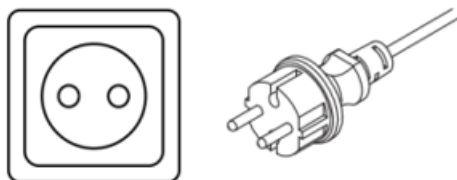
1. Conectați cablul de extensie la sursa de alimentare.



2. Conectați cablul de extensie la stația de andocare și fixați stația de andocare pe sol.



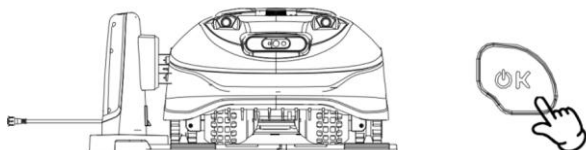
3. Conectați alimentare într-o priză, apoi porniți stația de andocare și stația de referință.



Când stația de andocare este pornită, LED-ul albastru de mai jos se va aprinde continuu. Dacă niciun LED nu se aprinde, verificați sursa de alimentare și conectorii sau contactați un centru autorizat Ruris.

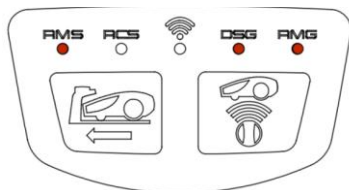


Porniți robotul de tuns gazon și așezați-l în stația de andocare.



Porniți comutatorul principal pentru a alimenta robotul de tuns și să introduceți codul PIN implicit: 0000.

După ce robotul de tuns este pornit și încărcat în stația de andocare, așteptați câteva momente, apoi verificați conexiunea cu sateliții pe panoul stației de referință sau pe ecranul robotului.



Indicator RMS: Indică comunicarea cu robotul de tuns gazon (folosind frecvență radio).

LED aprins continuu - conexiune activă.

LED intermitent – conexiune întreruptă.

Indicator RCS: Rezervat pentru comunicarea cu telecomanda, momentan neutilizat (LED-ul nu indică niciun status).

Indicator DSG: Starea semnalului satelit al stației de referință.

LED aprins continuu – stația de referință funcționează corect.

LED intermitent – stația de referință are o problemă

Indicator RMG: Starea semnalului satelit al robotului de tuns gazon.

LED aprins continuu – robotul are semnal bun.

LED intermitent – robotul are semnal slab.

Indicator WiFi: În mod normal, LED-ul clipește încet. În timpul modului de împerechere (stația de referință și robotul), LED-ul rămâne aprins constant.

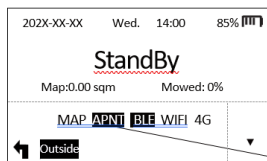
Buton Recall: Buton pentru revenirea robotului de tuns gazon la stația de andocare.



Buton de împerechere stație de referință – robot: Se utilizează atunci când se instalează o nouă stație de referință și este necesară împerecherea acesteia cu robotul. Pentru a activa funcția, țineți apăsat butonul timp de 5 secunde.



Între timp, starea sistemului poate fi verificată și pe ecranul robotului. Când textul **APNT** apare pe ecran cu o culoare diferită, înseamnă că sistemul este configurat corect și este pregătit pentru crearea hărții.



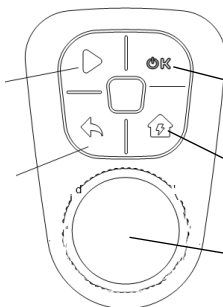
Simbol **APNT** – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de cameră este de asemenea pregătit.

Buton pornire

Buton verificare

Buton inapoi

Buton reincarcare



Buton rotativ
Rotiți pentru navigarea în meniu.
Apăsați pentru confirmare.

5.1 ADĂUGAREA ROBOTULUI ÎN APLICAȚIA REVOLA ȘI CONFIGURAREA SISTEMULUI

Aplicația REVOLA APP

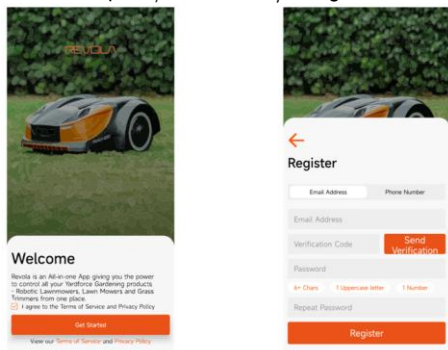
Aplicația REVOLA APP este o componentă esențială a sistemului. Robotul de tuns gazon funcționează împreună cu această aplicație pentru a crea sistemul de granițe virtuale, pe care robotul îl va recunoaște ulterior și îl va folosi pentru a lucra corect pe teren.

Pentru descărcarea aplicației, scanați codul QR de mai jos. De asemenea, puteți căuta manual în magazinul de aplicații utilizând cuvântul-cheie „REVOLA APP”

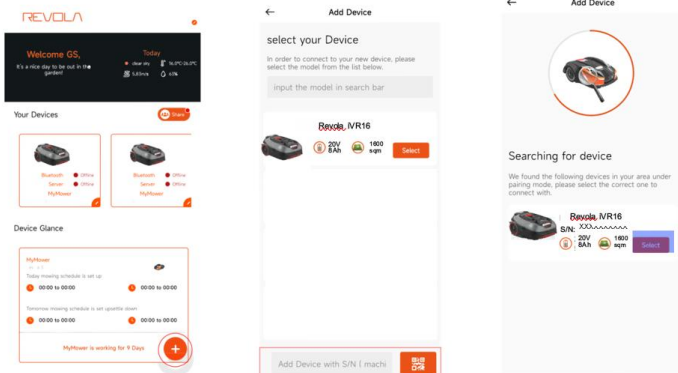
- **App Store** – pentru utilizatorii de iPhone
- **Google Play** – pentru utilizatorii de Android

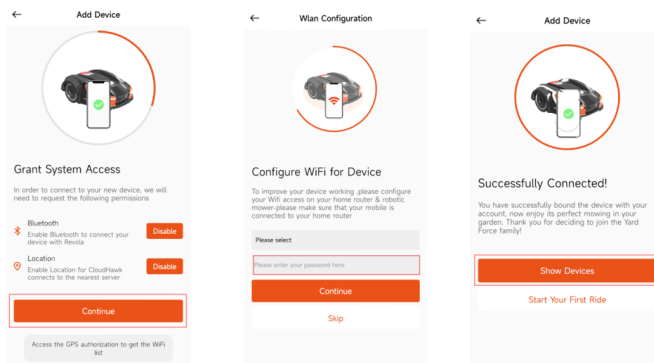


Deschide aplicația REVOLA și înregistrează un cont nou.



Pentru a adăuga mașina de tuns iarbă, vă rugăm să faceți clic pe simbolul „+” din partea dreaptă jos a paginii principale. Verificați numărul de serie al mașinii de tuns iarbă de pe plăcuța de identificare, apoi introduceți numărul de serie sau scanați codul QR de pe plăcuță pentru a continua și urmați instrucțiunile afișate pe ecran.

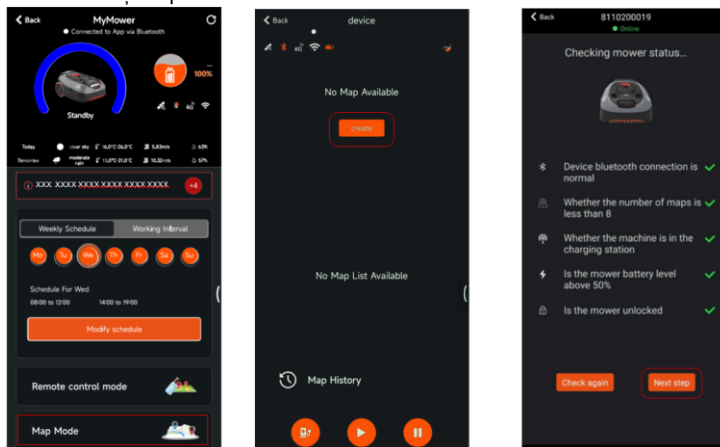




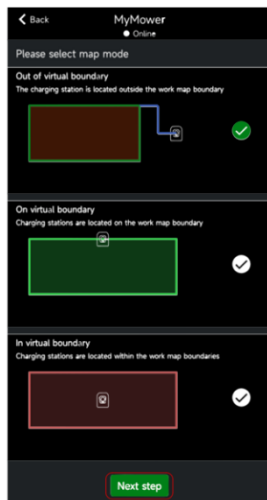
Planificarea și configurarea zonei de lucru

Întrați în pagina de specificații a dispozitivului, selectați modul Hartă și creați o hartă nouă.

Înainte de a intra în procesul „Mod Hartă” din aplicație, aplicația va verifica starea sistemului pentru a se asigura că harta poate fi creată cu succes. Dacă întâmpinați dificultăți, vă rugăm să contactați un centru autorizat Ruris pentru asistență suplimentară.



Aplicația REVOLA acceptă trei tipuri de amplasare a stației de andocare: în suprafeței gazonului, pe suprafețe gazonului sau în exteriorul suprafeței gazonului. Vă rugăm să o selectați pe cea potrivită pentru harta dvs.



Stația de andocare în afara limitei virtuale a suprafeței gazonului

Vă rugăm să vă asigurați că stația de andocare nu este prea aproape de clădiri, garduri sau copaci.

Vă rugăm să vă asigurați că există o linie dreaptă de cel puțin 2 m în fața plăcii de bază.

Stația de andocare pe marginea limitei virtuale a suprafeței gazonului

Vă rugăm să vă asigurați că stația de andocare nu este prea aproape de clădiri, garduri sau copaci.

Vă rugăm să vă asigurați că există o linie dreaptă de cel puțin 2 m în fața plăcii de bază.

Stația de andocare în interiorul limitei virtuale a suprafeței gazonului

Vă rugăm să vă asigurați că există o linie dreaptă de cel puțin 2 m în fața plăcii de bază.

Vă rugăm să nu plasați stația de andocare prea aproape de limita virtuală (trebuie să fie mai mare de 2 m).

Informații importante înainte de a desena harta



Vă rugăm să operați aproape de mașina de tuns iarbă atunci când desenați zona de lucru pentru a evita întreruperea semnalului; procesul necesită o conexiune Bluetooth între mașină și aplicație (vă rugăm să vă asigurați că distanța dintre telefon și mașină este mai mică de 10 m).



Intervalul dintre punctele de limită a zonei de lucru trebuie să fie mai mare de 50 cm, iar punctele de limită pot fi desenate doar atunci când segmentul de linie devine verde.



Vă rugăm să rețineți harta suprafeței gazonului este limitată la 96 de puncte.



Lungimea și lățimea hărții trebuie să fie mai mică de 100 de metri.



--- Linie punctată verde: Se poate desena un punct la poziția curentă.



--- Linie punctată galben: Nu se poate desena un punct la poziția curentă.



— Linie continuă verde: Limită de lucru creată.



— Linie continuă albastră: Traseul robotului de tuns gazon către stația de andocare.



— Linie roșie continuă: limitele obstacolului create.



Șterge ultimul punct desenat.



Salvează și generează harta.



Salvează harta obstacolelor.



Adaugă un obstacol.

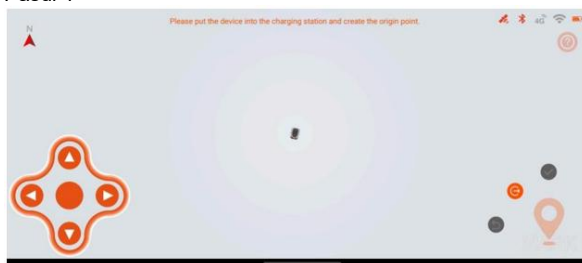
Desenarea hărții cu stația de andocare în afara zonei de lucru a robotului.

Configurează traseul căii de ghidare și zona de lucru.

Atenție

În timpul procesului de creare a hărții, asigurați-vă că simbolul satelitelui  și bluetooth sunt colorate în portocaliu; le poți vedea în colțul din dreapta sus al ecranului telefonului mobil.

Pasul 1



Consola de navigare



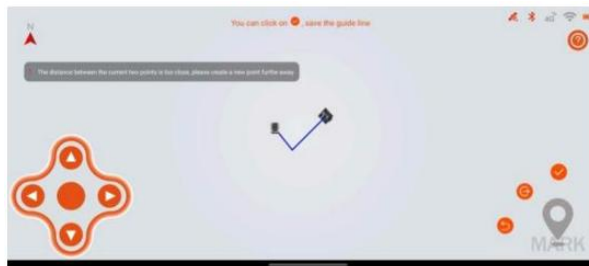
Apăsați să
marcați punctul

Marchează primul punct pentru stația de andocare.



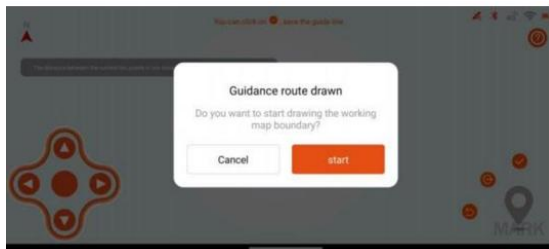
Apasă pentru a afișa mai multe informații.

Pasul 2



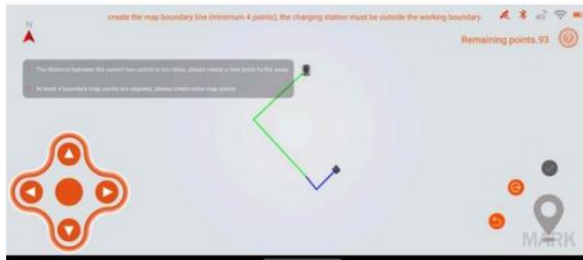
Înainte de a marca primul punct al căii de ghidare, te rugăm să ai în vedere că robotul va genera o linie dreaptă de 2 m în fața stației de andocare.

Pasul 3



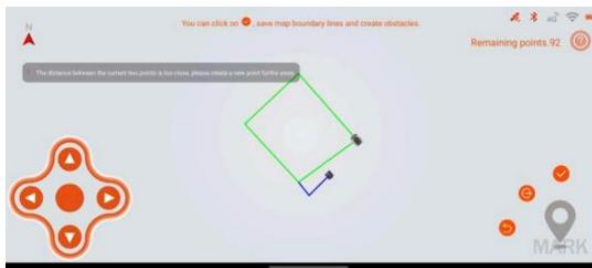
După ce toate punctele căii de ghidare sunt marcate, apasă butonul  pentru a salva traseul de ghidare și continuă procesul de configurare a hărții virtuale.

Pasul 4



Utilizatorul trebuie să aibă în vedere că distanța minimă între fiecare punct este de aproximativ 50 cm, iar sistemul necesită minimum 4 puncte (maximum 96 de puncte). Utilizatorul trebuie să acorde atenție stării liniei în timpul creării hărții și să urmărească mesajele afișate de aplicație.

Pasul 5



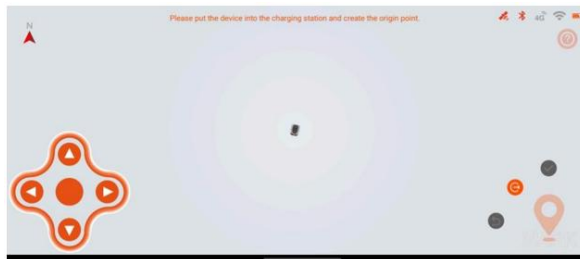
După ce toate punctele zonei de lucru sunt marcate, utilizatorul trebuie să apese butonul , să introducă un nume și să salveze harta.

Desenarea hărții cu stația de andocare langa zona de lucru.

Configurarea zonei de lucru.

În timpul procesului de creare a hărții, asigurați-vă că simbolul satelitului  și bluetooth sunt colorate în portocaliu; le poți vedea în colțul din dreapta sus al ecranului telefonului mobil.

Pasul 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Marchează primul punct pentru stația de andocare.

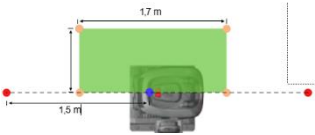
Pasul 2



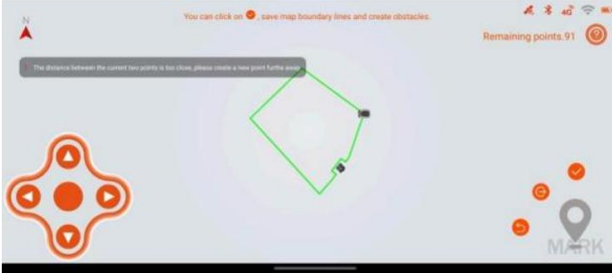
Crearea unei limite virtuale a zonei de gazon utilizând butoanele de navigație și punctele pentru desenarea hărții.

Tunsul în jurul stației de încărcare.

Pentru un tuns mai eficient în jurul stației de încărcare, sistemul creează o zonă specială în jurul stației și o tunde prima dată.



Pasul 3



După ce toate punctele zonei de lucru sunt marcate, utilizatorul trebuie să apese butonul  , să introducă un nume și să salveze.

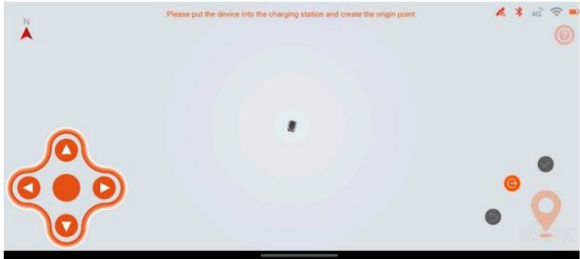
Desenarea hărții cu stația de andocare în interiorul zonei de lucru

Configurarea zonei de lucru.

Atenție!

În timpul procesului de creare a hărții, asigurați-vă că simbolul satelitelui  și bluetooth sunt colorate în portocaliu; le poți vedea în colțul din dreapta sus al ecranului telefonului mobil.

Pasul 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

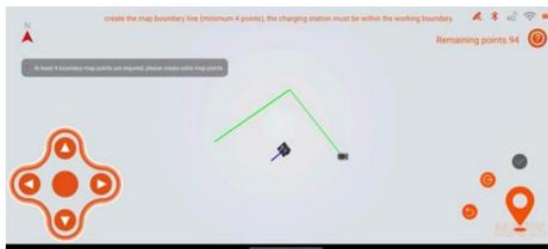
Marchează primul punct pentru stația de andocare.

Pasul 2



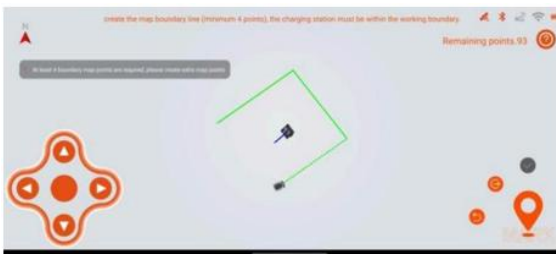
Navigați robotului către următorul punct și marcați cel de-al doilea punct al limitei virtuale.

Pasul 3



Atenție la distanța minimă de aproximativ 50 cm între puncte și la cerința sistemului de minimum 4 puncte (maximum 96 de puncte).

Pasul 4



Atenție la starea liniei în timpul creării hărții și la mesajele afișate de aplicație.

Pasul 5



După marcarea tuturor punctelor zonei de lucru, apăsați butonul , introduceți un nume și salvați zona de lucru.

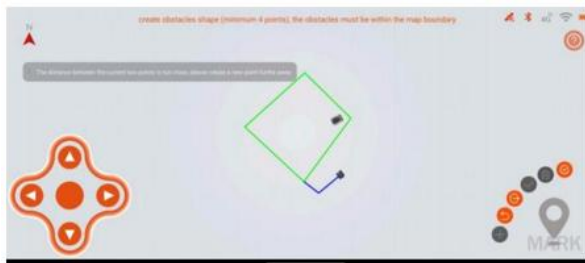
Adăugarea unei zone interzise/obstacol pe hartă.

Configurarea zonei interzise.

Atenție!

În timpul procesului de creare a hărții, asigurați-vă că simbolul satelitului  și bluetooth sunt colorate în portocaliu; le poți vedea în colțul din dreapta sus al ecranului telefonului mobil.

Pasul 1



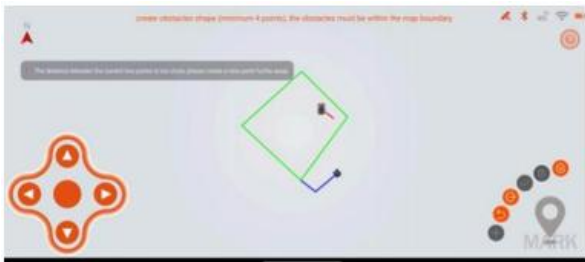
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Navigați robotului către primul punct al zonei interzise/obstacol.

Pasul 2



Marcați punctul 2. După marcarea celui de-al doilea punct se va genera linia roșie, indicând marginea zonei interzise.

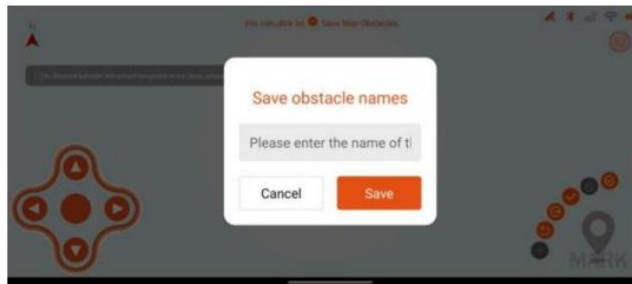
Pasul 3



Atenție la distanța minimă de aproximativ 50 cm între puncte și la cerința sistemului de minimum 4 puncte (maximum 96 de puncte).

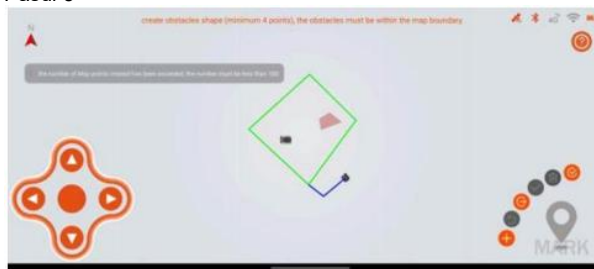
Atenție la starea liniei în timpul creării hărții și la mesajele afișate de aplicație.

Pasul 4



După marcarea tuturor punctelor, apăsați butonul , introduceți un nume și salvați zona de lucru.

Pasul 5



Zona interzisă setată va fi marcată cu o culoare diferită pe hartă.

Generarea și sincronizarea hărții cu robotul.

După ce harta este denumită și salvată, aplicația REVOLA comunică cu robotul și sincronizează informațiile hărții cu acesta.



Finalizarea procesului de creare a hărții.

Utilizatorul trebuie să fie aproape de robot și să se asigure că Bluetooth-ul este conectat înainte de a finaliza procesul de creare a hărții. Dacă procesul de sincronizare al hărții este întrerupt, utilizatorul trebuie să revină la pagina hărții și să verifice dacă harta a fost salvată cu succes.

Interfața modului hartă.

După crearea cu succes a hărții, aceasta va fi listată pe pagina principală a modului hartă. Utilizatorul poate găsi aici accesul la funcția de gestionare a obstacolelor.



Butonul de editare a obstacolelor.

Aplicația suportă funcția de editare a obstacolelor. Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul accesează pagina de editare a obstacolelor. Trebuie să se asigure că robotul este conectat la telefonul mobil prin Bluetooth.



Butonul de ștergere a hărții.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul șterge harta aplicată în prezent.



Comutare la harta satelit.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate vizualiza harta în modul satelit.



Butonul de revenire la stația de andocare.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul comandă robotul să se întoarcă la stația de andocare.



Butonul Start.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul comandă robotul să înceapă tunsul.



Butonul Pauză.

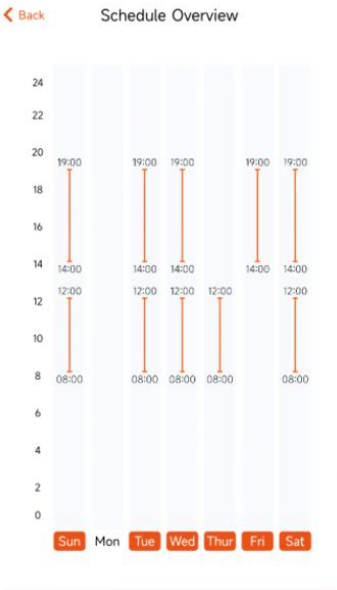
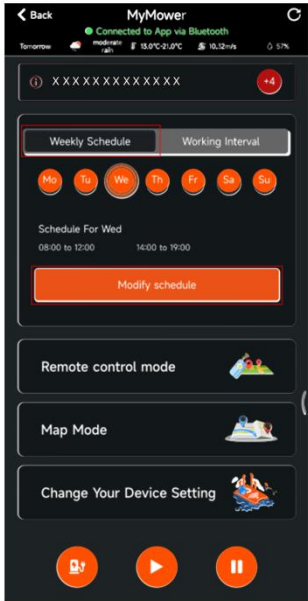
Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul pune robotul pe pauză.



Funcțiile și setările aplicației REVOLA

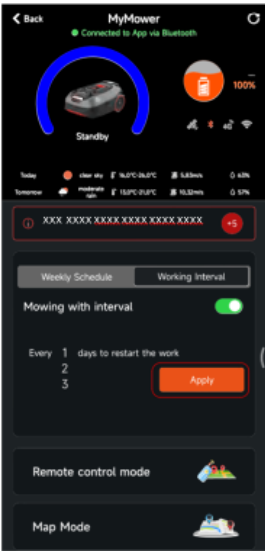
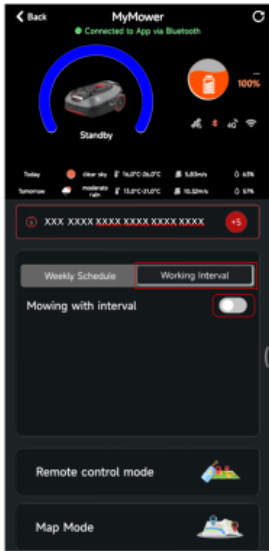
Setarea programului de lucru

Utilizatorul poate seta programul de lucru din aplicația REVOLA. Există două moduri de programare: program săptămânal și interval de lucru. În modul săptămânal, utilizatorul poate seta șapte zile, fiecare zi având două intervale orare. În modul interval de lucru, utilizatorul poate seta ziua de repornire după ce robotul își finalizează tunsul.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

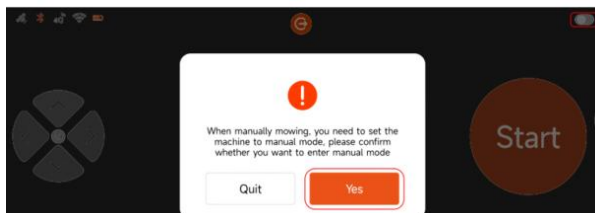
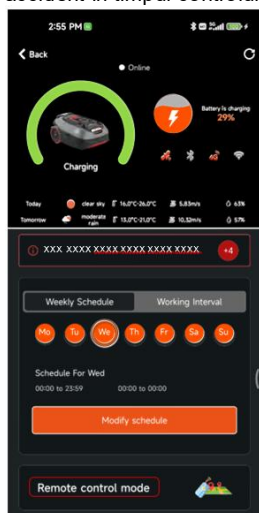


Interval de lucru.

În acest mod de lucru, robotul va reporni și va tunde din nou întreaga suprafață a gazonului după timpul de interval setat.

Modul de control de la distanță.

Robotul de tuns suportă „Modul de control de la distanță”. Utilizatorul poate naviga robotul către o zonă specifică și poate porni motorul de tuns. Trebuie să fie aproape de robot și să acorde atenție riscului de accident în timpul controlului de la distanță.



Atenție!

Modul „Control de la distanță” necesită menținerea conexiunii Bluetooth în permanență; utilizatorul trebuie să fie aproape de robot în timpul utilizării acestei funcții.



Trebuie să vă asigurați că acest buton este activat în timpul utilizării modului „Control de la distanță”.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

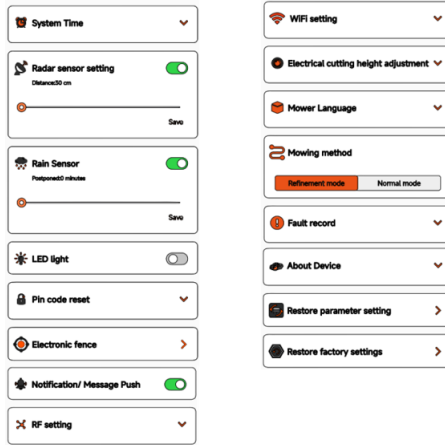
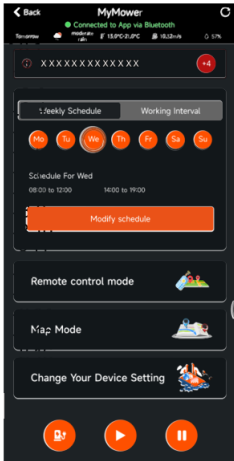
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



Închiderea din modul telecomandă.

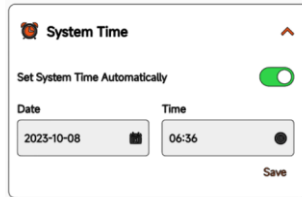
Schimbarea setărilor

Pe pagina principală a dispozitivului, apăsați „Change your device settings” pentru a accesa și vizualiza și modifica setările robotului de tuns gazon.



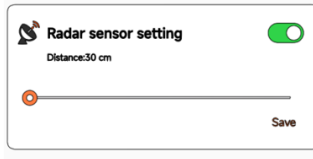
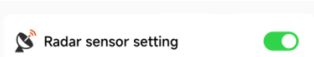
Setarea orei sistemului

Robotul de tuns gazon poate fi configurat pentru a seta automat ora sistemului, urmând ora telefonului mobil, sau pentru a seta manual timpul de funcționare.



Setarea senzorului radar

Robotul de tuns gazon permite reglarea distanței de detectare a senzorului radar între 30 cm și 60 cm.



Setarea senzorului de ploaie

Robotul de tuns gazon permite activarea sau dezactivarea senzorului de ploaie. După activarea senzorului, se poate seta și timpul de amânare: durata pentru care robotul va rămâne în stația de încărcare după ce senzorul de ploaie se usucă.



Setarea luminii LED

Robotul de tuns gazon permite configurarea luminii LED. După activare, sunt disponibile două moduri de

funcționare: „Always on (Permanent aprins)” și „Commissioning mode (Mod de verificare a funcționării)”. Pentru detalii privind modul de testare, consultați descrierea de mai jos.



Mod de verificare a funcționării (Commissioning mode)

Când modul de verificare a funcționării este activat, lumina LED funcționează conform principiilor de mai jos:

- **Verde constant:** în modul standby sau în funcționare, semnalul satelitului este normal.
- **Verde puternic:** în modul standby sau în funcționare, semnalul satelitului este slab, dar funcționarea este posibilă.
- **Albastru constant:** în timpul încărcării, semnalul satelitului este normal.
- **Albastru intermitent:** în timpul încărcării, semnalul satelitului este slab, dar funcționarea este posibilă.
- **Roșu constant:** oprire de urgență / citire / lipsă conexiune între stația de referință și robot.
- **Roșu intermitent:** stare de eroare.
- **Galben intermitent:** semnal satelit slab.
- **Mov constant:** în modul „control de la distanță”, semnalul satelitului este normal.
- **Mov puternic:** în modul „control de la distanță”, semnalul satelitului este slab, dar funcționarea este posibilă.
- **Alb constant:** în timpul procesului OTA (actualizare firmware).

Resetarea codului PIN

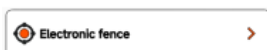
Robotul de tuns gazon permite resetarea codului PIN. După introducerea codului PIN inițial, se poate configura un cod PIN nou pentru dispozitiv.



 A screen titled "PIN code reset" with a lock icon and an upward-pointing chevron icon. It contains three input fields: "Input your current PIN code", "Input your new PIN code", and "Repeat your new PIN code". Each field has the text "Input here" inside. At the bottom right is a "Save" button.

Setarea gardului electric

Robotul de tuns gazon permite activarea sau dezactivarea gardului electric. După activarea comutatorului „Fence Switch”, se apasă butonul  pentru a seta punctul de origine al gardului electric. Ulterior, se poate configura valoarea „Fence Range”. Dacă sistemul detectează că robotul a depășit această valoare, va trimite automat un mesaj de alertă către telefonul mobil al utilizatorului.



 A screen titled "Electronic fence" with a back arrow icon. It shows a "Fence Switch" toggle in the "on" position. Below it is a "Fence Range" input field with the value "20" and a unit "m". At the bottom is a "Save" button.

Notificări / Trimitere mesaje

Robotul de tuns gazon permite activarea sau dezactivarea funcției de trimitere notificări/mesaje. După activarea acestei funcții, sistemul va trimite automat mesaje către telefonul mobil al utilizatorului ori de câte ori apar evenimente relevante în funcționarea robotului.

 Notification/ Message Push ☒

Setarea frecvenței radio (RF)

În cazul utilizării mai multor dispozitive în apropiere (de exemplu, două unități pe același teren), dacă apar interferențe ale frecvenței radio, se poate verifica setarea și, dacă este necesar, se poate modifica canalul RF.

 RF setting 

 RF setting 

Slink info

ID:

MD:

The communication is abnormal, the same channel exists nearby

2110000528,RSTA,74,Online

Slink status:

Setarea WiFi

Robotul de tuns gazon permite configurarea accesului WiFi. De exemplu, în cazul în care router-ul casei este schimbat, se poate introduce noul nume și parola WiFi, iar robotul va utiliza aceste date pentru a se conecta la internet. Se recomandă reținerea faptului că robotul suportă doar frecvența de 2,4 GHz.

 WiFi setting 

 WiFi setting 

Select your WiFi name:

Please select

Input your password:

Input here

Save

Reglarea înălțimii de tăiere

Robotul de tuns gazon permite reglarea înălțimii de tăiere prin această funcție.

 Electrical cutting height adjustment 

 Electrical cutting height adjustment 

Select your cutting height:50 mm



Save

Setarea limbii afisate.

Robotul de tuns gazon permite selectarea limbii afișate.

 Mower Language 

Metoda de tuns

Robotul de tuns gazon permite selectarea metodei de tuns. Sunt disponibile două metode: „Mod dublă acoperire” și „Mod normal”.

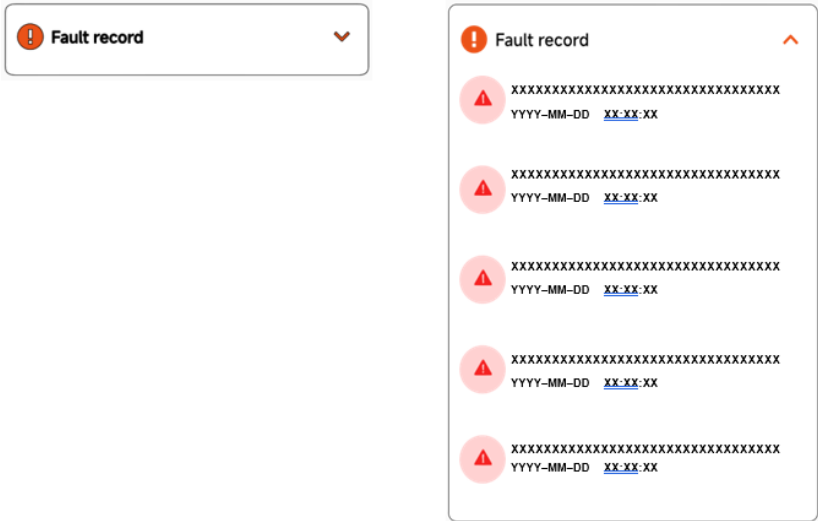


Mod dublă acoperire: Robotul de tuns gazon va tunde inițial de la nord la sud, apoi de la est la vest.

Mod normal: Robotul de tuns gazon tunde mai întâi de la nord la sud, iar pentru zonele netăiate, va tunde de la est la vest pentru a le acoperi complet.

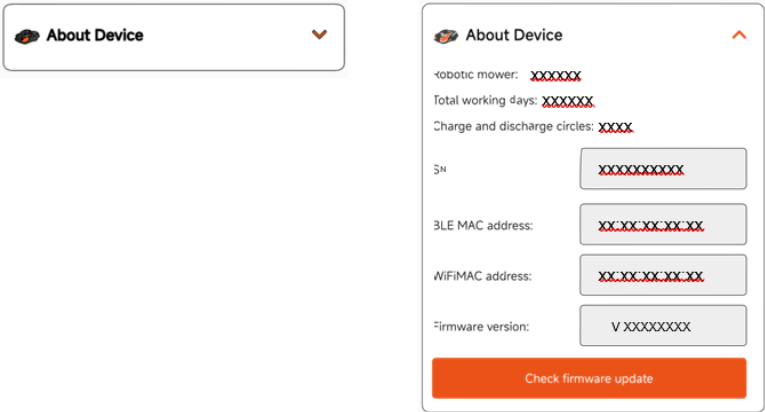
Înregistrarea erorilor

Robotul de tuns gazon permite vizualizarea ultimelor cinci înregistrări de erori prin utilizarea acestei funcții.



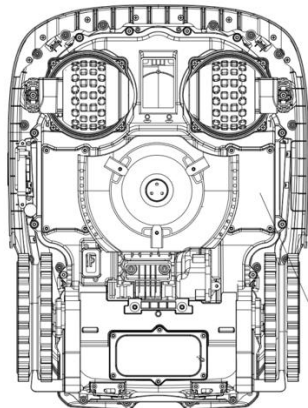
Despre dispozitiv

Robotul de tuns gazon permite consultarea informațiilor despre dispozitiv. De asemenea, se poate verifica versiunea software și dacă există o versiune nouă disponibilă.



Actualizarea software offline

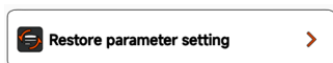
Sistemul suportă și funcția de actualizare a software-ului în modul offline. Software-ul offline va fi pus la dispoziție pe site-ul nostru, iar utilizatorul trebuie să descarce fișierul pe un dispozitiv USB și să efectueze actualizarea conform instrucțiunilor de mai jos.



Port USB

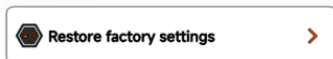
Restabilirea parametrilor

Robotul de tuns gazon permite resetarea parametrilor din meniul de configurare.



Restabilirea setărilor din fabrică

Robotul de tuns gazon permite resetarea completă a tuturor datelor, inclusiv a hărților create.



4. PUNEREA ÎN FUNCȚIUNE

Afișaj și operare

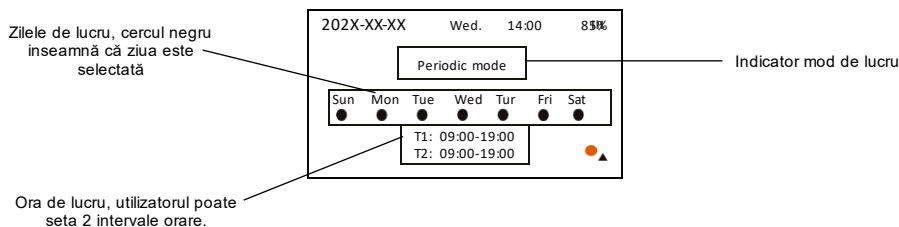
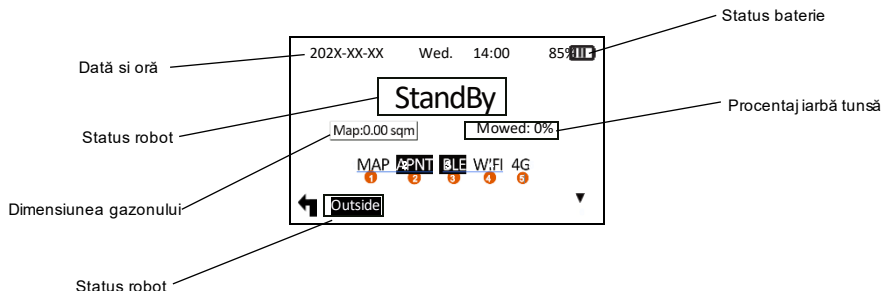
Pagina inițială după pornire

După ce porniți robotul de tuns gazon, utilizatorul trebuie să introducă **codul PIN** (vă rugăm să setați codul PIN dacă robotul este utilizat pentru prima dată).

Dacă utilizatorul nu configurează robotul în termen de **3 minute**, robotul se va bloca din nou, iar utilizatorul va trebui să introducă codul PIN încă o dată.

Please Enter PIN Code

* * * *



1. Simbol MAP

Indicator hartă: când este afișat cu o culoare diferită, înseamnă că există o hartă de lucru stocată în sistem.

2. Simbol APNT

Indicator stare sistem: când este afișat cu o culoare diferită, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sistemul satelitar și camera este pregătită.

3. Simbol BLE

Indicator Bluetooth: când Bluetooth-ul este conectat, simbolul este afișat cu o culoare diferită.

4. Simbol Wifi

Indicator WiFi: când WiFi-ul este conectat, simbolul este afișat cu o culoare diferită.

5. Simbol 4G

Indicator 4G: când datele mobile sunt conectate, simbolul este afișat cu o culoare diferită.

6. Simbol ▼

Folosiți butonul „↓” de pe tastatura de navigare pentru a derula ecranul către pagina următoare.

7. Simbol ▲

Folosiți butonul „↑” de pe tastatura de navigare pentru a derula ecranul către pagina anterioară.

Meniul principal al setărilor robotului

Când ecranul robotului afișează interfața principală, apăsați butonul „Înapoi” pentru a accesa pagina de setări a funcțiilor robotului.

Setarea „Dată și oră”

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Dată și oră”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Settings

1. Date & Time
2. Working Date & Mode
3. PIN Code
4. Sensors & Mowing Height
5. RF Setting
6. Mowing Mode
7. Others

Date & Time

2024-03-15 12:52

Modification saving?

1. YES
2. NO

Setarea „Data și modul de lucru”

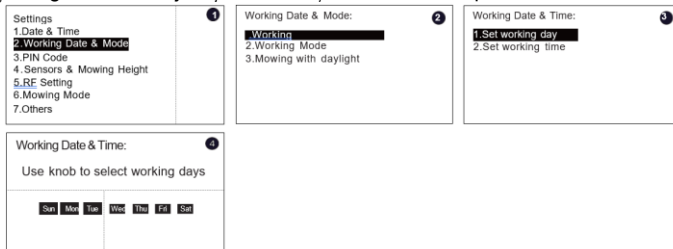
Folosiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Data și modul de lucru”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Această setare include trei opțiuni:

1. Data și ora de lucru.
2. Modul de lucru.
3. Tunsul în timpul zilei.

Setarea zilelor de lucru

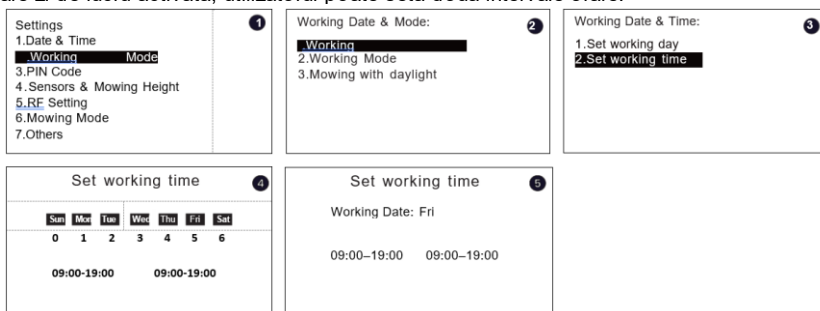
Vă rugăm să urmați imaginile de mai jos și să folosiți butonul rotativ pentru a seta zilele de lucru ale robotului.



Setarea orelor de lucru

Vă rugăm să urmați imaginile de mai jos și să folosiți butonul rotativ pentru a seta orele de lucru ale robotului.

Pentru fiecare zi de lucru activată, utilizatorul poate seta două intervale orare.

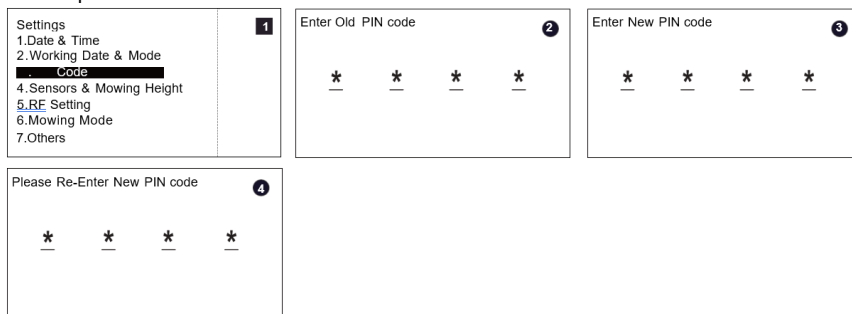


Setarea codului PIN

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Parolă”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Pentru a schimba codul PIN, utilizatorul trebuie să:

1. Introducă codul PIN existent.
2. Introducă codul PIN nou.
3. Confirme prin introducerea din nou a codului PIN nou.

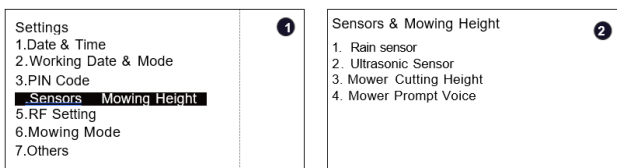


Setarea „Senzori și înălțimea de tăiere”

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Senzori și înălțimea de tăiere”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

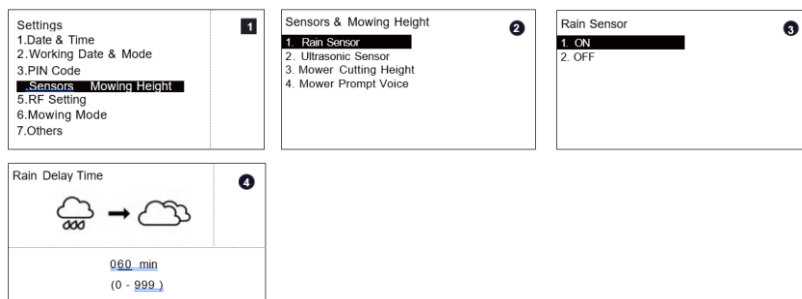
În cadrul acestei setări, utilizatorul poate configura următoarele funcții:

- Senzor ploaie
- Senzor ultrasonic
- Înălțimea de tăiere a robotului
- Vocea de notificare a robotului



Senzor ploaie

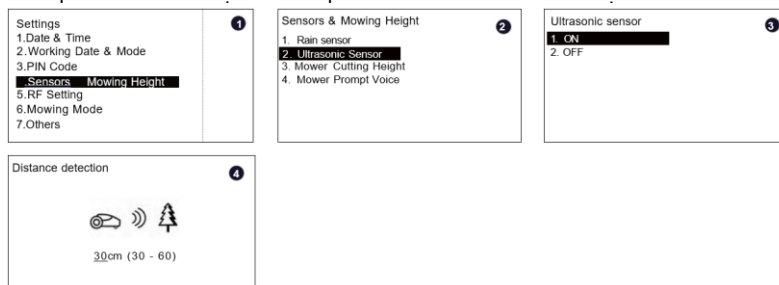
Folosiiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Senzor ploaie”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea. Ulterior, utilizatorul poate seta timpul de întârziere în stația de andocare atunci când senzorul detectează uscăciunea. După completarea setării, aceasta va fi aplicată.



Senzor cu ultrasunete

Folosiiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Senzor cu ultrasunete”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Ulterior, utilizatorul poate seta distanța dintre capul senzorului cu ultrasunete și obiectele detectate.

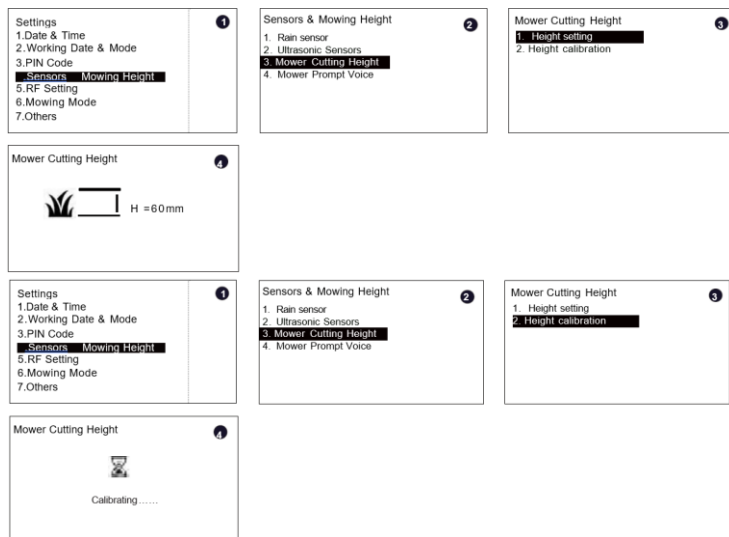


Înălțimea de tăiere a robotului

Folosiiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Înălțimea de tăiere a robotului”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Ulterior, utilizatorul poate folosi butonul rotativ pentru a:

- Seta înălțimea dorită de tăiere
- Efectua calibrarea înălțimii de tăiere

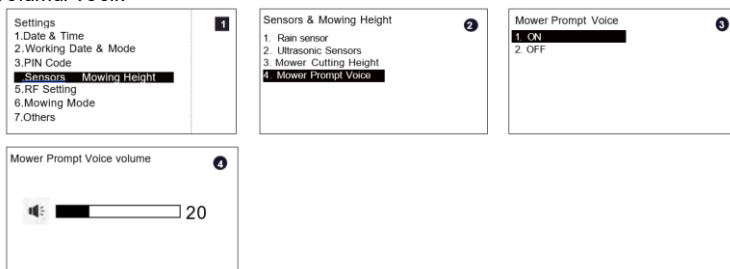


Vocea de notificare a robotului

Folosii butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Vocea de notificare a robotului”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

Utilizatorul poate:

- Activa sau dezactiva vocea de notificare a robotului.
- Seta volumul vocii.

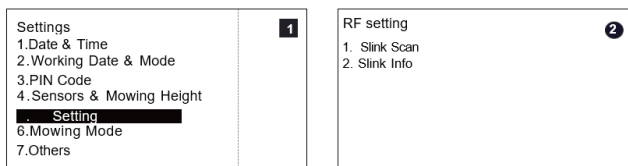


Setarea RF

Folosii butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Setarea RF”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea.

În cadrul acestei setări, există două opțiuni:

1. Slink Scan – permite scanarea frecvențelor RF disponibile pentru a detecta conexiuni.
2. Slink Info – afișează informații despre conexiunea RF curentă, cum ar fi puterea semnalului sau detalii despre modulul RF.



Slink Scan

Atunci când utilizatorul trebuie să schimbe stația de referință sau există interferențe pe canalul de comunicare existent, este necesar să folosească Slink Scan pentru a căuta și a împerechea canalul corespunzător.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
 Apăsăți butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
 După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
 Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

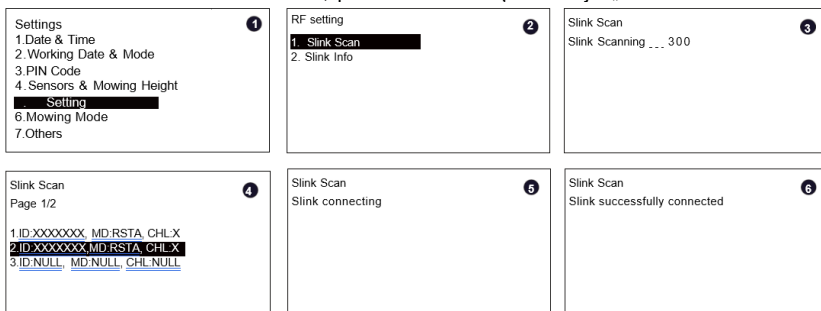
Slink Scan

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa setarea „Slink Scan”.

Robotul va încerca să găsească stațiile de referință disponibile timp de 300 secunde.

După finalizarea scanării, toate canalele detectate vor fi afișate într-o listă.

- Folosiți butonul rotativ pentru a selecta elementul corespunzător.
 - Asigurați-vă că ID-ul selectat corespunde numărului de serie al stației de referință.
- Robotul va încerca apoi să se conecteze la stația de referință.
- Odată ce conexiunea este realizată, pe ecran va fi afișat mesajul „Conexiune realizată cu succes”.

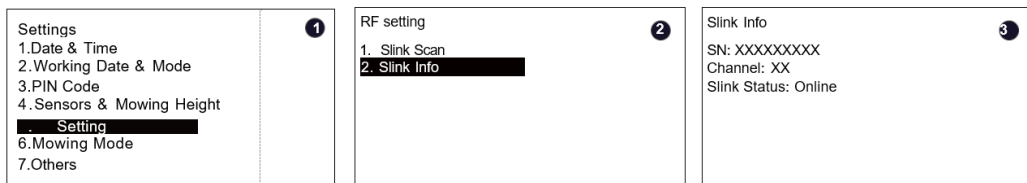


Slink Info

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta „Setarea RF”, apoi apăsați butonul pentru a accesa setarea „Slink Info”.

Pe această pagină vor fi afișate următoarele informații:

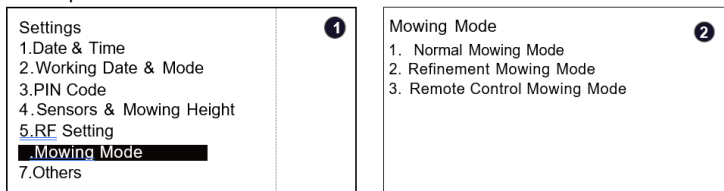
- Numărul de serie al stației de referință
- Canalul RF
- Starea conexiunii



Setarea „Mod de tuns”

Utilizatorul poate alege trei moduri de tuns:

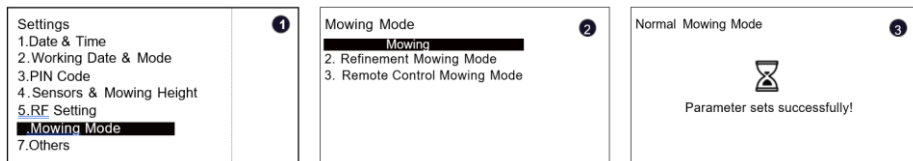
- Mod normal de tuns.
- Mod de tuns rafinat.
- Mod de tuns prin telecomandă.



Mod normal de tuns

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta „Mod normal de tuns”.

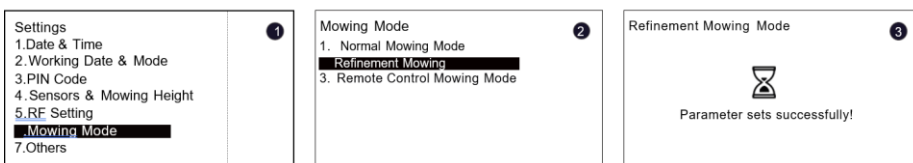
În acest mod, robotul va tunde gazonul în direcția Nord – Sud conform câmpului geomagnetic.



Mod de tuns rafinat

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta „Mod de tuns rafinat”.

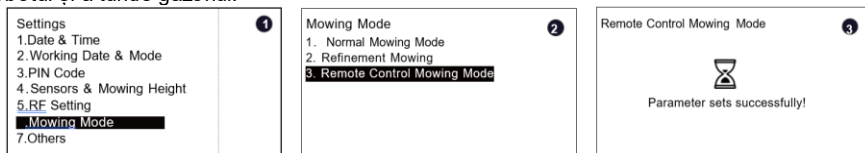
În acest mod, robotul va tunde gazonul întâi în direcția Nord – Sud conform câmpului geomagnetic, apoi va tunde în direcția Est – Vest.



Mod de tuns prin telecomandă

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta „Mod de tuns prin telecomandă”.

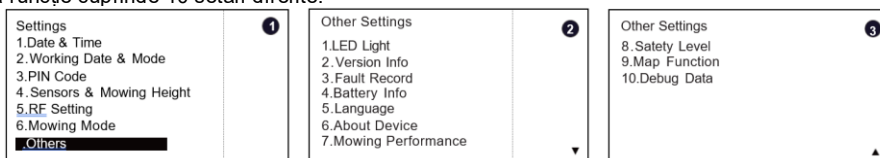
În acest mod, robotul se va conecta la telefonul mobil prin Bluetooth, iar utilizatorul va folosi aplicația pentru a naviga robotul și a tunde gazonul.



Setarea „Altele”

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta opțiunea „Altele”.

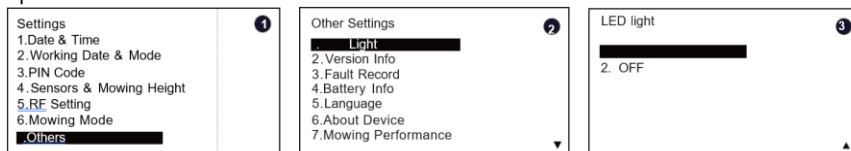
Această funcție cuprinde 10 setări diferite.



Setarea luminilor LED

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Luminile LED”.

Utilizatorul poate activa sau dezactiva banda LED.



Funcționarea luminilor LED

Când luminile LED sunt aprinse, acestea funcționează după următorul principiu:

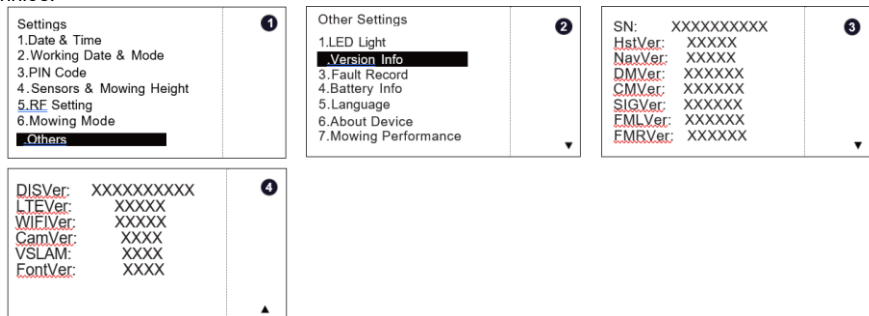
- Verde constant: în modul standby sau în funcționare, semnalul satelit este normal.
- Verde pulsant: în modul standby sau în funcționare, semnalul satelit este slab, sistemul de camere funcționează.
- Albastru constant: în timpul încărcării, semnalul satelit este normal.

- Albastru pulsant: în timpul încărcării, semnalul satelit este slab, dar funcționează.
- Roșu constant: oprire de urgență / citire / fără conexiune între stația de referință și robot.
- Roșu intermitent: stare de eroare.
- Galben intermitent: semnal satelit slab.
- Mov constant: în modul de control de la distanță, semnalul satelit este normal.
- Mov pulsant: în modul de control de la distanță, semnalul satelit este slab, dar funcționează.

Informații despre versiune

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Informații despre versiune”.

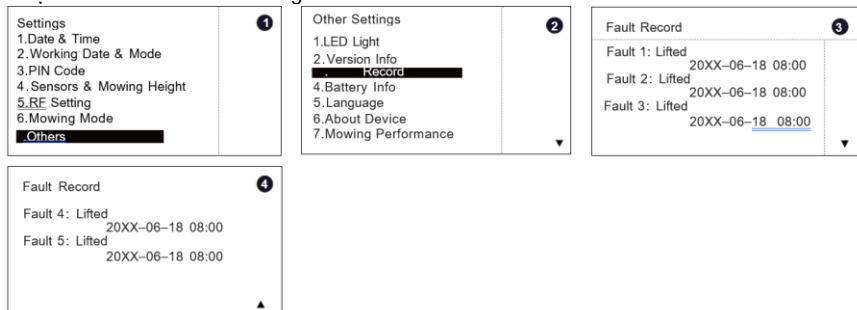
Utilizatorul poate verifica informațiile despre dispozitiv, cum ar fi versiunea firmware, numărul de serie și alte detalii tehnice.



Înregistrare erori

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Înregistrare erori”.

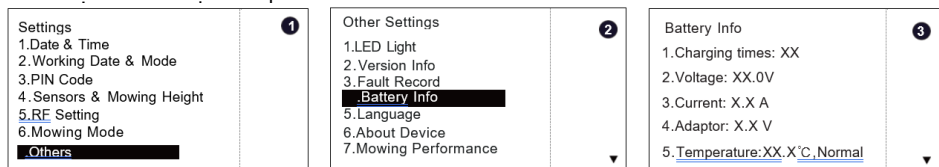
Aici vor fi afișate ultimele cinci erori înregistrate de robot.



Informații despre baterie

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Informații despre baterie”.

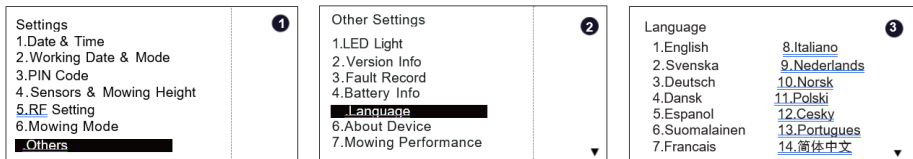
Aici vor fi afișate informațiile despre bateria robotului.



Limba

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Limba”.

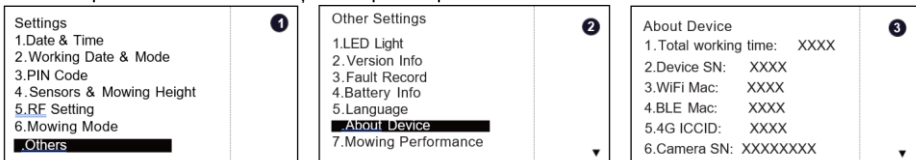
Aici puteți alege limba afișajului robotului.



Despre dispozitiv

Folosii butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Despre dispozitiv”.

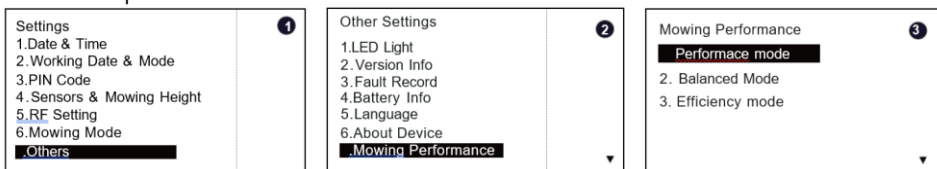
Aici, utilizatorul poate verifica informațiile despre dispozitiv.



Performanța tunsului

Folosii butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Performanța tunsului”.

Există trei moduri pentru motorul de tuns.



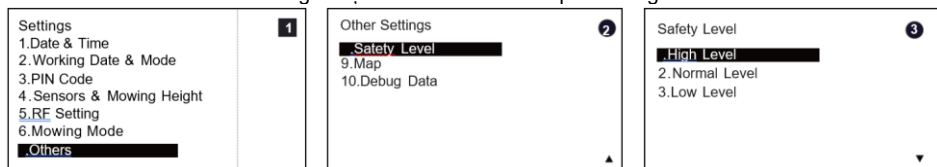
Modurile de performanță ale motorului de tuns

1. Mod Performanță: viteza de rotație a motorului de tuns este de 3500 RPM, cu putere maximă de ieșire.
2. Mod Echilibrat: viteza de rotație a motorului de tuns este de 2850 RPM, potrivit pentru gazon normal.
3. Mod Eficiență: viteza de rotație a motorului de tuns este de 2500 RPM, oferind cel mai bun raport între putere și consum de energie.

Nivel de siguranță

Folosii butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Nivel de siguranță”.

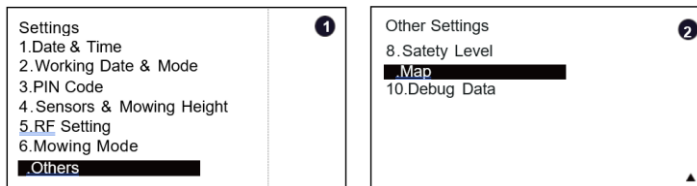
Robotul de tuns are trei niveluri de siguranță din care utilizatorul poate alege.



1. Nivel ridicat: de fiecare dată când robotul intră în modul standby sau este apăsat butonul de oprire, robotul necesită introducerea codului PIN înainte de a fi activat.
2. Nivel normal: după pornire sau după ce a apărut o eroare, sau dacă robotul a fost în modul standby mai mult de 5 minute, utilizatorul trebuie să introducă codul PIN înainte de a activa robotul.
3. Nivel scăzut: doar după pornire sau după ce a apărut o eroare, utilizatorul trebuie să introducă codul PIN.

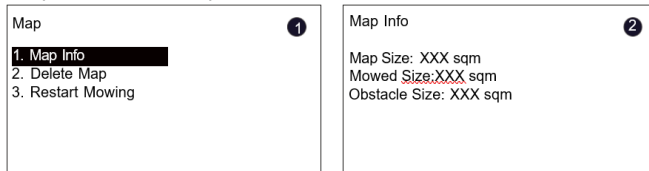
Funcția „Hartă”

Utilizați butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Hartă”. Prin această opțiune, utilizatorul poate seta harta curentă de lucru a robotului.



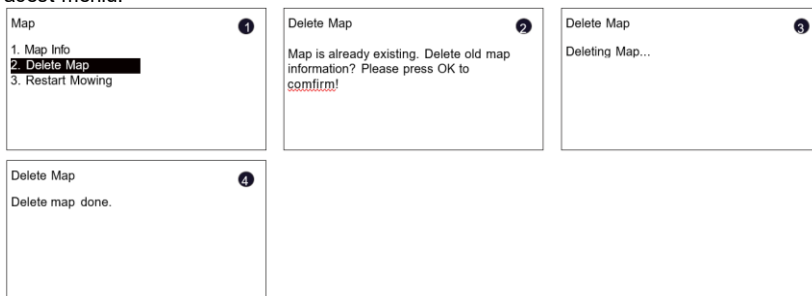
Funcția „Infomații hartă”

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și accesa funcția „Map Info”. În această secțiune, utilizatorul poate vizualiza informațiile despre harta curent aplicată.



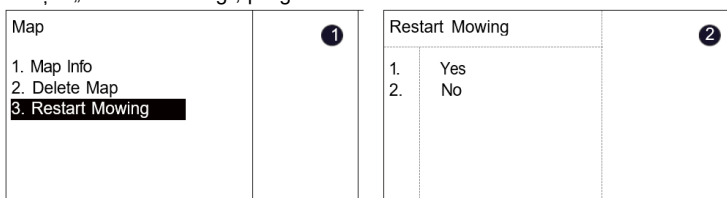
Ștergere hartă

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și accesa funcția „Delete Map”. Utilizatorul poate șterge harta aplicată în prezent din acest meniu.



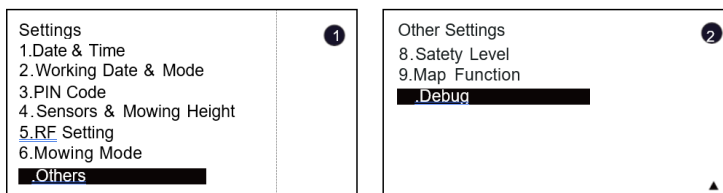
Resetarea hărții

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Restart Mowing”. După activarea funcției „Restart Mowing”, progresul de tuns va fi resetat la zero.



Date de depanare

Folosiți butonul rotativ pentru a selecta și a accesa funcția „Date de depanare”. Această funcție este utilizată exclusiv de service-ul autorizat.



5. ÎNTREȚINERE DEPOZITARE ȘI DEPARARE

Curățare și întreținere

Este important să păstrați robotul de tuns gazon curat.

Robotul va urca mai ușor pantele dacă roțile sunt curate, lamele vor tăia, de asemenea, mai bine dacă sunt curate și ascuțite. Nu folosiți niciodată un spălător de înaltă presiune pentru curățare.

Curățarea corpului

Utilizați o perie moale și/sau o cârpă umedă cu detergent de uz casnic.

Curățarea părții inferioare

Asigurați-vă că întrerupătorul de alimentare este în poziția OPRIT și purtați mănuși de protecție. Întoarceți robotul pe o parte pentru a-și expune partea inferioară, curățați discul cu lame și cadrul, folosind o perie moale sau o cârpă umedă. Rotiți discul pentru a vă asigura că se mișcă liber.

Ascuțirea/înlocuirea lamelor;

Dacă lamele sunt uzate pe o parte, ele pot fi întoarse.

Dacă lamele sunt deteriorate sau prezintă semne de dezechilibru, acestea trebuie înlocuite.

1. Întoarceți dispozitivul.

2. Scoateți șuruburile lamei de pe partea inferioară a dispozitivului, apoi întoarceți lamele.

3. Fixați lamele cu șuruburile acestora.

Înlocuirea lamelor

3. Scoateți lamele vechi și înlocuiți-le urmând pașii de mai sus.

Depozitarea pe timp de iarnă

În timpul iernii, păstrați robotul de tuns gazon, stația de andocare și sursa de alimentare într-un loc uscat.

Recomandăm un șopron, garaj sau, de preferat, depozitarea în interior.

Pregătiți dispozitivul pentru depozitarea de iarnă după cum urmează:

1. Reîncărcați bateria până la 80%.
2. Comutați întrerupătorul principal de alimentare pe poziția „OFF”.
3. Curățați robotul de tuns gazon.
4. Deconectați sursa de alimentare de la priza de curent.
5. Deconectați sursa de alimentare de la stația de andocare.

Dacă este posibil, împachetați produsul în ambalajul original.

Reciclarea



Nu aruncați echipamentele electrice, electronice industriale și părțile componente la gunoierul menajer! Informații privind DEEE. Având în vedere prevederile OUG 195/2005 - referitoare la protecția mediului și O.U.G. 5/2015. Consumatorii vor avea în vedere următoarele indicații pentru predarea deșeurilor electrice, precizate mai jos:

- Consumatorii au obligația de a nu elimina deșeurile de echipamente electrice și electronice (DEEE) ca deșeuri municipale nesortate și de a colecta separat aceste DEEE.

- Colectarea acestor deșeuri numite (DEEE) se va efectua prin Serviciul Public de Colectare de pe raza fiecărui județ și prin centre de colectare organizate de operatorii economici autorizați pentru colectarea DEEE. Informații furnizate de către Administrația Fondului de Mediu www.afm.ro sau jurnalul Uniunii Europene.

- Consumatorii pot preda DEEE în mod gratuit în punctele de colectare specificate anterior.

Tabelul următor înregistrează informațiile despre erorile afișate pe panoul LCD și este folosit pentru a informa utilizatorul cu privire la conținutul defecțiunilor, pentru depanare și eliminarea acestora. Atunci când o defecțiune este declarată și rămâne nerezolvată, aceasta este înregistrată și salvată în aparat.

Depanarea robotului

Problemă	Cauze posibile	Soluții de remediere
Lift	Senzorul de ridicare a fost declanșat.	În mod normal, eroarea se rezolvă automat. Dacă problema persistă, vă rugăm să verificați unitatea carcasei robotului.
Crash	Senzorul de coliziune a fost declanșat.	În mod normal, eroarea se rezolvă automat. Dacă problema persistă, vă rugăm să verificați unitatea carcasei robotului.
Tilt	Senzorul de înclinare a fost declanșat.	În mod normal, eroarea se rezolvă automat. Dacă persistă, așezați robotul

		pe o suprafață orizontală și verificați din nou.
Turnover	Senzorul de răsturnare a fost declanșat.	Această eroare este afișată atunci când robotul este răsturnat.
Outside	Robotul se află în afara graniței virtuale.	Când robotul detectează că a depășit limita virtuală, acest mesaj de eroare va fi afișat.
Rain	Senzorul de ploaie a fost declanșat.	Când senzorul detectează ploaie, această informație va apărea pe ecran.
CNtcPro	Motorul de tuns este supraîncălzit.	Când motorul funcționează continuu în sarcină mare, temperatura acestuia poate crește și această eroare va fi afișată. După o perioadă de repaus, robotul ar trebui să își revină automat.
Pit	Robotul este blocat.	Când robotul rămâne blocat într-o zonă și nu se poate elibera singur, această eroare va fi afișată. Verificați zona și mutați robotul într-un loc deschis.
BatLow	Bateria robotului este descărcată.	Când nivelul bateriei este scăzut, acest mesaj va fi afișat. Vă rugăm să lăsați robotul să se încarce în stația de andocare.
CStErr	Motorul de tuns nu poate fi inițializat.	Opriți robotul și reporniți-l. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
Tilt1Er / Tilt2Er	Senzorul de accelerare nu poate fi inițializat.	Opriți robotul și reporniți-l. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
PathErr	Robotul nu a reușit să planifice traseul de tuns.	Opriți robotul și reporniți-l. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
No Map	Robotul nu are nicio hartă salvată.	Vă rugăm să creați și să aplicați o hartă; eroarea va dispărea automat.
No Pos	Robotul nu poate obține date de poziționare.	Mutați robotul într-o zonă deschisă și așteptați câteva momente. Dacă mesajul persistă, contactați un service autorizat Ruris.
PathFail	Robotul nu a reușit să genereze traseul de tuns.	Opriți robotul și reporniți-l. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
SigLost	Robotul a pierdut datele de navigație.	Mutați robotul într-o zonă deschisă și verificați dacă poate reconecta poziționarea. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
485 ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Opriți robotul și reporniți-l. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
DSV ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Procedați la fel: oprire și repomire; dacă persistă, contactați un service autorizat Ruris.
DBG ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Opriți robotul și reporniți-l; dacă problema continuă, contactați un service autorizat Ruris.
RTK ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Opriți robotul și reporniți-l; dacă problema continuă, contactați un service autorizat Ruris.
RF ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Opriți robotul și reporniți-l; dacă problema continuă, contactați un service autorizat Ruris.

BIT6 ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Oprii robotul și reporniți-l; dacă problema continuă, contactați un service autorizat Ruris.
IMU ERR	Problemă de comunicare internă a robotului.	Oprii robotul și reporniți-l; dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.

Probleme frecvente și depanare

Dacă robotul de tuns gazon nu funcționează corespunzător, vă rugăm să urmați instrucțiunile de mai jos.

Problemă	Cauze	Soluții de remediere
Robotul se oprește și repornește automat după 5–10 secunde.	Sistemul de navigație inerțială este în proces de autocalibrare.	Robotul își va reveni automat.
Robotul se oprește și repornește automat după 10–20 de minute.	Robotul a pierdut contactul cu sistemul satelitar și așteaptă reconectarea.	Robotul își va reveni automat.
Robotul se oprește și intră în standby după un timp.	Robotul a pierdut semnalul și nu se poate reconecta în timpul prestabilit.	Așezați robotul în stația de andocare și porniți-l. Verificați dacă semnalul satelitar revine. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
Roțile din spate se rotesc, dar robotul nu avansează sau nu virează; ulterior se oprește și intră în somn. Pe ecran apare „Pit”.	Robotul este blocat.	Verificați dacă iarba depășește 8 cm; dacă da, este necesară tunderea la o înălțime mai mică. Verificați dacă iarba alunecă; este necesar să așteptați uscarea gazonului înainte de tundere.
Robotul este blocat într-o zonă mică, în spatele unui obstacol neîncercuit, iar pe ecran apare „collision”.	Senzorul de coliziune este declanșat frecvent într-un interval scurt, iar după 20 de declanșări robotul intră în standby.	Marcați zona respectivă ca „zonă de obstacol” în hartă și asigurați-vă că linia virtuală este suficient de depărtată de obstacol.
Robotul nu are interfața corectă de încărcare în stația de andocare și nu se încarcă.	Eroare RTK – harta a fost creată, dar datele de poziționare s-au deplasat.	Așezați robotul în stația de andocare, fixați semnalul APNT și recreați harta.
Robotul revine frecvent la stația de încărcare, iar ecranul indică temperatură ridicată la motorul de tuns.	Motorul de tuns intră în protecție termică; robotul se întoarce la stație să se răcească și apoi reia lucrul.	Verificați dacă iarba nu depășește 8 cm sau este prea deasă.
Robotul nu se încarcă în stația de andocare și apare mesajul „battery temperature is too high”.	Temperatura bateriei este ridicată din cauza temperaturii ambientale.	Când temperatura scade, încărcarea va fi reluată automat.
Utilizatorul nu poate conecta aplicația la robot prin Bluetooth.	Problemă de conexiune Bluetooth.	Oprii și porniți robotul. Închideți aplicația REVOLA. Dezactivați/activați Bluetooth-ul telefonului. Redeschideți aplicația și încercați conectarea. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
Utilizatorul nu poate conecta aplicația REVOLA la robot prin Wi-Fi.	Problemă de conexiune Wi-Fi.	Oprii și porniți robotul. Asigurați-vă că stația de andocare este în aria de acoperire a routerului. Verificați reconectarea. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris.
Robotul nu pornește, iar ecranul afișează „no map”.	Harta nu a fost creată sau nu a fost salvată corect.	Creați o hartă și activați-o.

Zone netunse rămân pe gazon.	Motorul de tuns a intrat în protecție la suprasarcină și se oprește 15 secunde. Senzorul cu ultrasunete poate evita anumite zone, lăsând porțiuni netunse.	Robotul va memora zonele netunse și, după acoperirea completă într-o direcție, va reveni pentru a le tunde.
Motorul de tuns se rotește, dar performanța de tăiere este scăzută.	Lamele nu mai sunt suficient de ascuțite.	Înlocuiți lamele uzate cu cele de rezervă.
Semnalul APNT este bun, dar robotul rulează invers sau își schimbă brusc direcția pe gazon.	Iarba prea înaltă sau existența unor denivelări declanșează senzorul cu ultrasunete.	Asigurați-vă că iarba nu depășește 8 cm. Evitați zonele cu denivelări în timpul configurării hărții.
Starea LED-urilor stației de referință.	LED-urile intermitente indică un status anormal al stației de referință și, în același timp, al robotului de tuns gazon. Stația de referință are cinci indicatori.	LED RMS: Dacă LED-ul clipește continuu, înseamnă că robotul de tuns are probleme de comunicare cu stația de referință. Apropriați robotul de stația de referință și verificați dacă LED-ul revine la starea stabilă (aprins continuu). Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris. LED DSG: Dacă LED-ul clipește continuu, înseamnă că stația de referință nu poate obține un semnal stabil. Mutăți stația într-o zonă deschisă și verificați din nou. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris. LED RMG: Dacă LED-ul clipește continuu, înseamnă că robotul de tuns nu poate obține un semnal stabil. Mutăți robotul într-o zonă deschisă și verificați din nou. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris. LED WiFi: Dacă LED-ul clipește continuu, înseamnă că robotul nu poate obține o conexiune WiFi stabilă. Apropriați robotul de routerul casei și verificați din nou. Dacă problema persistă, contactați un service autorizat Ruris

8. DECLARAȚII DE CONFORMITATE

DECLARAȚIA DE CONFORMITATE CE

Producator: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, nr. 111, Clădire Administrativă, Craiova, Dolj, Romania

Tel. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Reprezentant autorizat: ing. Stroe Marius Catalin – Director General

Persoana autorizată pentru dosarul tehnic: ing. Radoi Alexandru – Director Proiectare Producție

Descrierea mașinii: ROBOTUL DE TUNS GAZON fara fir perimetral are rolul de a realiza lucrari de taiat iarba.

Numar de serie produs: AATC00100001RURSTN1500 (unde AA reprezinta ultimele doua cifre ale anului de fabricatie, caracterele 5 si 7 nr de lot, caracterele 7-12 numarul de produs)

Produsul: robot de tuns gazon

Model: RURIS

Tip motor : Motor electric fără perii

Tip conexiune: Bluetooth, Wifi, Aplicatie, 4G GPS

Tip: Sentinel 1500

Lățime de tăiere: 180 mm

Suprafață maximă: 1500 mp



Noi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, producator, in conformitate cu H.G. 1029/2008 - privind conditiile introducerii pe piata a masinilor, **Directiva 2006/42/EC** – cerinte de siguranta si securitate, Standardul EN ISO 12100:2010 – Masini. Securitate, **Directiva 2014/35/UE**, HG 409/2016- privind echipamentele de joasa tensiune, **Directiva 2014/30/UE** privind compatibilitatea electromagnetica (HG 487/2016 privind compatibilitatea electromagnetica, actualizata 2019), **Directiva 2014/53/UE** (aplicata in Romania prin **HOTĂRÂREA nr. 740 din 5 octombrie 2016**, privind punerea la dispozitie pe piata a echipamentelor radio), **Directiva 2011/65/UE** din 8 iunie 2011, privind restrictiile de utilizare a anumitor substante periculoase in echipamentele electrice si electronice, amendata prin **Directiva 2015/863/EU**, Anexa 2, declaram ca au fost efectuate toate seriile de teste radio esentiale pentru atestarea conformitatii produsului cu standardele specificate si declaram ca este conform cu principalele cerinte de siguranta si securitate, nu pune in pericol viata, sanatatea, securitatea muncii si nu are impact negativ asupra mediului.

Subsemnatul Stroe Catalin, reprezentantul producatorului, declar pe proprie raspundere ca produsul este in conformitate cu urmatoarele standarde si directive europene:

- **Directiva 2006/42/EC** – cerinte de siguranta si securitate, **Directiva 2014/35/UE**, privind echipamentele de joasa tensiune:
- EN 13857:2008**- Securitatea masinilor. Distanțe de securitate pentru prevenirea pătrunderii membrelor superioare și inferioare în zonele periculoase
- EN 60335-2-29:2004** - Aparat electrice pentru uz casnic și scopuri similare. Securitate. Partea 2-29: Prescripții particulare pentru încălzitoare de baterie
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A2+A15:2021**- Aparat electrice pentru uz casnic și scopuri similare. Securitate. Partea 1: Prescripții generale
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021**- Securitatea aparatelor electrice pentru uz casnic și scopuri similare. Partea 2-107: Prescripții particulare pentru cositoare de gazon robotizate electrice alimentate de la baterie
- EN 61558-1:2019**- Securitatea transformatoarelor, bobinelor de reacțanță, blocurilor de alimentare și combinații ale acestora. Partea 1: Prescripții generale și încercări
- IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013**- Amendamentul 1 - Siguranța transformatoarelor, reactoarelor, unităților de alimentare cu energie electrică și a produselor similare pentru tensiuni de alimentare de până la 1 100 V - Partea 2-16: Cerințe particulare și încercări pentru unitățile de alimentare cu energie în comutație și transformatoare pentru unități de alimentare cu modul în comutație
- EN 62841-1:2015**- Unelte electrice portabile cu motor, unelte transportabile și mașini pentru grădină și gazon. Securitate. Partea 1: Prescripții generale
- EN 62233:2008+AC:2008**- Metode de măsurare a câmpurilor electromagnetice ale aparatelor electrice de uz casnic și scopuri similare referitor la expunerea umană
- EN IEC 60730-1:2025**- Dispozitive electrice de comandă automată. Partea 1: Cerințe generale
- EN 61508-3:2011**- Securitatea funcțională a sistemelor electrice/electronice/electronice programabile referitoare la securitate. Partea 3: Cerințe referitoare la software
- EN 61508-7:2011**- Securitatea funcțională a sistemelor electrice/electronice/electronice programabile referitoare la securitate. Partea 7: Prezentare generală a tehnicilor și măsurărilor
- EN 62479:2010**- Evaluarea conformității aparatelor electrice și electronice de mică putere cu restricții de bază privind expunerea corpului uman la câmpuri electromagnetice (10MHz-300GHz)
- IEC 62133-2:2017**- Acumulatori alcalini și alte acumulatori cu electrolit neacid - Cerințe de securitate pentru acumulatori etanșe portabile și pentru baterii constituite din acestea, destinate utilizării în aplicații portabile. Partea 2: Sisteme cu litiu
- EN 60127-1:2006**- Siguranțe fuzibile miniatură. Partea 1: Definiții pentru siguranțe fuzibile miniatură și prescripții generale pentru elemente de înlocuire miniatură
- EN 60384-14:2013/A1:2016**- Condensatoare fixe utilizate în echipamente electronice. Partea 14: Specificație intermediară. Condensatoare fixe de antiparazitare pentru conectare la alimentare
- EN IEC 61051-1:2019**- Varistoare utilizate în echipamente electronice. Partea 1: Specificație generică
- Directiva 2014/30/UE** privind compatibilitatea electromagnetica, **Directiva 2014/53/UE** (aplicata in Romania prin **HOTĂRÂREA nr. 740 din 5 octombrie 2016**):
- EN 50665:2017**- Standard de produs pentru evaluarea echipamentelor electronice și electrice în legătură cu restricțiile de expunere umană la câmpuri electromagnetice (0 Hz - 300 GHz)
- EN 50663:2017**- Standard de produs pentru evaluarea conformității aparatelor electrice și electronice de putere mică cu restricțiile de bază referitoare la expunerea corpului uman la câmpuri electromagnetice (10 MHz - 300 GHz)
- EN 62311:2008**- Evaluarea echipamentelor electrice și electronice în funcție de restricțiile privind expunerea corpului uman la câmpuri electromagnetice (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020**- Evaluarea echipamentelor electrice și electronice în funcție de restricțiile privind expunerea corpului uman la câmpuri electromagnetice (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021- Compatibilitate electromagnetica. Cerințe pentru aparate electrocasnice, unelte electrice și aparate similare. Partea 1: Emisie

EN IEC 55014-2:2021- Compatibilitate electromagnetica. Cerințe pentru aparate electrocasnice, scule electrice și aparate similare. Partea 2: Imunitate. Standard de familie de produse

EN 61000-3-2:2019/A1:2021- Compatibilitate electromagnetica (CEM) - Partea 3-2: Limite - Limite pentru emisiile de curenți armonici (curent de intrare al echipamentelor ≤ 16 A pe fază)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021- Compatibilitate electromagnetica (CEM) - Partea 3-3: Limite - Limitarea variațiilor de tensiune, a fluctuațiilor de tensiune și a flickerului în rețelele publice de alimentare de joasă tensiune, pentru echipamente având un curent nominal ≤ 16 A pe fază și care nu sunt supuse unor restricții de conectare

EN 301 489-1 V2.2.3- Standard de compatibilitate electromagnetica (EMC) pentru echipamente radio și servicii. Partea 1: Cerințe tehnice comune. Standard armonizat pentru compatibilitate electromagnetica

EN 301 489-3 V2.3.2:2023- Standard de compatibilitate electromagnetica (CEM) pentru echipamente radio și servicii. Partea 3: Condiții specifice pentru dispozitivele de distanță mică (SRD) care funcționează pe frecvențe cuprinse între 9 kHz și 246 GHz. Standard armonizat pentru compatibilitate electromagnetica

EN 301 489-17 V3.3.1:2024- Standard de compatibilitate electromagnetica (EMC) pentru echipamente radio și servicii. Partea 17: Condiții specifice pentru echipamente de transmisii de date de bandă largă. Standard armonizat pentru compatibilitate electromagnetica

EN 301 489-19 V2.2.1:2022- Standard de compatibilitate electromagnetica (CEM) pentru echipamente radio și servicii. Partea 19: Condiții specifice pentru stații terestre mobile numai pentru recepție (ROMES) care funcționează în banda de 1,5 GHz pentru furnizarea de comunicații de date și receptoare GNSS care funcționează în banda RNSS pentru furnizarea de date de poziționare, navigare și sincronizare. Standard armonizat pentru compatibilitate electromagnetica

EN 301 489-52 V1.2.1:2021- Standard de compatibilitate electromagnetica (EMC) pentru echipamente și servicii radio; Partea 52: Condiții specifice pentru echipamentele radio și auxiliare ale echipamentelor pentru comunicații celulare (UE); Standard armonizat pentru compatibilitate electromagnetica

EN 300 328 V2.2.2:2020- Sisteme de transmisie de bandă largă. Echipamente pentru transmisii de date care funcționează în banda 2,4 GHz. Standard armonizat pentru acces la spectrul radio

EN 300 220-2 V3.2.1:2018- Dispozitive pentru distanță mică (SRD) care funcționează în banda de frecvențe de la 25 MHz până la 1000 MHz. Partea 2: Standard armonizat pentru accesul la spectrul radio pentru echipamente radio nespecifice

EN 303 413 V1.2.1:2021- Sisteme și stații terestre pentru sateliți (SES). Sistem global de navigație prin satelit (GNSS) receptoare Echipamente radio care operează în benzile de frecvență de la 1164 MHz până la 1300 MHz și de la 1559 MHz până la 1610 MHz. Standard armonizat pentru acces la spectrul radio

EN 301 908-1 V15.2.1:2023- Rețele celulare IMT. Standard armonizat pentru acces la spectrul radio. Partea 1: Introducere și cerințe comune. Versiunea 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022- Rețele celulare IMT. Standard armonizat pentru acces la spectrul radio. Partea 13: Echipament de utilizator (UE) pentru acces radio terestru universal evoluat (E-UTRA)

Directiva 2006/42/EC - privind mașinile – introducerea pe piața a mașinilor

Directiva 2014/30/UE - privind compatibilitatea electromagnetica (HG 487/2016 privind compatibilitatea electromagnetica, actualizata 2019);

Directiva 2014/35/UE, HG 409/2016 - privind echipamentele de joasa tensiune

Directiva 2014/53/UE - privind armonizarea legislației statelor membre referitoare la punerea la dispoziție pe piață a echipamentelor radio (**HOTĂRÂREA nr. 740 din 5 octombrie 2016 privind punerea la dispoziție pe piață a echipamentelor radio**)

Directiva 2011/65/UE din 8 iunie 2011, amendata prin Directiva 2015/863/EU, Anexa 2- privind restricțiile de utilizare a anumitor substanțe periculoase în echipamentele electrice și electronice

Conformitatea acestui produs cu cerințele esențiale ale Directivei 2014/53/UE privind echipamentele radio a fost verificată de următorul organism notificat cu nr. 0123:

TÜV SÜD Product Service în baza certificatului numărul TPS-RED500909 i01, eliberat 22.04.2025.

Alte Standarde sau specificatii utilizate:

- **SR EN ISO 9001** - Sistemul de Management al Calitatii
- **SR EN ISO 14001** - Sistemul de Management al Mediului
- **SR ISO 45001:2018** - Sistemul de Management al Sanatatii si Securitatii Ocupationale.

Marca si numele fabricantului: S.H.&T Co. Ltd

Nota: documentatia tehnica este detinuta de producator.

Precizare: Prezenta declaratie este conforma cu originalul.

Termen de valabilitate: 10 ani de la data aprobarii.

Locul si data emiterii: **Craiova, 02.12.2025**

Anul aplicării marcatului CE: **2025**

Nr. inreg: 1503/02.12.2025

Persoana autorizata si semnatura:

Ing. Stroe Marius Catalin
Director General al SC RURIS IMPEX SRL

DECLARATIA DE CONFORMITATE EC

Producator: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, nr. 111, Cladire Administrativa, Craiova, Dolj, Romania

Tel. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Reprezentant autorizat: ing. Stroe Marius Catalin – Director General

Persoana autorizata pentru dosarul tehnic: ing. Radoi Alexandru – Director Proiectare Productie**Descrierea masinii:** **ROBOTUL DE TUNS GAZON** fara fir perimetral are rolul de a realiza lucrari de taiat iarba. Numar de serie produs: AATC00100001RURSTN1500 (unde AA reprezinta ultimele doua cifre ale anului de fabricatie, caracterele 5 si 7 nr de lot, caracterele 7-12 numarul de produs)**Produsul:** robot de tuns gazon**Model:** RURIS**Tip:** Sentinel 1500**Tip motor :** Motor electric fără perii**Lățime de tăiere:** 180 mm**Tip conexiune:** Bluetooth, Wifi, Aplicatie, 4G GPS**Suprafață maximă:** 1500 mp**Nivelul de presiune acustica masurat:** 55 dB**Nivelul maxim de putere acustica:** 63 dB

Nivelul de putere acustica este certificat de TUV Rheinland prin raport nr. CN25A58Q 001 din 08.08.2024, in conformitate cu prevederile EN ISO 3744:2010

Noi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, producator, in conformitate cu H.G. 1029/2008 - privind conditiile introducerii pe piata a masinilor, **Directiva 2006/42/EC** – cerinte de siguranta si securitate, Standardul EN ISO 12100:2010 – Masini. Securitate, **Directiva 2014/35/UE**, HG 409/2016- privind echipamentele de joasa tensiune, **Directiva 2014/30/UE** privind compatibilitatea electromagnetica (HG 487/2016 privind compatibilitatea electromagnetica, actualizata 2019), **Directiva 2014/53/UE** (aplicata in Romania prin **HOTĂRĂREA nr. 740 din 5 octombrie 2016**, privind punerea la dispozitie pe piata a echipamentelor radio), **Directiva 2011/65/UE** din 8 iunie 2011, privind restrictiile de utilizare a anumitor substante periculoase in echipamentele electrice si electronice, amendata prin Directiva 2015/863/EU, Anexa 2, declaram ca au fost efectuate toate seriile de teste radio esentiale pentru atestarea conformitatii produsului cu standardele specificate si declaram ca este conform cu principalele cerinte de siguranta si securitate, nu pune in pericol viata, sanatatea, securitatea muncii si nu are impact negativ asupra mediului.

Subsemnatul Stroe Catalin, reprezentantul producatorului, declar pe proprie raspundere ca produsul este in conformitate cu urmatoarele standarde si directive europene:

EN 3744:2010: Acustică. Determinarea nivelurilor de putere acustică și a nivelurilor de energie acustică ale surselor de zgomot utilizând presiunea acustică. Metode tehnice în condiții apropiate de cele ale unui câmp liber deasupra unui plan reflectant**EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021-** Securitatea aparatelor electrice pentru uz casnic și scopuri similare. Partea 2-107: Prescripții particulare pentru cositoare de gazon tip robot cu alimentare electrică de la baterie**Alte Standarde sau specificatii utilizate:**

- **SR EN ISO 9001** - Sistemul de Management al Calitatii
- **SR EN ISO 14001** - Sistemul de Management al Mediului
- **ISO 45001:2018** - Sistemul de Management al Sanatatii si Securitatii Ocupationale.

Nota: documentatia tehnica este detinuta de producator.

Precizare: Prezenta declaratie este conforma cu originalul.

Termen de valabilitate: 10 ani de la data aprobarii.

Locul si data emiterii: **Craiova, 02.12.2025**Anul aplicarii marcajului CE: **2025**Nr. inreg: **1504/02.12.2025**

Persoana autorizata si semnatura:

Ing. Stroe Marius Catalin
Director General al SC RURIS IMPEX SRL

Robot lawn mower RURIS SENTINEL 1500



1. INTRODUCTION	2
2. SAFETY INSTRUCTIONS	2
3. TECHNICAL DATA	4
4. MACHINE OVERVIEW	5
5. INSTALLATION	6
4. COMMISSIONING	27
5. MAINTENANCE, STORAGE AND TROUBLESHOOTING	37
8. DECLARATIONS OF CONFORMITY	40

1. INTRODUCTION

Dear customer!

Thank you for your decision to purchase a RURIS product and for the trust you have placed in our company! RURIS has been on the market since 1993 and during this time it has become a strong brand, which has built its reputation by keeping its promises, but also by continuous investments aimed at helping customers with reliable, efficient and quality solutions.

We are convinced that you will appreciate our product and enjoy its performance for a long time. RURIS does not offer its customers only machines, but complete solutions. An important element in the relationship with the customer is the advice both before and after the sale, RURIS customers having at their disposal a whole network of partner stores and service points.

To enjoy the product you have purchased, please read the user manual carefully. By following the instructions, you will be guaranteed a long use.

RURIS company continuously works to develop its products and therefore reserves the right to modify, among other things, their shape, appearance and performance, without having the obligation to communicate this in advance.

Thank you once again for choosing RURIS products!

Customer information and support:

Phone: 0351.820.105

email: info@ruris.ro

2. SAFETY INSTRUCTIONS

2.1. WARNINGS ON THE MACHINE

	Warning! Danger!		Keep a safe distance from the robot during operation.
	Turn off the robot before lifting it when performing maintenance operations.		Keep hands and feet away from the rotating blades. Never put your hands or feet near or under the robot.
	Make sure the main power switch is in the "OFF" position before performing any inspection and/or maintenance.		Read the manual.
	Caution! Do not pour water on the robot .		Don't climb on the robot.
	Caution! Do not wash the underside of the robot with a jet of water.		

2.2. WARNINGS

Read the instruction manual before use. Keep it for future reference.

education

- a. Read the instructions carefully. Familiarize yourself with the robot's controls.
- b. Do not allow persons unfamiliar with these instructions or children to use the robot.
- c. The operator or user is responsible for accidents or dangers caused to other people or their property.

Training

- a. Periodically check the area where the appliance is being used and remove all stones, sticks, wires and other foreign objects.
- b. Periodically check the blades, blade screws, and cutting assembly for wear or damage. Replace worn or damaged blades and screws in sets to maintain balance.

Use

- a. Do not place hands or feet near or under the rotating parts of the robot.
- b. Do not lift or carry the robot while the motor is running.
- c. Turn off the robot from the power button:

- Before removing a blockage;
- Before checking, cleaning or working on the robot.

Do not leave the robot running unattended if you know there are pets, children or people near it.

Additionally, when using the robot:

- a) Avoid using the robot on wet grass.
- b) Do not use the robot when barefoot or wearing open sandals. Always wear protective footwear and long pants.
- c) Be extremely careful when turning the machine towards you.
- d) Always start the robot according to the instructions, with your feet away from the blade(s).

Maintenance and storage

- a. Keep all nuts, bolts, and screws tight to ensure the machine operates properly and safely.
- b. For safety, replace worn or damaged parts.
- c. Make sure to use original parts when replacing damaged ones.
- d. Make sure the battery is charged using the correct charger recommended by the manufacturer. Incorrect use of the charger may result in electric shock, overheating, or leakage of corrosive fluid from the battery.
- e. In case of electrolyte leakage, rinse with water/neutralizing agent, seek medical help if it comes into contact with eyes, etc.
- f. The robot will be serviced in accordance with the manufacturer's instructions.
- g. Do not open or damage the battery.
- h. Make sure the battery is charged using the correct charger recommended by the manufacturer. Incorrect use may result in electric shock, overheating, or leakage of corrosive fluid from the battery.

Maintenance and special instructions

1. Always turn off the main power switch of the robot before clearing blockages, checking and cleaning the machine, or before replacing the cutting blade. Never attempt to repair or adjust the robot while it is in operation.
2. In case of abnormal vibrations, stop the robot and check if the blades are damaged. Replace worn or damaged blades to maintain balance. If the vibration continues, contact an authorized RURIS service center.
3. Use protective gloves when inspecting or maintaining the blade.
4. Do not perform maintenance while barefoot or wearing open sandals. Always wear proper work shoes and long pants;
5. Replace worn or damaged parts for your safety.
6. Use only original equipment and accessories. Modification of the original design of the robot is not allowed. All modifications are made at your own risk and void the warranty.
7. Keep all nuts and bolts tight to ensure the robot is in safe operating condition.

Charger safety instructions

1. The socket must be installed near the equipment and must be easily accessible.
2. The external cable of this unit cannot be replaced; if the cable is damaged, the unit must be replaced completely.
4. Do not open the charger case. For safety reasons, only qualified service personnel are allowed to open any equipment.
5. Protect the equipment from moisture.
6. Unplug the equipment from the power source before cleaning. Use a damp cloth.
7. The equipment must be placed on a stable surface.
8. If the charger is not used for a long period of time, disconnect it from the power source.

9. If any of the following conditions occur, the equipment should be checked by qualified service personnel:

- The plug is damaged.
- Liquid has entered the equipment.
- The charger has been exposed to moisture.
- The charger has been dropped and/or is damaged.
- The charger shows obvious signs of breakage.

- The charger does not work well or you cannot make it work according to this manual.

10. Do not connect a damaged power cord to the power source. Do not touch a damaged power cord while it is connected to the power source.

Special safety instructions for battery-powered devices:

1. Make sure the robot is turned off before inserting the rechargeable battery. Inserting a battery into a power tool that is switched on can lead to accidents.

2. Unplug the charger from the outlet before cleaning.

3. Do not expose the battery to direct sunlight for long periods of time or place it on a radiator. Heat damages the battery and there is a risk of explosion. If the battery is hot, let it cool down before charging. Do not open the battery and avoid mechanical damage to it.

3. TECHNICAL DATA

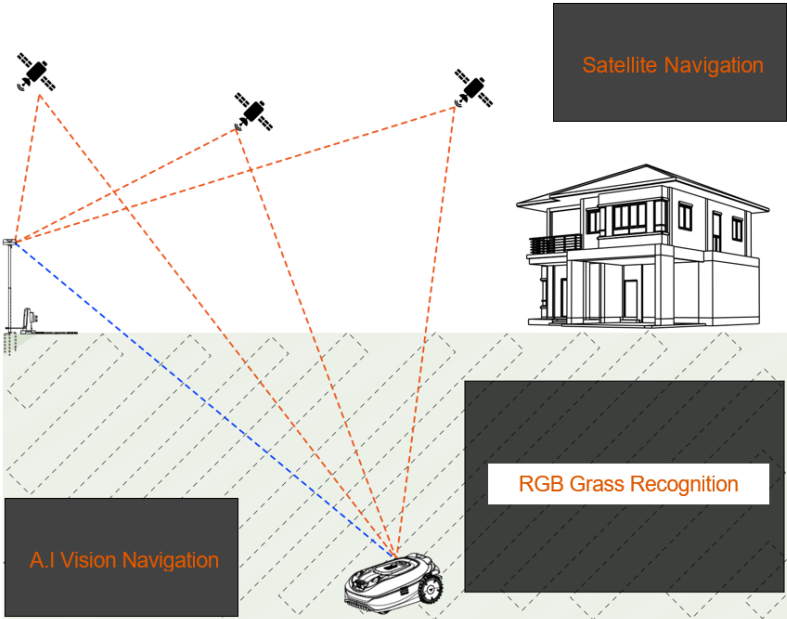
Engine type	Brushless electric motor
Li-ion battery voltage	20V
Li-ion battery capacity	6Ah
Connection type	Bluetooth, Wifi, App, 4G GPS
Charging time	120 minutes
Working time	90 minutes
Cutting width	180mm
Cutting height	20mm-100mm
Maximum climb angle	70°
Maximum area	1500 sq m
Net weight with accessories	22.5 kg
choice	- LCD display - Voice interface - Rain Sensor - Lift sensor
Radio Specifications	Bluetooth BLE ● Frequency : 2400–2483.5 MHz ● Power Maxim emitted : 5.44 dBm Wi-Fi 2.4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) ● Frequency : 2400–2483.5 MHz ● Maximum emitted power : 18.33dBm (motherboard) ● Maximum emitted power : 17.5 dBm (Wi-Fi algorithmic processing mode) ● Power Maxim emitted : 17.5 dBm LoRa (863–870 MHz) ● Frequencies : 863–865 MHz / 865 868 MHz ● Power Maxim emitted : 5.42 dBm GNSS ● Sistema received :

	GPS, BDS, Galileo, GLONASS ● Frequency : 1559–1610 MHz LTE 4G – mobile transmissions Bands supported + power Maxim issued : ● Band 1: 24.37 dBm ● Band 3: 23.96 dBm ● Band 7: 23.60 dBm ● Band 8: 24.17 dBm ● Band 20: 22.88 dBm ● Band 28: 23.24 dBm ● Band 38: 23.99 dBm ● Band 40: 23.79 dBm equipment can be used without limitation in all MEMBER members of the Union European .
Warranty	36 months

The robot is suitable for a grass height of up to 100 mm. In taller grass, the robot may stop. Mow the lawn to less than 100 mm using a lawn mower.

The robot battery benefits from the "α UP- Innovation RURIS" function. This function helps the battery when it reaches the critical discharge threshold. Ruris has come up with an innovation in the cell system inside the battery, through which the battery can be recharged after a long period of time in which it has been discharged. Thus, RURIS users can enjoy the reliability and innovation of RURIS. After storage, it is recommended to charge at an interval of 6 months- 1 year.

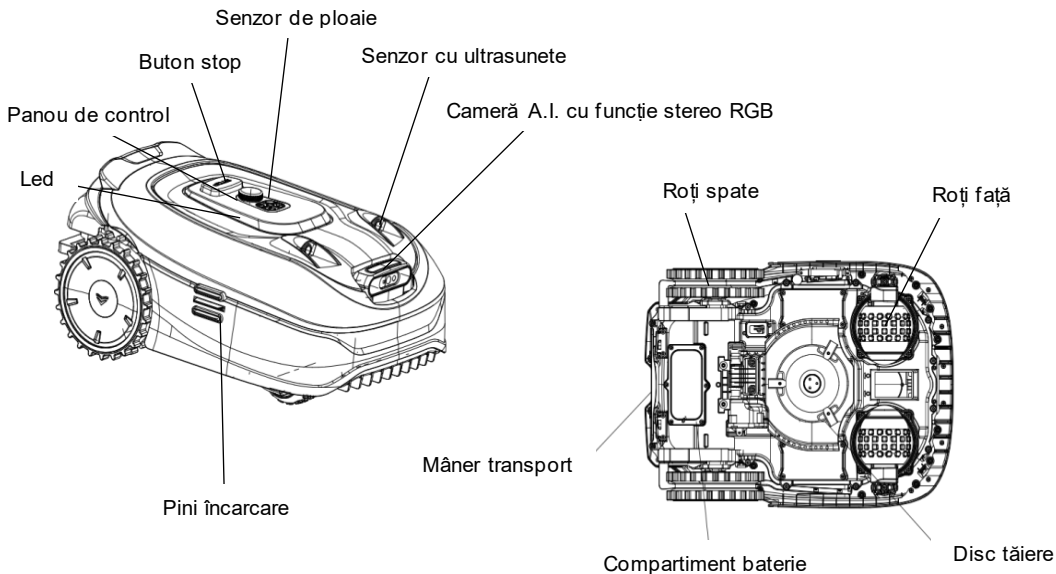
4. MACHINE OVERVIEW



lawn mower robot Ruris Sentinel 1500 is a machine extremely advanced that uses Technology Advanced Positioning and Navigation (APNT), which combines :

- navigation technology by satellite and RGB.
- MAPPING visual .
- diagnostic technology visual A objects .

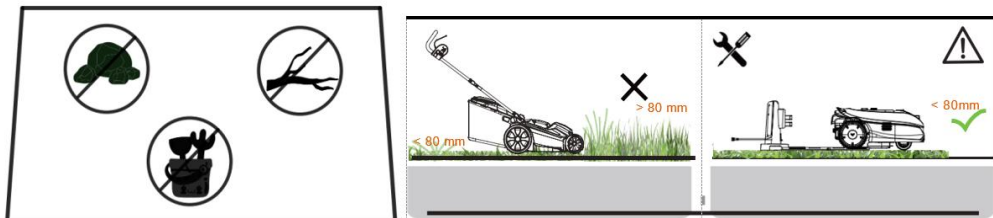
This technology allows robot saddle mapping the surroundings and to determine the position saddle in centimeter - level environment , allowing it thus saddle surf and to maneuver in AROUND obstacles with great precision .



The images are for informational purposes only, the supplier reserves the right to make structural and functional changes to the equipment presented in this manual.

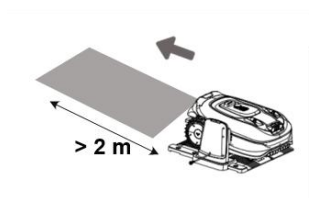
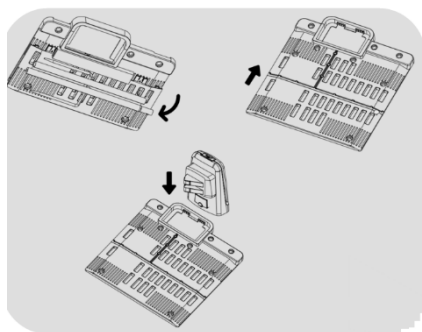
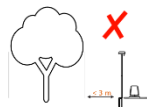
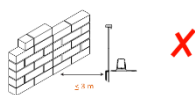
5. INSTALLATION

Remove tree branches, stones, toys and other obstacles that can damage the robot and its blades.



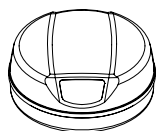
Assembling and positioning the charging station

First, find the best position for your charging station, consider the nearest outdoor socket, as the station must be connected to it. Make sure that the ground where you place the charging station is flat, dry, free of magnetic fields and without obstacles in front. Keep the docking station at least 3 m away from houses, trees and fences. If the docking station is surrounded by buildings or trees, make sure that the open angle in front of the station is greater than 110° . Make sure there is at least 2 m of flat space in front of the docking station base plate.

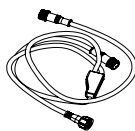


Install the RTK station on the telescopic rod.

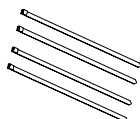
Once you have found the right position for the charging station and reference station, follow the process below to complete the installation of the docking station and reference station.



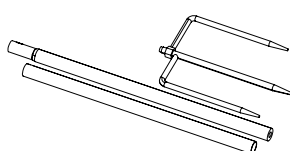
Stația de referință



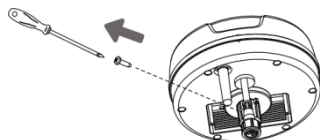
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



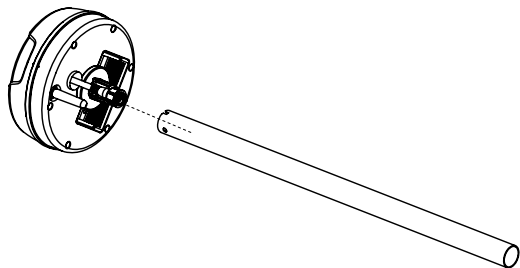
Coliere de plastic



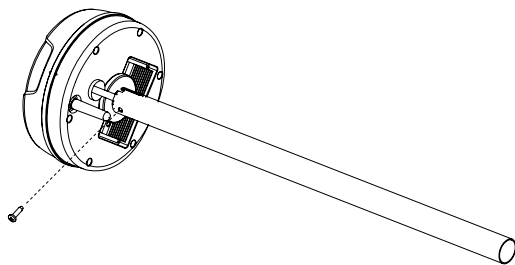
Tijă telescopică pentru stația de referință



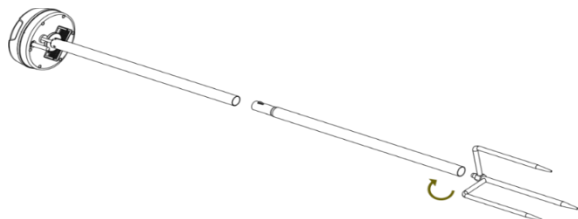
Remove the reference station fixing screws.



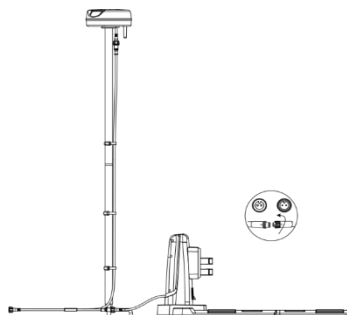
Install the telescopic rod together with the reference station.



Use the screwdriver to secure the reference station to the telescopic rod.



Connect the top with the bottom of the telescopic rod



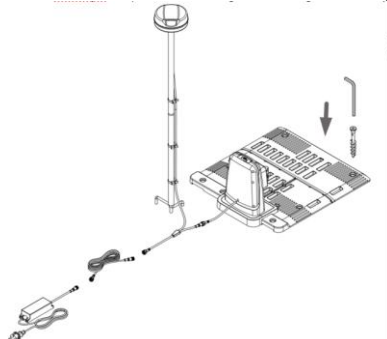
Connect the connector (with longer cable) to the reference station, connect the connector (with shorter cable) to the docking station, then use a plastic cable tie to secure the cable to the rod.

Starting the docking station.

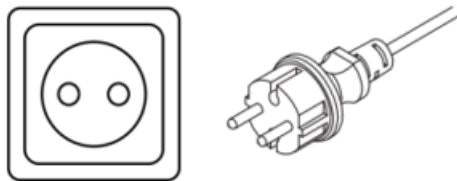
1. Connect the extension cord to the power source.



2. Connect the extension cable to the docking station and secure the docking station to the ground.



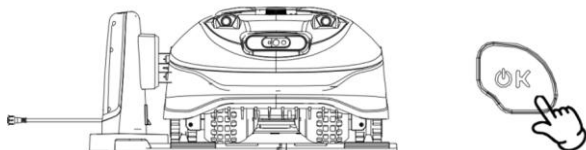
3. Plug the power into an outlet, then turn on the docking station and reference station.



When the docking station is powered on, the blue LED below will light up continuously. If no LED lights up, check the power supply and connectors or contact an authorized Ruris center.

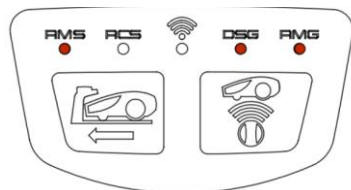


Turn on the robotic lawnmower and place it in the docking station.



Turn on the main switch to power up the robotic lawnmower and enter the code
Default PIN: 0000.

After the robotic lawnmower is turned on and charged in the docking station, wait a few moments, then check the connection to the satellites on the reference station panel or on the robot screen.



RMS indicator: Indicates communication with the robotic lawnmower (using radio frequency).

LED on continuously - active connection.

Flashing LED – connection interrupted.

RCS indicator : Reserved for communication with the remote control, currently unused (the LED does not indicate any status).

DSG indicator: Satellite signal status of the reference station.

LED on continuously – the reference station is working correctly.

Flashing LED – the reference station has a problem.

RMG indicator: Satellite signal status of the robotic lawnmower.

LED on continuously – the robot has a good signal.

Flashing LED – the robot has a weak signal.

WiFi Indicator: Normally, the LED flashes slowly. During pairing mode (reference station and robot), the LED remains on constantly.

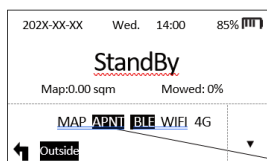
Recall button: Button for returning the robotic lawnmower to the docking station.



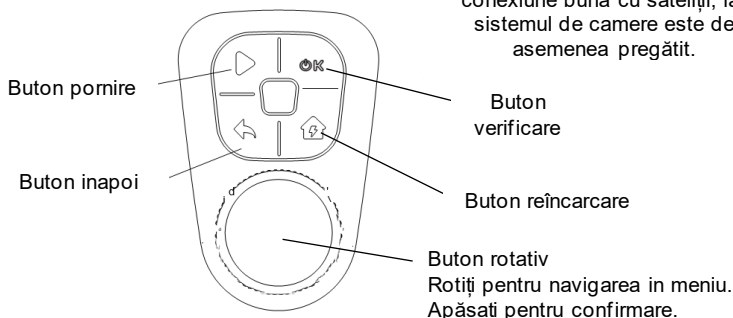
Reference Station Pairing Button – Robot: Used when a new reference station is installed and needs to be paired with the robot. To activate the function, press and hold the button for 5 seconds.



Meanwhile, the system status can also be checked on the robot screen. When *the APNT text* appears on the screen with a different color, it means the system is configured correctly and is ready for map creation.



Simbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 ADDING THE ROBOT TO THE REVOLA APP AND CONFIGURING THE SYSTEM

REVOLA APP application

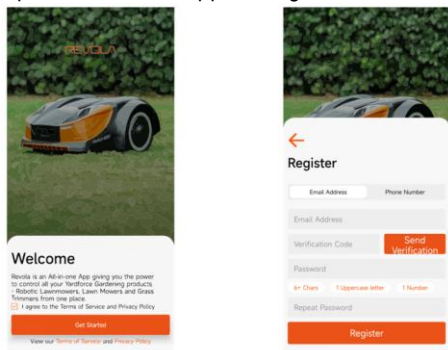
REVOLA APP application is a component essential part of the system . The robotic lawnmower WORKING together with this application to create border system virtual , which the robot will later recognizes and YOU will use to work correctly on the ground .

For Download application , scan May QR code down . You can also search manually in app store using Keyword "**REVOLA APP**"

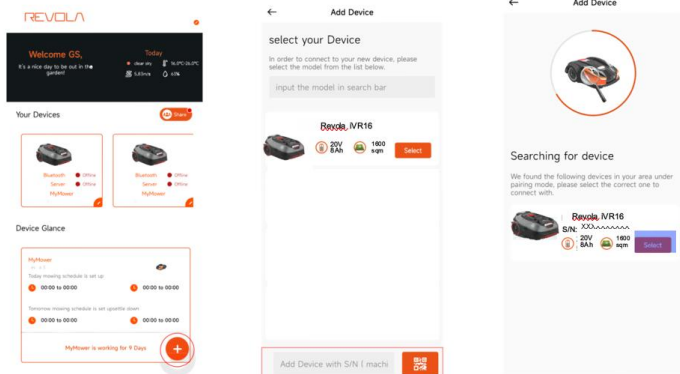
- **App Store** – for iPhone users
- **Google Play** – for Android users

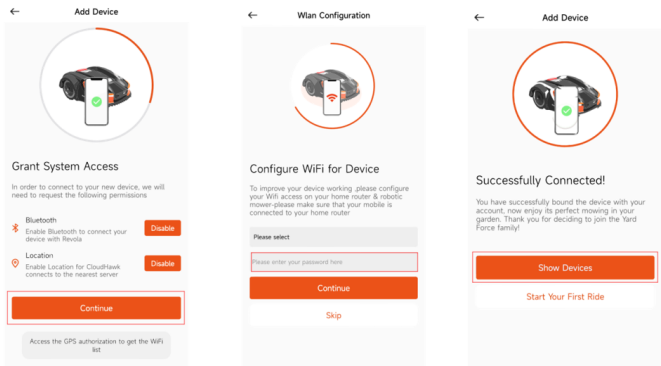


Open the REVOLA app and register a new account.



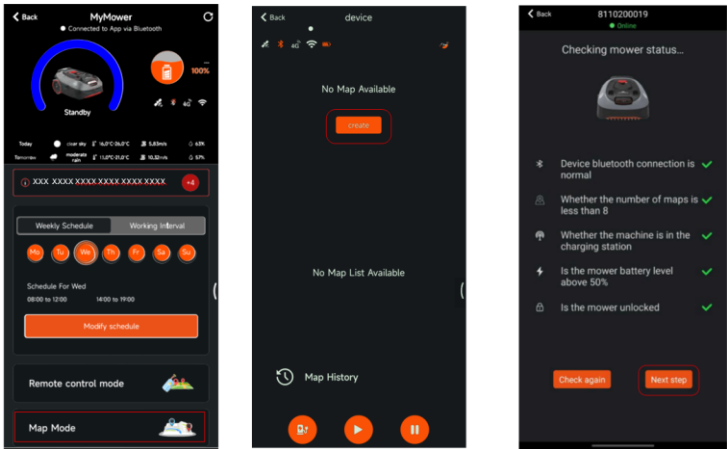
To add your lawnmower, please click on the "+" symbol at the bottom right of the main page. Check the lawnmower's serial number on the nameplate, then enter the serial number or scan the QR code on the nameplate to continue and follow the on-screen instructions.



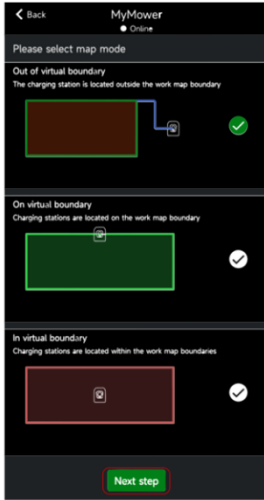


Planning and configuring the work area

Enter the device specifications page, select Map mode and create a new map. Before entering the "Map Mode " process in the application, the application will check the system status to ensure that the map can be created successfully. If you encounter difficulties, please contact an authorized Ruris center for further assistance.



The REVOLA app supports three types of docking station placement: in the lawn surface, on the lawn surface, or outside the lawn surface. Please select the appropriate one for your map.



Docking station outside the virtual boundary of the lawn area

Please make sure that the docking station is not too close to buildings, fences or trees. Please make sure that there is a straight line of at least 2 m in front of the base plate.

Docking station on the edge LIMIT virtual lawn surface

You Please saddle yourself MAKE that the docking station is not too near buildings , fences or trees .
You Please saddle yourself MAKE that there is a line straight line of at least 2 m in girl motherboard .

Docking station in INSIDE LIMIT virtual lawn surface

yourself Please saddle yourself MAKE that there is a line straight line of at least 2 m in girl motherboard .
You Please not to place docking station too close to the limit virtual (must be greater than 2 m).

Important information before drawing the map



Please operate close to the lawn mower when drawing the working area to avoid signal interruption; the process requires a Bluetooth connection between the machine and the app (please make sure the distance between the phone and the machine is less than 10m).



The interval between the boundary points of the working area must be greater than 50 cm, and boundary points can only be drawn when the line segment turns green.



Please note the turf area map is limited to 96 points.



The length and width of the map must be less than 100 meters.



--- Green dotted line: A point can be drawn at the current position.



--- Yellow dotted line: Cannot draw a point at the current position.



— Solid green line: Work boundary created.



— Solid blue line: The robotic lawnmower's path to the docking station.



— Solid red line: the boundaries of the obstacle created.



Deletes the last drawn point.



Save and generate the map.



Save the obstacle map.



Add an obstacle.

Drawing the map with the docking station outside the robot's working area.
Configure the guidance path route and work area.

Careful

During the map creation process, make sure that the satellite  and bluetooth symbols are colored orange; you can see them in the upper right corner of your mobile phone screen.

Step 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Mark the first point for the docking station.



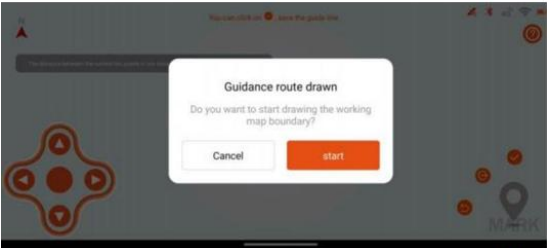
Click to display more information.

Step 2



Before marking first point of the guidance path , you Please to have in view that ROBOT will generate a line 2 m straight line in girl docking station .

Step 3



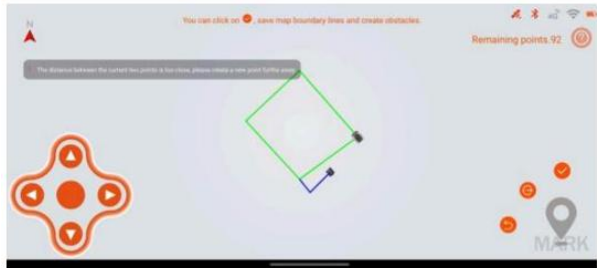
Once all the guidance path points are marked, press the button  to save the guidance route and continue the virtual map setup process.

Step 4



The user must keep in mind that the minimum distance between each point is approximately 50 cm, and the system requires a minimum of 4 points (maximum 96 points). The user must pay attention to the line status during map creation and follow the messages displayed by the application.

Step 5



After all the points of the work area are marked, the user must press the button , enter a name and save the map.

Drawing the map with the docking station near the work area.

Setting up the work area.

During the map creation process, make sure that the satellite  and bluetooth symbols are colored orange; you can see them in the upper right corner of your mobile phone screen.

Step 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

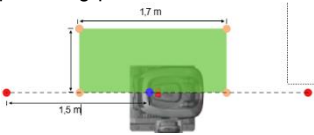
Mark the first point for the docking station.

Step 2

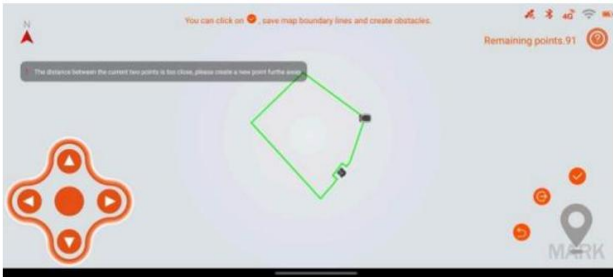


Creating a virtual boundary of the lawn area using navigation buttons and map drawing points.

Trimming around the charging station.
For more efficient mowing around the charging station, the system creates a special area around the station and mows it first.



Step 3



After all the points of the work area are marked, the user must press the button  , enter a name and save.

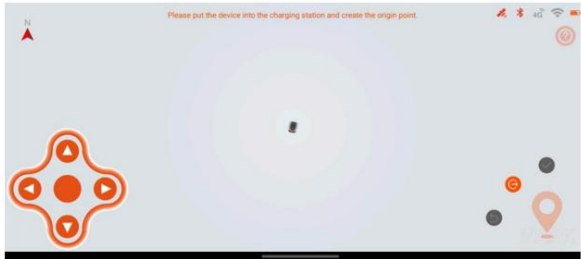
Drawing the map with the docking station inside the work area

Setting up the work area.

Careful!

During the map creation process, make sure that the satellite  and bluetooth symbols are colored orange; you can see them in the upper right corner of your mobile phone screen.

Step 1



Mark the first point for the docking station.



Consola de navigare



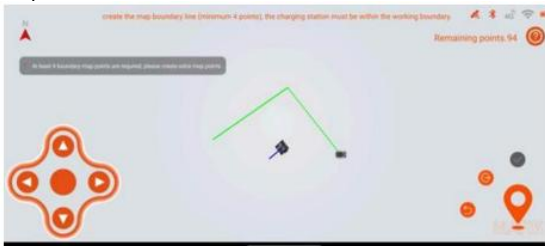
Apăsați să
marcați punctul

Step 2



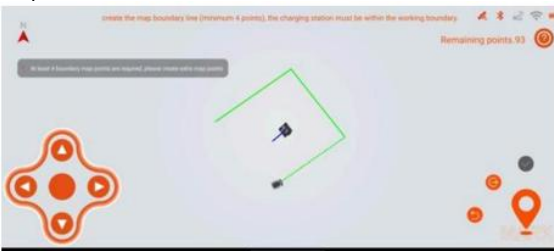
Navigate the robot to the next point and mark the second virtual boundary point.

Step 3



Pay attention to the minimum distance of approximately 50 cm between the points and the system requirement of a minimum of 4 points (maximum 96 points).

Step 4



Pay attention to the line status during map creation and the messages displayed by the application.

Step 5



After Mark to everyone points work area , press button  , enter a name and save the work area.

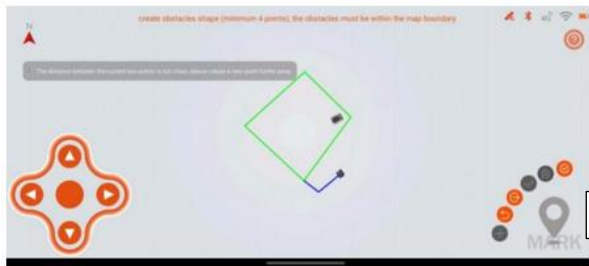
adding a prohibited area / obstacle on the map .

Configuration Zone forbidden .

Careful!

During the map creation process, make sure that the satellite  and bluetooth symbols are colored orange; you can see them in the upper right corner of your mobile phone screen.

Step 1





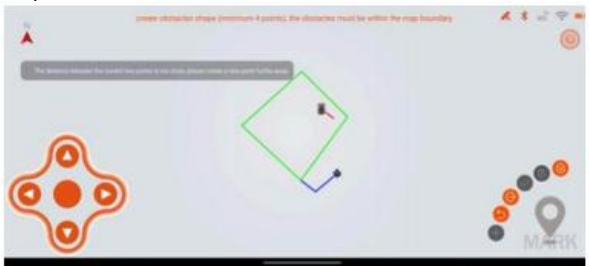
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Navigate the robot to the first point of the forbidden area/obstacle.

Step 2



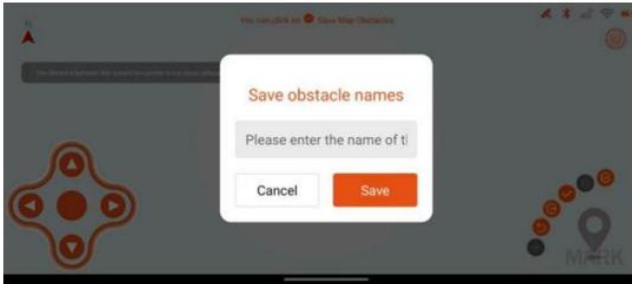
Mark point 2. After Mark the second one point the line will be generated red , indicating the edge Zone forbidden .

Step 3



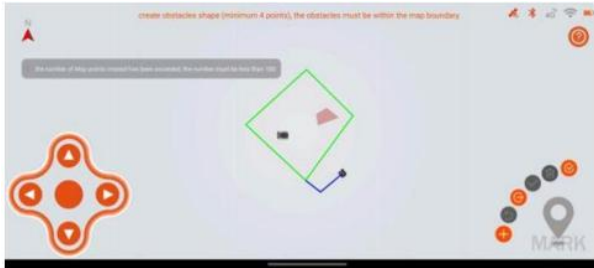
Pay attention to the minimum distance of approximately 50 cm between points and the system requirement of a minimum of 4 points (maximum 96 points).
Pay attention to the line status during map creation and to the messages displayed by the application.

Step 4



After Mark to everyone points , press button  , enter a name and save the workspace .

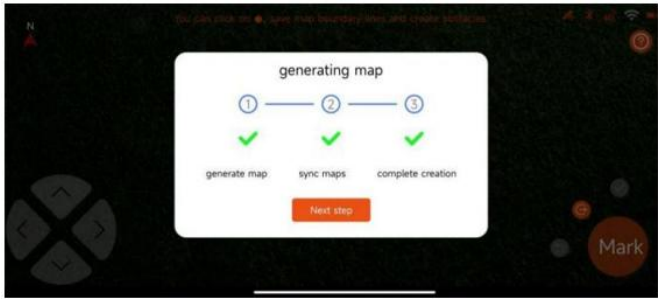
Step 5



The set prohibited area will be marked with a different color on the map.

Generating and synchronizing the map with the robot.

After the map is named and saved, the REVOLA application communicates with the robot and synchronizes the map information with it.



Completing the map creation process.

The user must be close to the robot and ensure that Bluetooth is connected before completing the map creation process. If the map synchronization process is interrupted, the user must return to the map page and check if the map has been saved successfully.

Map mode interface.

After the map is successfully created, it will be listed on the main page of the map mode. The user can find access to the obstacle management function here.



Obstacle edit button.

The application supports the obstacle edit function. By pressing this button, the user accesses the obstacle

edit page. It must be ensured that the robot is connected to the mobile phone via Bluetooth 

Delete map button.

By pressing this button, the user deletes the currently applied map.



Switch to satellite map.

By pressing this button, the user can view the map in satellite mode.



Return to docking station button.

By pressing this button, the user commands the robot to return to the docking station.



button .

By pressing this button , user command ROBOT saddle start the haircut .



Pause button.

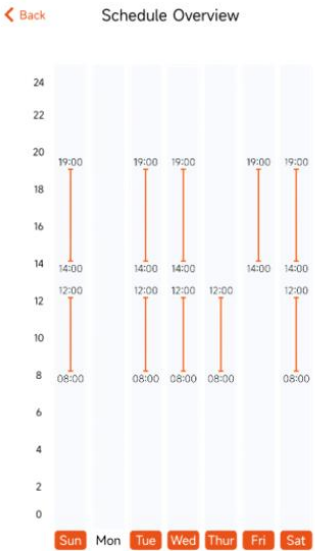
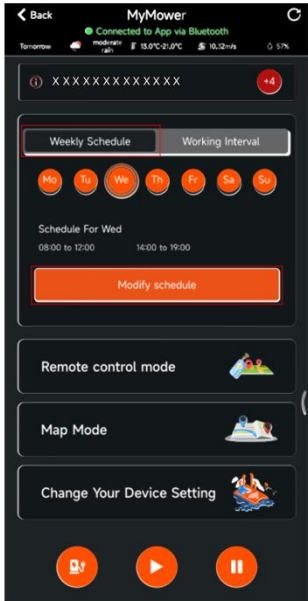
By pressing this button, the user pauses the robot.



REVOLA app functions and settings

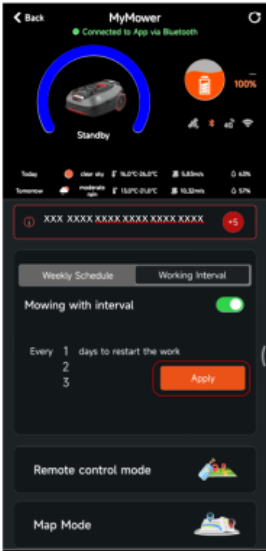
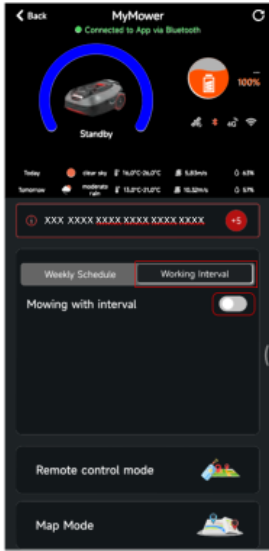
Setting the work schedule

The user can set the work schedule from the REVOLA app. There are two scheduling modes: weekly schedule and work interval. In the weekly mode, the user can set seven days, each day has two time intervals. In the work interval mode, the user can set the restart day after the robot completes its mowing.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

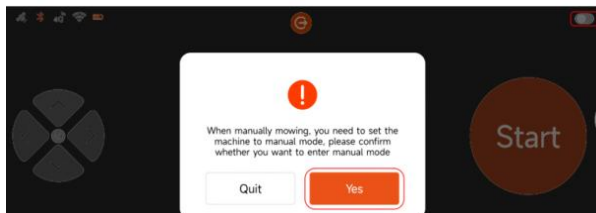
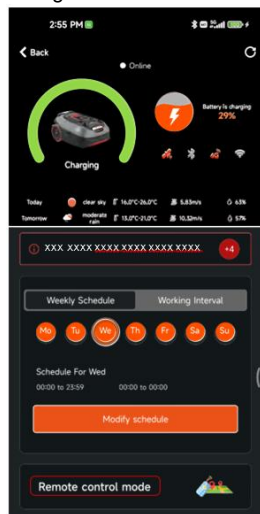


Working interval.

In this working mode, the robot will restart and mow the entire lawn area again after the set interval time.

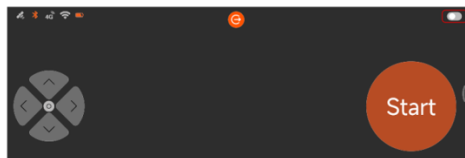
Remote Control Mode.

The robotic lawnmower supports "Remote Control Mode". The user can navigate the robot to a specific area and start the lawnmower motor. They must be close to the robot and pay attention to the risk of accident during remote control.



Attention!

The "Remote Control" mode requires the Bluetooth connection to be maintained at all times; the user must be close to the robot while using this function.



You must ensure that this button is enabled while using the "Remote Control" mode.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

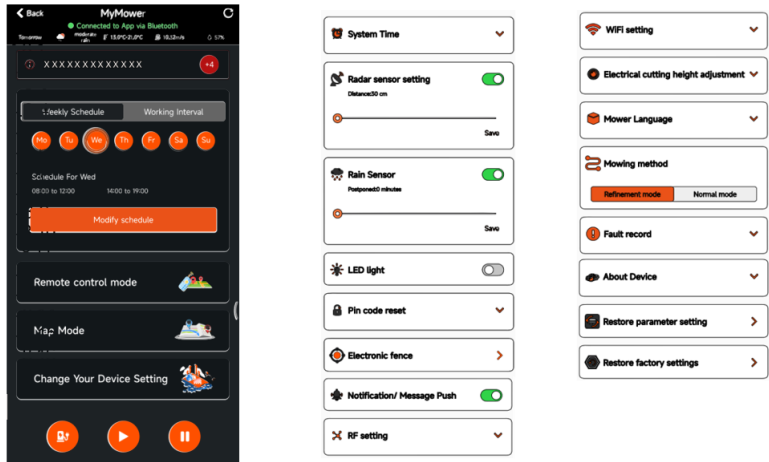
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

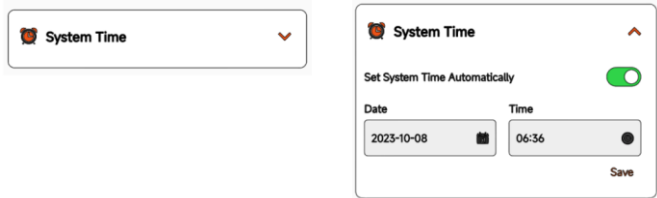
Changing settings

On the device home page, tap " Change your device settings" to access and view and change the robotic lawnmower settings.



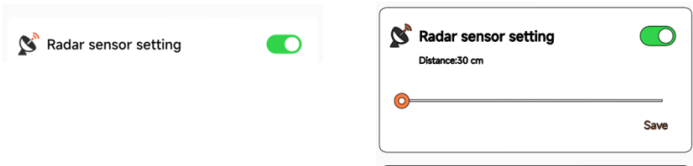
Setting the system time

The robotic lawnmower can be configured to automatically set the system time, following the time on your mobile phone, or to manually set the operating time.



Setting the radar sensor

The robotic lawnmower allows you to adjust the detection distance of the radar sensor between 30 cm and 60 cm.



Setting the rain sensor

The robotic lawnmower allows you to activate or deactivate the rain sensor. After activating the sensor, you can also set the delay time: the length of time the robot will remain in the charging station after the rain sensor dries out.



Setting the LED light

The robotic lawnmower allows you to configure the LED light. After activation, two operating modes are available: " Always on" and "Commissioning mode". For details on the test mode, see the description below.



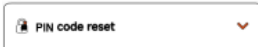
Commissioning mode

When how to check operation is activated, the LED light works according to the above principles down :

- **Steady green** : in standby mode or in operation, signal satellites It's normal.
- **Strong green** : in standby mode or in operation, signal satellites is weak, but functioning is possible .
- **Constant blue** : in time charging, the signal satellites It's normal.
- **Blue flashing** : in time charging, the signal satellites is weak, but functioning is possible .
- **Steady red** : emergency stop / read / missing connection between reference station and robot.
- **Flashing red** : error condition .
- **Flashing yellow** : signal weak satellite .
- **Constant purple** : in " remote control " mode , the signal satellites It's normal.
- **Strong purple** : in " remote control " mode , the signal satellites is weak, but functioning is possible .
- **Constant white** : in time the OTA (firmware update) process .

Resetting the PIN code

The robotic lawnmower allows you to reset the PIN code. After entering the initial PIN code, a new PIN code can be set up for the device.



 A screen titled "PIN code reset" with a lock icon and a red upward-pointing arrow. It contains three input fields: "Input your current PIN code" with "Input here" text, "Input your new PIN code" with "Input here" text, and "Repeat your new PIN code" with "Input here" text. At the bottom right is a "Save" button.

settings electric

fence Robot lawn mower allows Enable or Disable the electric fence . After Enable "Fence Switch" switch , press button  to set the origin point of the electric fence . Afterwards, you can CONFIGURATION "Fence Range" value . If the system detect that the robot has exceeded this value , will automatically send an alert message by PHONE user 's mobile .



 A screen titled "Electronic fence" with a back arrow. It shows a map with a green robot icon and a target icon. Below the map are three icons: a target, a power button, and a camera. At the bottom, there is a "Fence Switch" toggle switch in the 'off' position, a "Fence Range" input field with the value "20" and a unit "m", and a "Save" button.

Notifications / Sending messages

The lawn mower robot allows you to enable or disable the notification/message sending function. After enabling this function, the system will automatically send messages to the user's mobile phone whenever relevant events occur in the robot's operation.

 Notification/ Message Push 

Radio Frequency (RF) Setting

When using multiple devices in close proximity (e.g. two units on the same field), if radio frequency interference occurs, the setting can be checked and, if necessary, the RF channel can be changed.

 RF setting 

 RF setting 

Slink info

ID:

MD:

The communication is abnormal, the same channel exists nearby

Slink status:

WiFi Setting

The robotic lawnmower allows you to configure WiFi access. For example, if the home router is changed, you can enter the new WiFi name and password, and the robot will use this data to connect to the internet. It is recommended to remember that the robot only supports the 2.4 GHz frequency.

 WiFi setting 

 WiFi setting 

Select your WiFi name:

Input your password:

Save

Adjusting the cutting height

The robotic lawnmower allows you to adjust the cutting height through this function.

 Electrical cutting height adjustment 

 Electrical cutting height adjustment 

Select your cutting height:50 mm



Save

Setting the display language.

The robotic lawnmower allows you to select the display language.

 Mower Language 

Mowing method

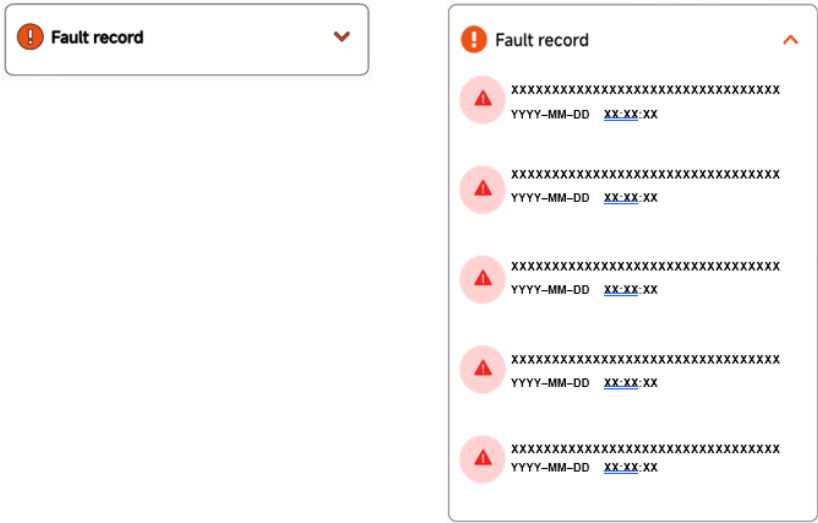
The robotic lawnmower allows you to select the mowing method. Two methods are available: " Double coverage mode" and "Normal mode".



Dual mode coverage : The lawn mower robot will trim initially from north to south , then from east to west.
Normal mode: The lawn mower robot trim may first from north to south , and for Zone uncut , will mow from east to west to cover them completely .

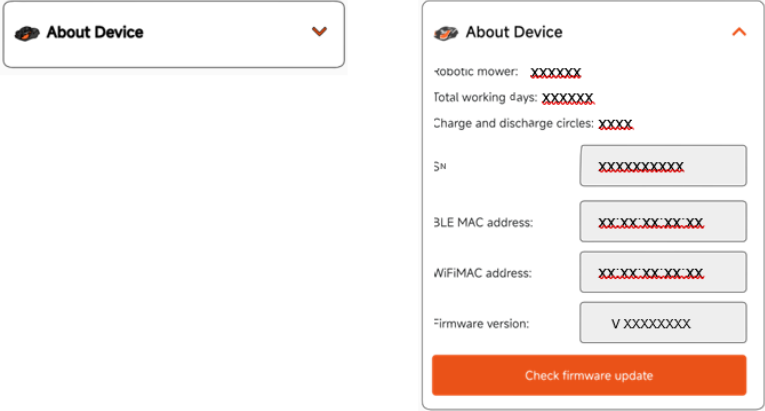
Error log

The robotic lawnmower allows you to view the last five error records by using this function.



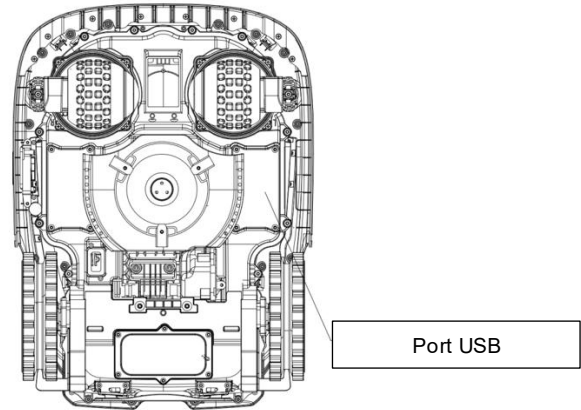
About Device

The robotic lawnmower allows you to view information about the device. You can also check the software version and whether a new version is available.



Offline software

update The system also supports the function of updating software in offline mode. The offline software will be made available on our website, and the user needs to download the file to a USB device and perform the update according to the instructions below.



Restoring parameters

The robotic lawnmower allows you to reset the parameters from the configuration menu.



Restoring factory settings

The robotic lawnmower allows a complete reset of all data, including created maps.

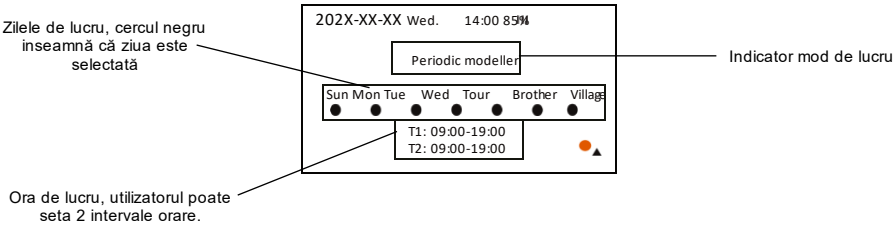
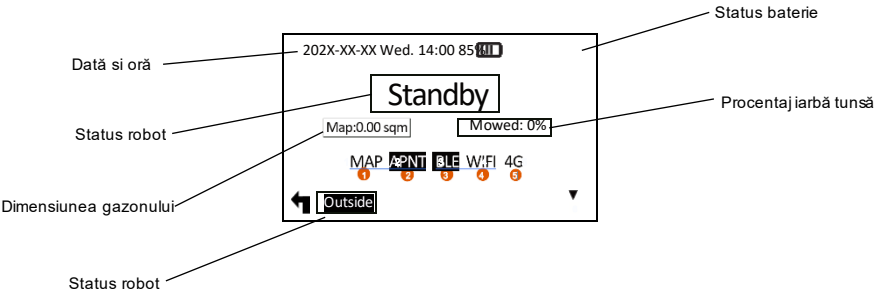
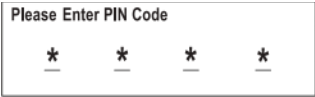


4. COMMISSIONING

Display and operation

Initial page after startup

After turning on the robotic lawnmower, the user must enter **the PIN code** (please set the PIN code if the robot is used for the first time).
If the user does not configure ROBOT within 3 **minutes** , the robot will block again, and USER will BE saddle insert PIN code again .



1. MAP symbol
Map indicator: when displayed in a different color, it means there is a working map stored in the system.
2. Symbol APNT
System status indicator: when displayed in a different color, it means that the robot has a good connection with the satellite system and the camera is ready.
3. BLE symbol
Bluetooth indicator: When Bluetooth is connected, the symbol is displayed in a different color.
4. Wifi symbol
WiFi indicator: when WiFi is connected, the symbol is displayed in a different color.
5. 4G symbol
4G indicator: when mobile data is connected, the symbol is displayed in a different color.
6. Symbol ▼
Use the "↓" button on the navigation keyboard to scroll the screen to the next page.
7. Symbol ▲
Use the "↑" button on the navigation keyboard to scroll the screen to the previous page.

Main settings menu robot

When SCREEN robot SHOW interface main , press " Back " button for A access function settings page the robot .

Setting the " Date" and hour "

Use button rotary to select the option " Date" and hour " , then pressed button for A access setting .



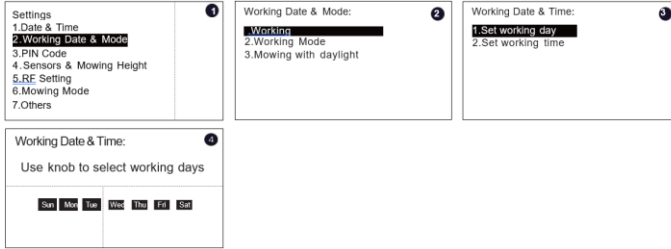
Setting "Date and mode"

Use the rotary knob to select the "Date and mode" option, then press the knob to enter the setting.
This setting includes three options :

1. Working date and time .
2. The way of working .
3. trimming in time of the day .

settings working days

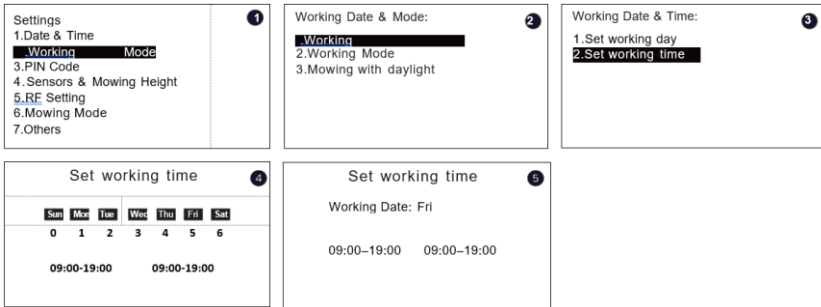
yourself Please saddle follow the pictures from May down and saddle use button rotary to set the robot 's working days .



settings working hours

yourself Please saddle follow the pictures from May down and saddle use button rotary to set the robot 's working hours .

For every working day activated , the user can set two time intervals .

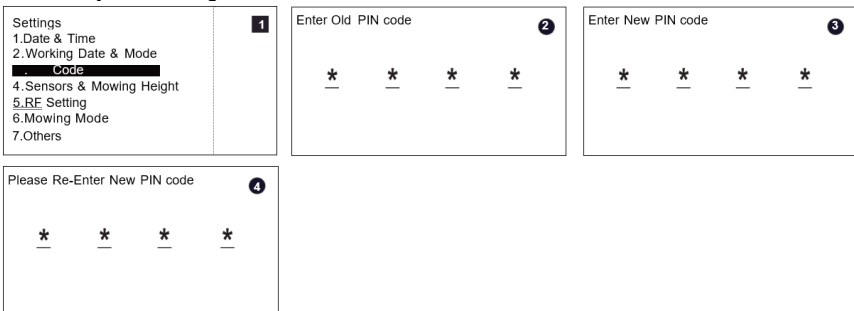


settings PIN code

Use button rotary to select the " Password " option , then pressed button for A access setting .

To change PIN code , user must to :

1. introduce existing PIN code .
2. introduce new PIN code .
3. confirmed by re -entering the new PIN code .

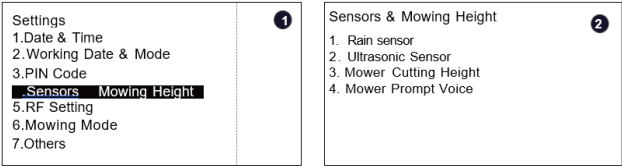


Setting " Sensors" and cutting height "

Use button rotary to select the option " Sensors" and cutting height ", then pressed button for A access setting

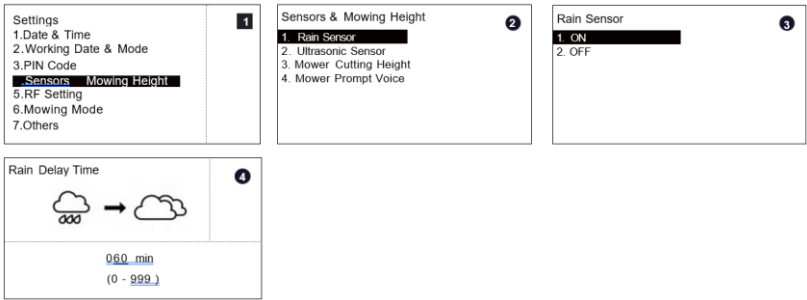
In THE of This settings , user maybe CONFIGURATION the following functions :

- sensors rain
- Ultrasonic sensor
- Robot cutting height
- Robot notification voice



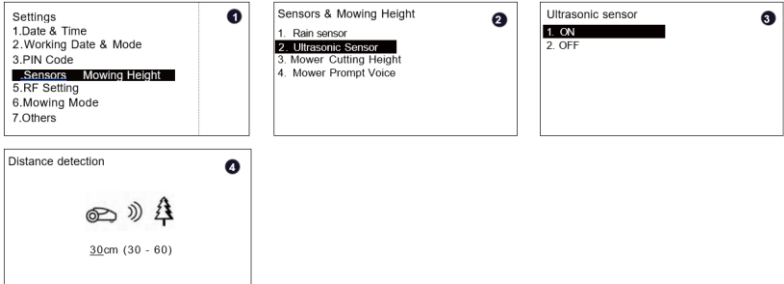
sensors rain

Use button rotary to select the option " Sensor rain ", then pressed button for A access setting .
Subsequently, the user can set the delay time in docking station then When SENSOR detect dryness . After completion setting , this will be applied .



Ultrasonic sensor

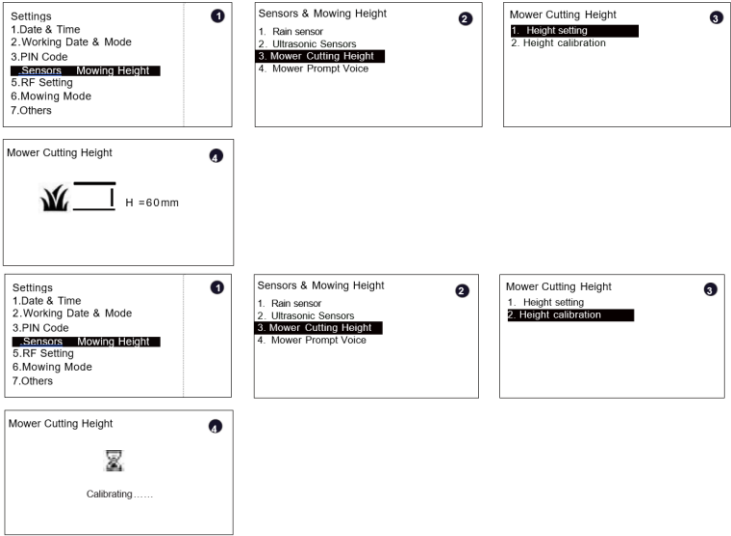
Use button rotary to select the " Ultrasonic sensor " option , then pressed button for A access setting .
Subsequently, the user can set the distance between the ultrasonic sensor head and objects detected .



Robot cutting height

Use button rotary to select the " Robot cutting height " option , then pressed button for A access setting .
Subsequently, the user maybe use button rotary in order to :

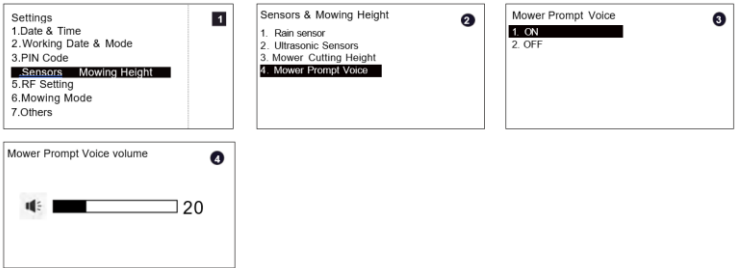
- Set the height desired cutting
- Effect SIZING cutting height



Robot notification voice

Use button rotary to select the " Robot notification voice " option , then pressed button for A access setting . User maybe :

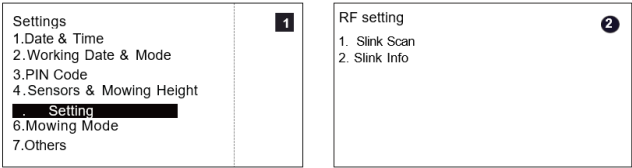
- Activate or disable the robot notification voice .
- Set the volume voice .



RF setting

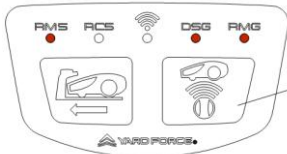
Use button rotary to select the " RF Setting " option , then pressed button for A access setting . In THE of This settings , there is two options :

1. Slink Scan – allows scan available RF frequencies to detect connections .
2. Slink Info – display information about current RF connection , such as power Report or details about the RF module .



Slink Scan

Then When USER must saddle CHANGE reference station or exist interference on the existing communication channel , it is necessary saddle use Slink Scan to search and to pair CHANNEL accordingly .



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Slink Scan

Use button rotary to select and A access "Slink Scan" setting .
ROBOT will try saddle FIND reference stations available for 300 seconds .
After END scans , all channels detected will be displayed in a list .

- Use button rotary to select the item accordingly .
- Make that the selected ID MEET the serial number of the reference station .
ROBOT will try then to connect to the reference station .
- Once What CONNECTIONS is made , on screen will be displayed the message " Connection successfully accomplished . "

1 Settings 1.Date & Time 2. Working Date & Mode 3.PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. Slink Scan 6. Mowing Mode 7. Others	2 RF setting 1. Slink Scan 2. Slink Info	3 Slink Scan Slink Scanning ... 300
4 Slink Scan Page 1/2 1.ID:XXXXXXX, MD:RSTA, CHL:X 2.ID:XXXXXXX,MD:RSTA, CHL:X 3.ID:NULL, MD:NULL, CHL:NULL	5 Slink Scan Slink connecting	6 Slink Scan Slink successfully connected

Slink Info

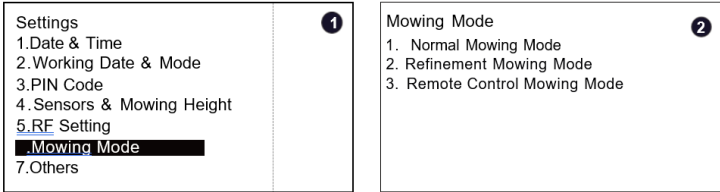
Use button rotary to select " RF Setting ", then pressed button for A access "Slink Info" setting .
On this page will be displayed the following information :

- Reference station serial number
- RF channel
- Status connection

1 Settings 1.Date & Time 2. Working Date & Mode 3.PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. Slink Scan 6. Mowing Mode 7. Others	2 RF setting 1. Slink Scan 2. Slink Info	3 Slink Info SN: XXXXXXXXXX Channel: XX Slink Status: Online
--	---	---

Setting "Trimming Mode"

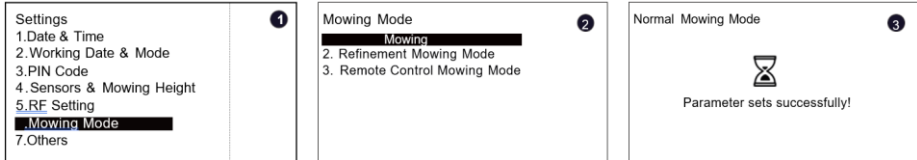
User maybe choose three Trimming modes :
1. Normal haircut mode.
2. Refined haircut .
3. Trimming mode by remote control .



Normal haircut mode

Use button rotary to select "Normal Trimming Mode".

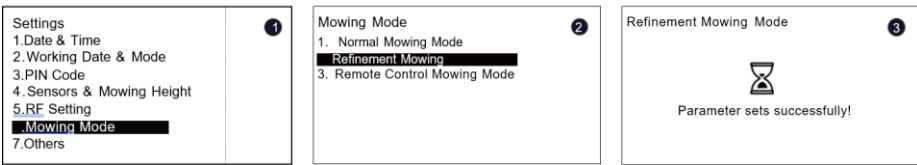
In this way, the robot will trim lawn in North – South direction according to the geomagnetic field .



Refined haircut style

Use button rotary to select " Fine Trim Mode ".

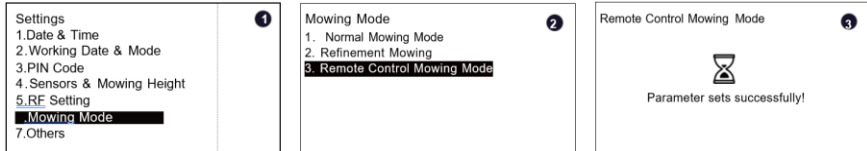
In this way, the robot will trim lawn first in North – South direction according to the geomagnetic field , then will trim in East – West direction .



Trimming mode by remote control

Use button rotary to select "Trimming mode " remote control " .

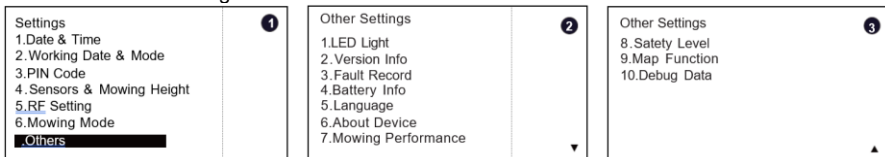
In this way, the robot will connect to phone mobile via Bluetooth, and USER will use APPLICATION to navigate ROBOT and to trim the lawn .



" Other " setting

Use button rotary to select the " Other " option .

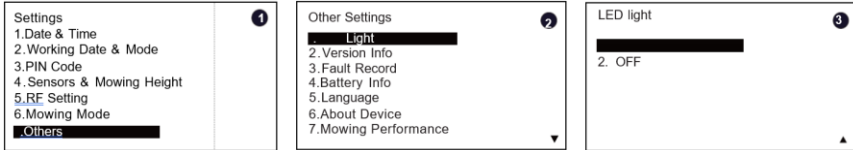
This function includes 10 settings different .



settings LED lights

Use button rotary to select and A access " LED Lights " function .

User maybe activate or disable LED strip .



functioning LED lights

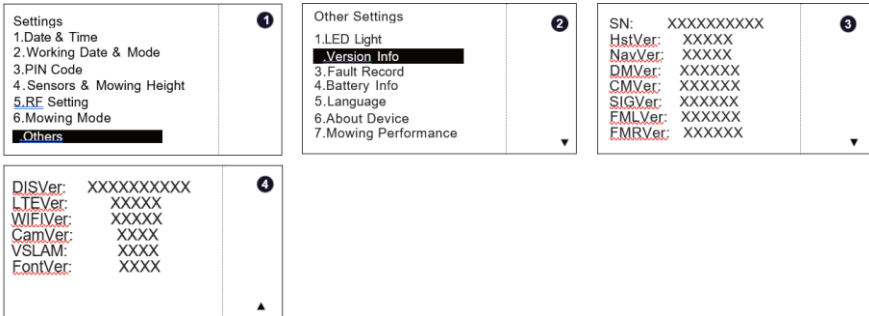
When the LED lights are on , these WORKING after next principle :

- Steady green: in standby mode or in operation , signal satellite It's normal.
- Green pulsing : in standby mode or in operation , signal satellite is weak, the camera system it works .
- blue : in time charging , the signal satellite It's normal.
- Blue pulsating : in time charging , the signal satellite is weak, but it works .
- Steady red : emergency stop / reading / none connection between reference station and robot.
- Flashing red : error condition .
- Flashing yellow : signal weak satellite .
- Steady purple: in remote control module , signal satellite It's normal.
- Pulsating purple : in remote control module , signal satellite is weak, but it works .

Information about version

Use button rotary to select and A access " Information" function about version ".

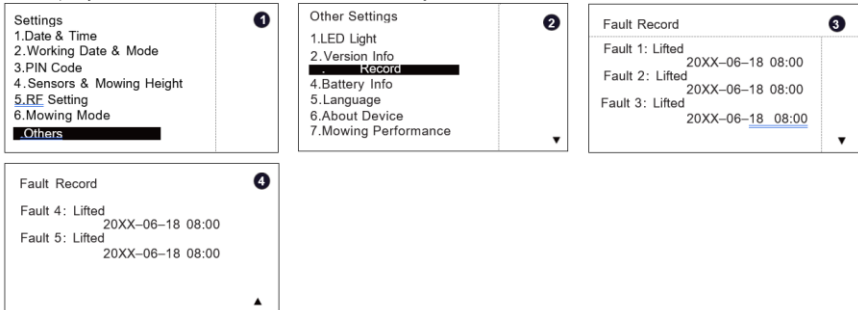
User maybe check information about device , such as firmware version , serial number and other details technical .



Registration BUGS

Use button rotary to select and A access " Record " function errors ".

Here will be displayed LATEST five BUGS recorded by the robot.



Information about battery

Use button rotary to select and A access " Information" function about battery ".

Here will be displayed information about battery the robot .

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Battery Info 1.Charging times: XX 2.Voltage: XX.0V 3.Current: X.X A 4.Adaptor: X.X V 5.Temperature:XX.X°C,Normal	3
--	---	---	---	--	---

Language

Use button rotary to select and A access " Language " function .
 Here you can choose language display the robot .

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Language 1.English 2.Svenska 3.Deutsch 4.Dansk 5.Espanol 6.Suomalainen 7.Francais 8.Italiano 9.Netherlands 10.Norsk 11.Polski 12.Cesky 13.Portugues 14.简体中文	3
--	---	---	---	--	---

About the device

Use button rotary to select and A access "About device " function .
 Here , the user maybe check information about device .

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language About Device 7.Mowing Performance	2	About Device 1.Total working time: XXXX 2.Device SN: XXXX 3.WiFi Mac: XXXX 4.BLE Mac: XXXX 5.4G ICCID: XXXX 6.Camera SN: XXXXXXXX	3
--	---	---	---	--	---

Performance cut

Use button rotary to select and A access " Performance " function "haircut " .
 Exist three MODES for the trimmer motor .

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device Mowing Performance	2	Mowing Performance Performance mode 2. Balanced Mode 3. Efficiency mode	3
--	---	---	---	--	---

Trimmer motor performance modes

1. Performance Mode : the rotation speed of the trimmer motor is 3500 RPM, with power maximum output .
2. Balanced Mode : the rotation speed of the trimmer motor is 2850 RPM, suitable for for normal lawn .
3. Efficiency Mode : the rotation speed of the trimmer motor is 2500 RPM, providing the best ratio between power and energy consumption .

Safety level

Use button rotary to select and A access " Safety Level " function .
 The robotic lawnmower has three security levels from which the user maybe choose .

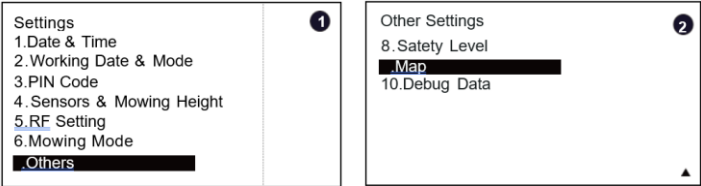
Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings Safety Level 9.Map 10.Debug Data	2	Safety Level High Level 2.Normal Level 3.Low Level	3
--	---	--	---	---	---

1. High level : by each date When ROBOT enter in standby mode or is pressed stop button , robot require PLACING PIN code before it is activated .

- 2. Normal level: after starting or after What A an error occurred , or if the robot was in standby mode more more than 5 minutes, the user must saddle insert PIN code before activate the robot .
- 3. Low level : only after starting or after What A An error occurred , the user must enter PIN code .

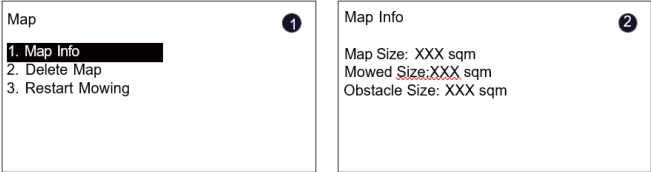
" Map " function

Use button rotary to select and A access " Map " function . Through this option , user can set the map robot working current .



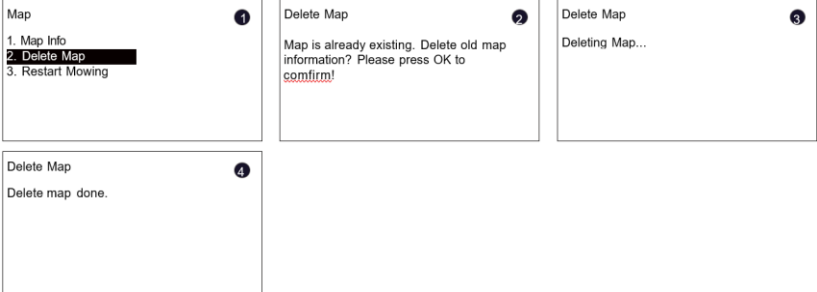
" Map Information " function

Use button rotary to select and access "Map Info" function . In this section , user maybe view information about map current applied .



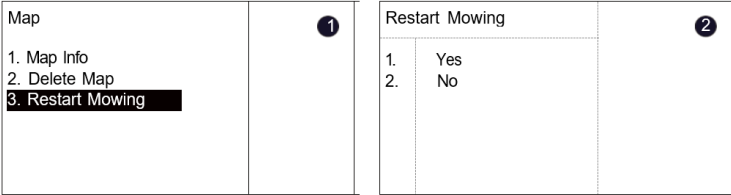
deletion map

Use button rotary to select and access "Delete Map" function . The user maybe delete map applied in present from this menu .



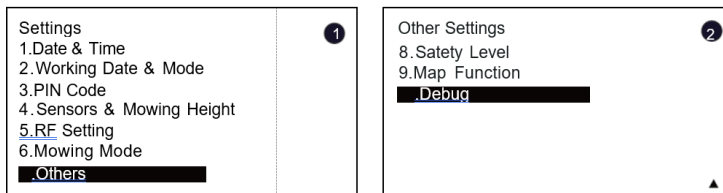
Resetting the map

Use button rotary to select and A access "Restart Mowing" function . After Enable "Restart Mowing" function , the mowing progress will be reset to zero.



Troubleshooting data

Use button rotary to select and A access "Debug Data " function . This function is use exclusively by the authorized service .



5. MAINTENANCE, STORAGE AND TROUBLESHOOTING

Cleaning and maintenance

It is important to keep your robotic lawnmower clean.

The robot will climb slopes more easily if the wheels are clean, the blades will also cut better if they are clean and sharp. Never use a high-pressure washer for cleaning.

Body cleansing

Use a soft brush and/or a damp cloth with household detergent.

Cleaning the underside

Make sure the power switch is in the OFF position and wear protective gloves. Turn the robot on its side to expose the underside, clean the blade disc and frame using a soft brush or damp cloth. Rotate the disc to ensure it moves freely.

Sharpening/replacing blades;

If the blades are worn on one side, they can be turned over.

If the blades are damaged or show signs of imbalance, they must be replaced.

1. Turn the device over.

2. Remove the blade screws from the bottom of the device, then turn the blades over.

3. Secure the blades with their screws.

Replacing the blades

3. Remove the old blades and replace them by following the steps above.

Winter storage

During the winter, store the robotic lawnmower, docking station and power supply in a dry place. We recommend a shed, garage or, preferably, indoor storage.

Prepare device for winter storage as follows :

1. recharge battery up to 80%.
2. Switch the main power switch to the "OFF" position .
3. Clean the lawn mower robot .
4. Disconnect power supply from the power outlet .
5. Disconnect the power supply from the docking station .

If is possible , pack the product in original packaging .

recycling



Do not throw electrical, industrial electronic equipment and component parts in the household waste! Information on WEEE. Considering the provisions of OUG 195/2005 - regarding environmental protection and OUG 5/2015. Consumers will consider the following indications for the handover of electrical waste, specified below:

- Consumers have the obligation not to eliminate equipment waste ELECTRICAL and electronic equipment (WEEE) as unsorted municipal waste and to collect separated these WEEE.

- Collection THESE waste called (WEEE) will be carried out by Public Collection Service on radius EACH county and through collection centers organized by operators business AUTHORIZED for WEEE collection . Information provided by administration Environmental Fund www.afm.ro or JOURNAL Unions European .

- Consumers can return WEEE free of charge to collection points specified previously .

The following table records the error information displayed on the LCD panel and is used to inform the user of the contents of the faults, for troubleshooting and elimination. When a fault is triggered and remains unresolved, it is recorded and saved in the machine.

Troubleshooting the robot

Problem	Possible causes	Remedial solutions
Elevator	The lift sensor has been triggered.	Normally the error will resolve itself automatically. If the problem persists, please check the robot housing unit.
Crash	The collision sensor has been triggered.	Normally the error will resolve itself automatically. If the problem persists, please check the robot housing unit.
Tilt	The tilt sensor has been triggered.	Normally, the error resolves itself automatically. If it persists, place the robot on a horizontal surface and check again.
Turnover	The rollover sensor has been triggered.	This error is displayed when the robot is overturned.
Outside	The robot is outside the virtual boundary.	When the robot detects that it has exceeded the virtual limit, this error message will be displayed.
Raina	The rain sensor has been triggered.	When the sensor detects rain, this information will appear on the screen.
CNtcPro	The trimmer motor is overheated.	When the motor is continuously running under high load, its temperature may increase and this error will be displayed. After a period of rest, the robot should recover automatically.
Pit	The robot is blocked.	When the robot gets stuck in an area and cannot free itself, this error will be displayed. Check the area and move the robot to an open place.
BatLow	The robot's battery is low.	When the battery level is low, this message will be displayed. Please let the robot charge in the docking station.
CStErr	The trimmer motor cannot be initialized.	Turn the robot off and on again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
Tilt1Er / Tilt2Er	The acceleration sensor cannot be initialized.	Turn the robot off and on again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
PathErr	The robot failed to plan the mowing route.	Turn the robot off and on again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
No Map	The robot has no saved maps.	Please create and apply a map; the error will disappear automatically.
No Pos	The robot cannot obtain positioning data.	Move the robot to an open area and wait a few moments. If the message persists, contact an authorized Ruris service center.
PathFail	The robot failed to generate the mowing path.	Turn the robot off and on again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
SigLost	The robot has lost navigation data.	Move the robot to an open area and check if it can reconnect positioning. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
485 ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
DSV ERR	Internal robot communication problem.	Proceed in the same way: turn off and restart; if it persists, contact an authorized Ruris service center.
DBG ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again; if the problem persists, contact an authorized Ruris service center.

RTK ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again; if the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
RF ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again; if the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
BIT6 ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again; if the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
IMU ERR	Internal robot communication problem.	Turn the robot off and on again; if the problem persists, contact an authorized Ruris service center.

Problems FREQUENTLY and troubleshooting

If The robotic lawnmower is not working. accordingly , you Please saddle follow the instructions above down.

Problem	CAUSE	Remedial solutions
The robot stops and restarts automatically after 5–10 seconds.	The inertial navigation system is in the process of self-calibrating.	The robot will recover automatically.
The robot stops and restarts automatically after 10–20 minutes.	The robot has lost contact with the satellite system and is waiting for reconnection.	The robot will recover automatically.
The robot stops and goes into standby after a while.	The robot has lost the signal and cannot reconnect within the preset time.	Place the robot in the docking station and turn it on. Check if the satellite signal returns. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
The rear wheels spin, but the robot does not move forward or turn; it then stops and goes to sleep. "Pit" appears on the screen.	The robot is blocked.	Check if the grass is over 8 cm; if so, it is necessary to mow at a lower height. Check if the grass is slipping; it is necessary to wait for the lawn to dry before mowing.
The robot is stuck in a small area behind an uncircled obstacle, and "collision" appears on the screen.	The collision sensor is triggered frequently in a short interval, and after 20 triggers the robot goes into standby.	Mark that area as an "obstacle area" on the map and make sure the virtual line is far enough away from the obstacle.
The robot does not have the correct charging interface in the docking station and is not charging.	RTK error – the map was created, but the positioning data has shifted.	Place the robot in the docking station, fix the APNT signal and recreate the map.
The robot frequently returns to the charging station and the screen indicates high temperature in the trimmer motor.	The trimmer motor goes into thermal protection; the robot returns to the station to cool down and then resumes work.	Check that the grass is no more than 8 cm or is too thick.
The robot does not charge in the docking station and the message "battery temperature is too high" appears.	The battery temperature is high due to the ambient temperature.	When the temperature drops, charging will resume automatically.
The user cannot connect the app to the robot via Bluetooth.	Bluetooth connection problem.	Turn the robot off and on. Close the REVOLA app. Disable/enable your phone's Bluetooth. Reopen the app and try logging in. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
The user cannot connect the REVOLA app to the robot via Wi-Fi.	Wi-Fi connection problem.	Turn the robot off and on. Make that docking station is within the router's coverage area . Check reconnecting .

		If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.
The robot does not start and the screen displays "no map".	The map was not created or saved correctly.	Create a map and activate it.
Uncut areas remain on the lawn.	The trimmer motor has entered overload protection and stops for 15 seconds. The ultrasonic sensor can avoid certain areas, leaving portions untrimmed.	The robot will memorize uncut areas and, after complete coverage in one direction, will return to mow them.
The trimmer motor rotates, but the cutting performance is low.	The blades are no longer sharp enough.	Substitutes blades used with spare ones .
The APNT signal is good, but the robot runs backwards or suddenly changes direction on the lawn.	Grass that is too high or the presence of uneven surfaces triggers the ultrasonic sensor.	Make sure the grass is no more than 8 cm high. Avoid uneven areas when configuring the map.
Status of the reference station LEDs.	Flashing LEDs indicate an abnormal status of the reference station and, at the same time, of the robotic lawnmower. The reference station has five indicators.	LED : If the LED is blinking continuously , means that The robotic lawnmower is having communication problems with the reference station . the reference station robot and check if the LED returns to the on state stable (on) continuously). If problem persists , contact an authorized service Ruris . DSG LED: If the LED flashes continuously, it means that the reference station cannot obtain a stable signal. Move the station to an open area and check again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center. RMG LED: If the LED flashes continuously, it means that the robotic lawnmower cannot obtain a stable signal. Move the robotic lawnmower to an open area and check again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center. WiFi LED: If the LED is blinking continuously, it means the robot cannot get a stable WiFi connection. Move the robot closer to your home router and check again. If the problem persists, contact an authorized Ruris service center.

8. DECLARATIONS OF CONFORMITY

CE DECLARATION OF CONFORMITY

Manufacturer: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, no. 111, Administrative Building, Craiova, Dolj, Romania

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Authorized representative: Eng. Stroe Marius Catalin – General Manager

Authorized person for the technical file: Eng. Radoi Alexandru – Production Design Director

Machine description: The cordless perimeter lawn mower robot is designed to perform grass cutting work.



Product serial number: AATC00100001RURSTN1500 (where AA represents the last two digits of the year of manufacture, characters 5 and 7 are the batch number, characters 7-12 are the product number)

Product: Robotic lawn mower

Model : RURIS

Type: Sentinel 1500

Motor type : Brushless electric motor

Cutting width: 180 mm

Connection type: Bluetooth, Wifi, App, 4G GPS

Maximum area : 1500 sq m

*We, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, manufacturer, in accordance with GD 1029/2008 - on the conditions for placing machinery on the market, **Directive 2006/42/EC** - safety and security requirements, Standard EN ISO 12100:2010 - Machinery. Security, **Directive 2014/35/EU**, HG 409/2016- on low voltage equipment, **Directive 2014/30/EU** on electromagnetic compatibility (HG 487/2016 on electromagnetic compatibility, updated 2019), **Directive 2014/53/EU** (implemented in Romania by **DECISION no. 740 of October 5, 2016**, on the making available on the market of radio equipment), **Directive 2011/65/EU** of June 8, 2011, on the restrictions of the use of certain hazardous substances in electrical and electronic equipment, amended by **Directive 2015/863/EU, Annex 2**, we declare that all essential radio test series have been carried out to certify the conformity of the product with the specified standards and we declare that it complies with the main safety and security requirements, does not endanger life, health, occupational safety and has no negative impact on the environment.*

The undersigned Stroe Catalin, the manufacturer's representative, declares on his own responsibility that the product complies with the following European standards and directives:

- **Directive 2006/42/EC** – safety and security requirements, **Directive 2014/35/EU**, on low voltage equipment:
EN 13857:2008- Safety of machinery - Safety distances to prevent the penetration of upper and lower limbs into danger zones

EN 60335-2-29:2004 - Household and similar electrical appliances - Safety - Part 2-29: Particular requirements for battery chargers

EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021 - Household and similar electrical appliances - Safety - Part 1: General requirements

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Safety of household and similar electrical appliances. Part 2-107: Particular requirements for battery-operated electric robotic lawnmowers

EN 61558-1:2019 - Safety of transformers, reactors, power supply units and combinations thereof. Part 1: General requirements and tests

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013- Amendment 1 - Safety of transformers, reactors, power supply units and similar products for supply voltages up to and including 1 100 V - Part 2-16: Particular requirements and tests for switch-mode power supply units and transformers for switch-mode power supply units

EN 62841-1:2015 - Electric motor-operated hand-held tools, transportable tools and lawn and garden machinery - Safety - Part 1: General requirements

EN 62233:2008+AC:2008- Methods of measurement of electromagnetic fields from electrical appliances for household and similar purposes with regard to human exposure

EN IEC 60730-1:2025- Automatic electrical controls. Part 1: General requirements

EN 61508-3:2011- Functional safety of safety-related electrical/electronic/programmable electronic systems. Part 3: Software requirements

EN 61508-7:2011- Functional safety of safety-related electrical/electronic/programmable electronic systems. Part 7: Overview of techniques and measurements

EN 62479:2010- Assessment of the conformity of low power electrical and electronic equipment with basic restrictions on human exposure to electromagnetic fields (10MHz-300GHz)

IEC 62133-2:2017- Alkaline and other non-acid accumulators - Safety requirements for portable sealed accumulators and batteries made from them, intended for use in portable applications. Part 2: Lithium systems

EN 60127-1:2006 - Miniature fuses. Part 1: Definitions for miniature fuses and general requirements for miniature replacement elements

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Fixed capacitors for use in electronic equipment - Part 14: Sectional specification - Fixed suppression capacitors for connection to the power supply

EN IEC 61051-1:2019- Varistors for use in electronic equipment. Part 1: Generic specification

Directive 2014/30/EU on electromagnetic compatibility, **Directive 2014/53/EU** (implemented in Romania by **DECISION no. 740 of October 5, 2016**):

EN 50665:2017- Product standard for the assessment of electronic and electrical equipment in relation to human exposure restrictions to electromagnetic fields (0 Hz - 300 GHz)

EN 50663:2017- Product standard for the assessment of the compliance of low power electrical and electronic equipment with the basic restrictions related to human exposure to electromagnetic fields (10 MHz - 300 GHz)

EN 62311:2008- Assessment of electrical and electronic equipment with regard to the restrictions on human exposure to electromagnetic fields (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 62311:2020- Assessment of electrical and electronic equipment with regard to restrictions on human exposure to electromagnetic fields (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021- Electromagnetic compatibility. Requirements for household appliances, electric tools and similar apparatus. Part 1: Emission

EN IEC 55014-2:2021 - Electromagnetic compatibility. Requirements for household appliances, electric tools and similar apparatus. Part 2: Immunity. Product family standard

EN 61000-3-2:2019/A1:2021- Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 3-2: Limits - Limits for harmonic current emissions (equipment input current ≤ 16 A per phase)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 3-3: Limits - Limitation of voltage variations, voltage fluctuations and flicker in public low-voltage supply systems, for equipment having a rated current ≤ 16 A per phase and not subject to connection restrictions

EN 301 489-1 V2.2.3-Electromagnetic compatibility (EMC) standard for radio equipment and services. Part 1: Common technical requirements. Harmonized standard for electromagnetic compatibility

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Electromagnetic compatibility (EMC) standard for radio equipment and services. Part 3: Specific conditions for short range devices (SRD) operating in the frequency range 9 kHz to 246 GHz. Harmonized standard for electromagnetic compatibility

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Electromagnetic compatibility (EMC) standard for radio equipment and services. Part 17: Specific conditions for broadband data transmission equipment. Harmonized standard for electromagnetic compatibility

EN 301 489-19 V2.2.1:2022- Electromagnetic compatibility (EMC) standard for radio equipment and services. Part 19: Specific conditions for receive-only mobile earth stations (ROMES) operating in the 1.5 GHz band providing data communications and GNSS receivers operating in the RNSS band providing positioning, navigation and timing data. Harmonized standard for electromagnetic compatibility

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Electromagnetic Compatibility (EMC) standard for radio equipment and services; Part 52: Specific conditions for radio equipment and ancillary equipment for cellular communications equipment (EU); Harmonized Standard for Electromagnetic Compatibility

EN 300 328 V2.2.2:2020- Broadband transmission systems. Data transmission equipment operating in the 2.4 GHz band. Harmonized standard for access to radio spectrum

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Short Range Devices (SRD) operating in the frequency band 25 MHz to 1000 MHz. Part 2: Harmonized Standard for access to radio spectrum for non-specific radio equipment

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Satellite Systems and Earth Stations (SES). Global Navigation Satellite System (GNSS) receivers Radio equipment operating in the frequency bands 1164 MHz to 1300 MHz and 1559 MHz to 1610 MHz. Harmonized Standard for access to radio spectrum

EN 301 908-1 V15.2.1:2023- IMT cellular networks. Harmonized standard for radio spectrum access. Part 1: Introduction and common requirements. Version 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - IMT cellular networks. Harmonized standard for radio spectrum access. Part 13: User equipment (UE) for Evolved Universal Terrestrial Radio Access (E-UTRA)

Directive 2006/42/EC - on machinery - placing on the market of machinery

Directive 2014/30/EU - on electromagnetic compatibility (GD 487/2016 on electromagnetic compatibility, updated 2019);

Directive 2014/35/EU, GD 409/2016 - on low voltage equipment

Directive 2014/53/EU - on the harmonisation of the laws of the Member States relating to the making available on the market of radio equipment (***DECISION no. 740 of 5 October 2016 on the making available on the market of radio equipment***)

Directive 2011/65/EU of 8 June 2011, amended by Directive 2015/863/EU, Annex 2 - on the restriction of the use of certain hazardous substances in electrical and electronic equipment

The conformity of this product with the essential requirements of the Radio Equipment Directive 2014/53/EU has been verified by the following notified body with No. 0123 :

TÜV SÜD Product Service based on certificate number TPS-RED500909 i01, issued 22.04.2025.

Other Standards or specifications used:

- **SR EN ISO 9001** - Quality Management System
- **SR EN ISO 14001** - Environmental Management System
- **SR ISO 45001:2018** - Occupational Health and Safety Management System.

Brand and manufacturer name: SH&T Co. Ltd

Note: the technical documentation is owned by the manufacturer.

Note: This declaration is consistent with the original.

Validity period: 10 years from the date of approval.

Place and date of issue: **Craiova, 02.12.2025**

Year of application of the CE marking: **2025**

Registration number: **1503/02.12.2025****Authorized person and signature:**

Eng. Stroe Marius Catalin

General Manager of SC RURIS IMPEX SRL


EC DECLARATION OF CONFORMITY**Manufacturer:** SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, no. 111, Administrative Building, Craiova, Dolj, Romania

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Authorized representative: Eng. Stroe Marius Catalin – General Manager

Authorized person for the technical file: Eng. Radoi Alexandru – Production Design Director**Machine description:** Robotic lawn mower is designed to perform grass cutting work.

Product serial number: AATC00100001RURSTN1500 (where AA represents the last two digits of the year of manufacture, characters 5 and 7 are the batch number, characters 7-12 are the product number)

Product: Robotic lawn mower**Model :** RURIS**Type:** Sentinel 1500**Motor type :** Brushless electric motor**Cutting width:** 180 mm**Connection type:** Bluetooth, Wifi, App, 4G GPS**Maximum area :** 1500 sq m**Measured sound pressure level :** 55 dB **Maximum sound power level:** 63 dB

The sound power level is certified by TUV Rheinland by report no. CN25A58Q 001 of 08.08.2024, in accordance with the provisions of EN ISO 3744:2010

We, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, manufacturer, in accordance with GD 1029/2008 - on the conditions for placing machinery on the market, **Directive 2006/42/EC** - safety and security requirements, Standard EN ISO 12100:2010 - Machinery. Security, **Directive 2014/35/EU**, HG 409/2016- on low voltage equipment, **Directive 2014/30/EU** on electromagnetic compatibility (HG 487/2016 on electromagnetic compatibility, updated 2019), **Directive 2014/53/EU** (implemented in Romania by **DECISION no. 740 of October 5, 2016**, on the making available on the market of radio equipment), **Directive 2011/65/EU** of June 8, 2011, on the restrictions of the use of certain hazardous substances in electrical and electronic equipment, amended by **Directive 2015/863/EU, Annex 2**, we declare that all essential radio test series have been carried out to certify the conformity of the product with the specified standards and we declare that it complies with the main safety and security requirements, does not endanger life, health, occupational safety and has no negative impact on the environment.

The undersigned Stroe Catalin, the manufacturer's representative, declares on his own responsibility that the product complies with the following European standards and directives:

EN 3744:2010: Acoustics - Determination of sound power levels and sound energy levels of noise sources using sound pressure - Engineering methods under conditions close to those of a free field above a reflecting plane**EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Safety of household and similar electrical appliances. Part 2-107: Particular requirements for battery-operated robotic lawnmowers**Other Standards or specifications used:**

- **SR EN ISO 9001** - Quality Management System
- **SR EN ISO 14001** - Environmental Management System
- **ISO 45001:2018** - Occupational Health and Safety Management System.

Note: the technical documentation is owned by the manufacturer.

Note: This declaration is consistent with the original.

Validity period: 10 years from the date of approval.

Place and date of issue: **Craiova, 02.12.2025**Year of application of the CE marking: **2025**Registration number: **1504/02.12.2025****Authorized person and signature:**

Engineer Stroe Marius Catalin

General Manager of SC RURIS IMPEX SRL



Robotfűnyíró RURIS SENTINEL 1500



1. BEVEZETÉS	2
2. BIZTONSÁGI UTASÍTÁSOK	2
3. MŰSZAKI ADATOK	4
4. GÉP ÁTTEKINTÉSE	5
5. TELEPÍTÉS	6
4. ÜZEMBE HELYEZÉS	27
5. KARBANTARTÁS, TÁROLÁS ÉS HIBAELOHÁRÍTÁS	37
8. MEGFELELOHÉGI NYILATKOZATOK	41

1. BEVEZETÉS

Kedves vásárlónk!

Köszönjük, hogy a RURIS termék megvásárlása mellett döntött, és hogy bizalmat szavazott cégünknek! A RURIS 1993 óta van jelen a piacon, és ez idő alatt erős márkává vált, amely hírnevét ígéreteinek betartásával, valamint a folyamatos befektetésekkel építette fel, amelyek célja, hogy megbízható, hatékony és minőségi megoldásokkal segítse az ügyfeleket.

Meggyőződésünk, hogy értékelni fogja termékünket, és sokáig élvezni fogja annak teljesítményét. A RURIS nem csupán gépeket kínál ügyfeleinek, hanem komplett megoldásokat. Az ügyféllel való kapcsolat fontos eleme a tanácsadás mind az értékesítés előtt, mind utána, a RURIS ügyfeleinek partnerüzletek és szervizpontok teljes hálózata áll rendelkezésére.

A megvásárolt termék örömének eléréséhez kérjük, figyelmesen olvassa el a használati útmutatót. Az utasítások betartásával hosszú távú használatot garantálunk.

A RURIS vállalat folyamatosan fejleszti termékeit, ezért fenntartja a jogot, hogy többek között azok alakját, megjelenését és teljesítményét módosítsa anélkül, hogy erről előzetesen értesítést kellene küldenie.

Még egyszer köszönjük, hogy a RURIS termékeket választotta!

Ügyfélinformációk és támogatás:

Telefon: 0351.820.105

email: info@ruris.ro

2. BIZTONSÁGI UTASÍTÁSOK

2.1. FIGYELMEZTETÉSEK A GÉPEN

	Figyelem! Veszély!		Működés közben tartson biztonságos távolságot a robottól.
	Karbantartási műveletek elvégzése előtt emelés előtt kapcsolja ki a robotot.		Tartsa távol a kezét és a lábát a forgó pengéektől. Soha ne tegye a kezét vagy a lábát a robot közelébe vagy alá.
	Bármilyen ellenőrzés és/vagy karbantartás elvégzése előtt győződjön meg arról, hogy a főkapcsoló „KI” állásban van.		Olvasd el a kézikönyvet.
	Vigyázat! Ne öntsön vizet a robotra .		Ne másszon fel a robotra.
	Figyelem! Ne mossa a robot alját vízszaggal.		

2.2. FIGYELMEZTETÉSEK

Használat előtt olvassa el a használati útmutatót. Őrizze meg későbbi felhasználás céljából.

oktatás

- Olvassa el figyelmesen az utasításokat. Ismerkedjen meg a robot kezelőszerveivel.
- Ne engedje, hogy a robotot olyan személyek vagy gyermekek használják, akik nem ismerik ezeket az utasításokat.
- A kezelő vagy a felhasználó felelős a más személyeket vagy azok tulajdonát ért balesetekért vagy veszélyekért.

Edzés

- Rendszeresen ellenőrizze azt a területet, ahol a készüléket használja, és távolítson el minden követ, botot, drótot és egyéb idegen tárgyat.
- Rendszeresen ellenőrizze a pengéket, a pengecsavarokat és a vágóegységet kopás vagy sérülés szempontjából. Az egyensúly megőrzése érdekében cserélje ki a kopott vagy sérült pengéket és csavarokat készletenként.

Használat

- Ne helyezze a kezét vagy a lábát a robot forgó alkatrészeinek közelébe vagy alá.
- Ne emelje fel vagy szállítsa a robotot, amíg a motor jár.
- Kapcsolja ki a robotot a bekapcsológombbal:

- Elzáródás eltávolítása előtt;
- Mielőtt ellenőrzést, tisztítást vagy munkát végezne a roboton.

Ne hagyja felügyelet nélkül működő robotot, ha tudja, hogy háziállatok, gyermekek vagy emberek vannak a közelében.

Továbbá a robot használatakor:

- Kerülje a robot nedves fűvön való használatát.
- Ne használja a robotot mezítláb vagy nyitott szandálban. Mindig viseljen védőlábbelit és hosszú nadrágot.
- Legyen rendkívül óvatos, amikor a gépet maga felé fordítja.
- A robotot mindig az utasításoknak megfelelően indítsa el, a lábát a penge(ek)től távol tartva.

Karbantartás és tárolás

- Tartsa az összes anyát, csavart és csavaranyát meghúzva, hogy a gép megfelelően és biztonságosan működjön.
- Biztonsági okokból cserélje ki a kopott vagy sérült alkatrészeket.
- Sérült alkatrészek cseréjekor ügyeljen arra, hogy eredeti alkatrészeket használjon.
- Győződjön meg róla, hogy az akkumulátort a gyártó által ajánlott megfelelő töltővel tölti. A töltő helytelen használata áramütést, túlmelegedést vagy korrozív folyadék szivárgását okozhatja az akkumulátorból.
- Elektrolitszivárgás esetén öblítse ki vízzel/semlegesítő szerrel, szembe kerülés esetén forduljon orvoshoz stb.
- A robot szervizelését a gyártó utasításainak megfelelően kell elvégezni.
- Ne nyissa ki és ne sértse meg az akkumulátort.
- Győződjön meg róla, hogy az akkumulátort a gyártó által ajánlott megfelelő töltővel tölti. A helytelen használat áramütést, túlmelegedést vagy korrozív folyadék szivárgását okozhatja az akkumulátorból.

Karbantartás és különleges utasítások

- Mindig figyeljen a robot főkapcsolóját, mielőtt eltömődést hárítana el, ellenőrizné és tisztítaná a gépet, illetve mielőtt kicserélné a vágópengéket. Soha ne kísérelje meg javítani vagy beállítani a robotot működés közben.
- Rendellenes rezgések esetén állítsa le a robotot, és ellenőrizze, hogy a pengék sérültek-e. Cserélje ki a kopott vagy sérült pengéket az egyensúly megőrzése érdekében. Ha a rezgés továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos RURIS szervizközponthoz.
- A penge ellenőrzése vagy karbantartása során használjon védőkesztyűt.
- Ne végezzen karbantartási munkákat mezítláb vagy nyitott szandálban. Mindig viseljen megfelelő munkacipőt és hosszú nadrágot;
- Biztonsága érdekében cserélje ki a kopott vagy sérült alkatrészeket.
- Kizárólag eredeti berendezéseket és tartozékokat használjon. A robot eredeti kialakításának módosítása tilos. Minden módosítást saját felelősségre végez, és a garancia érvényét veszti.
- Tartsa az összes anyát és csavart meghúzva, hogy a robot biztonságos üzemállapotban legyen.

Töltő biztonsági utasításai

- A kennektort a berendezés közelében, könnyen hozzáférhető helyen kell elhelyezni.
- A készülék külső kábele nem cserélhető; ha a kábel sérült, a készüléket teljes egészében ki kell cserélni.
- Ne nyissa ki a töltő tokját. Biztonsági okokból csak képzett szervizszemélyzet nyithatja ki a berendezést.
- Óvja a berendezést a nedvességtől.

6. Tisztítás előtt húzza ki a készüléket az áramforrásból. Használjon nedves ruhát.
7. A berendezést stabil felületre kell helyezni.
8. Ha a töltőt hosszabb ideig nem használja, húzza ki a konnektorból.
9. Ha az alábbi körülmények bármelyike előfordul, a berendezést képzett szervizszeméllyel kell ellenőriztetni:
 - A csatlakozódugó sérült.
 - Folyadék került a berendezésbe.
 - A töltő nedvességnek volt kitéve.
 - A töltő leesett és/vagy megsérült.
 - A töltőn egyértelmű törésnyomok láthatók.
 - A töltő nem működik megfelelően, vagy nem lehet a kézikönyvnek megfelelően működtetni.
10. Ne csatlakoztasson sérült tápkábelt a tápforráshoz. Ne érintse meg a sérült tápkábelt, amíg az csatlakoztatva van a tápforráshoz.

Különleges biztonsági utasítások akkumulátoros eszközökhöz:

1. Az akkumulátor behelyezése előtt győződjön meg arról, hogy a robot ki van kapcsolva. Az akkumulátor bekapcsolt állapotban lévő elektromos szerszámba helyezése balesetet okozhat.
2. Tisztítás előtt húzza ki a töltőt a konnektorból.
3. Ne tegye ki az akkumulátort hosszú ideig közvetlen napfénynek, és ne helyezze radiátorra. A hő károsítja az akkumulátort, és robbanásveszély áll fenn. Ha az akkumulátor forró, hagyja lehűlni töltés előtt. Ne nyissa ki az akkumulátort, és kerülje a mechanikai sérüléseket.

3. MŰSZAKI ADATOK

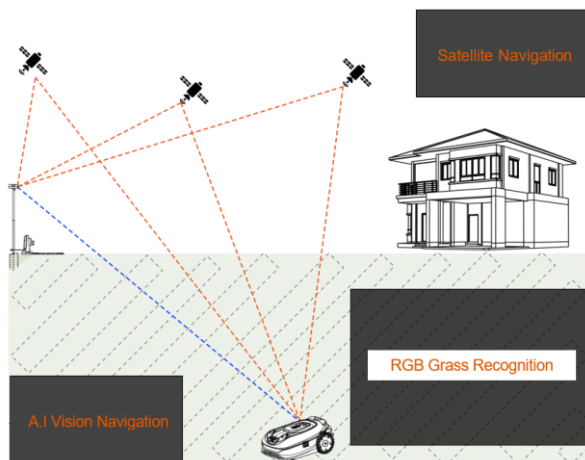
Motor típusa	Kefe nélküli villanymotor
Li-ion akkumulátor feszültsége	20V
Li-ion akkumulátor kapacitása	6Ah
Csatlakozás típusa	Bluetooth, Wifi, alkalmazás, 4G GPS
Töltési idő	120 perc
Munkaidő	90 perc
Vágási szélesség	180 mm
Vágási magasság	20 mm-100 mm
Maximális emelkedési szög	70°
Maximális terület	1500 négyzetméter
Nettó tömeg tartozékokkal	22,5 kg
választás	- LCD kijelző - Hangvezérlés - Esőérzékelő - Emelésérzékelő
Rádió specifikációk	Bluetooth BLE • Frekvencia: 2400–2483,5 MHz • Kibocsátott maximális teljesítmény: 5,44 dBm 2,4 GHz-es Wi-Fi (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Frekvencia: 2400–2483,5 MHz • Maximális kibocsátott teljesítmény: 18,33 dBm (alaplap) • Maximális kibocsátott teljesítmény: 17,5 dBm (Wi-Fi algoritmikus feldolgozási mód) • Kibocsátott maximális teljesítmény: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz)

	• Frekvenciák: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Kibocsátott maximális teljesítmény: 5,42 dBm GNSS • A Sistema megkapta: GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Frekvencia: 1559–1610 MHz LTE 4G – mobil átvitel Támogatott sávok + kiadott maximális teljesítmény: • 1. sáv: 24,37 dBm • 3. sáv: 23,96 dBm • 7. sáv: 23,60 dBm • 8-as sáv: 24,17 dBm • 20-as sáv: 22,88 dBm • 28-as sáv: 23,24 dBm • 38-as sáv: 23,99 dBm • 40-es sáv: 23,79 dBm A berendezések korlátozás nélkül használhatók az Európai Unió összes TAG-jában.
Garancia	36 hónap

A robot legfeljebb 100 mm-es fűmagassághoz alkalmas. Magasabb fűben a robot leállhat. Fűnyíróval nyírja le a fűvet 100 mm-nél rövidebbre.

A robot akkumulátora az „α UP- Innovation RURIS” funkció előnyeit élvezi. Ez a funkció segíti az akkumulátort, amikor eléri a kritikus lemerülési küszöböt. A Ruris egy innovációt fejlesztett ki az akkumulátoron belüli cellarendszerben, amelyen keresztül az akkumulátor hosszú lemerülési időszak után is újratölthető. Így a RURIS felhasználók élvezhetik a RURIS megbízhatóságát és innovációját. Tárolás után 6 havonta és 1 évente ajánlott tölteni.

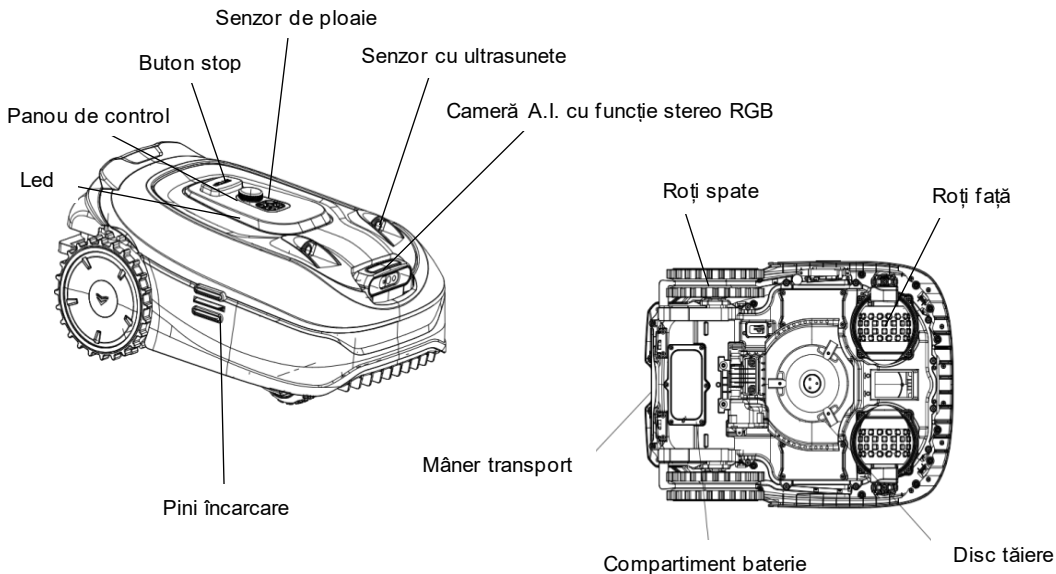
4. GÉP ÁTTEKINTÉSE



A Ruris Sentinel 1500 robotfűnyíró egy rendkívül fejlett gép, amely fejlett pozicionálási és navigációs technológiát (APNT) használ, amely a következőket ötvözi:

- Navigációs technológia műholdas és RGB alapú rendszerekkel.
- Vizuális TÉRKÉPEZÉS.
- diagnosztikai technológia vizuális A tárgyak.

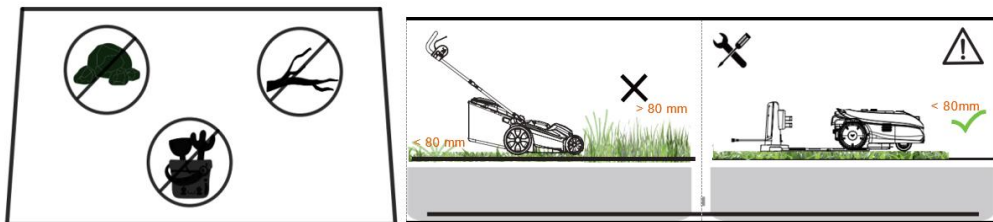
Ez a technológia lehetővé teszi a robot számára, hogy feltérképezze a környezetét és meghatározza a nyereg helyzetét centiméteres pontossággal, így nagy pontossággal tud manőverezni az akadályok KÖRÜL.



A képek csak tájékoztató jellegűek, a szállító fenntartja a jogot, hogy a jelen kézikönyvben bemutatott berendezéseken szerkezeti és funkcionális változtatásokat hajtson végre.

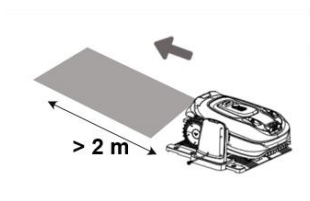
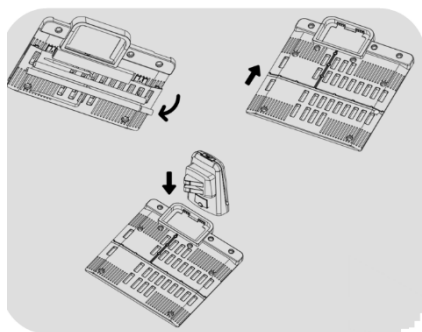
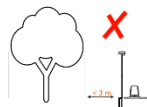
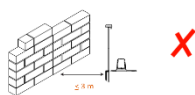
5. TELEPÍTÉS

Távolítsa el a faágakat, köveket, játékokat és egyéb akadályokat, amelyek károsíthatják a robotot és annak pengéit.



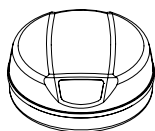
A töltőállomás összeszerelése és elhelyezése

Először is, keresse meg a töltőállomás legjobb helyét, vegye figyelembe a legközelebbi kültéri aljzatot, mivel az állomást ahhoz kell csatlakoztatni. Győződjön meg arról, hogy a töltőállomás elhelyezésének talaja sík, száraz, mágneses mezőktől mentes, és előtte nincsenek akadályok. Tartsa a töltőállomást legalább 3 m távolságra háztól, fáktól és kerítésektől. Ha a töltőállomást épületek vagy fák veszik körül, ügyeljen arra, hogy az állomás előtti nyitott szög nagyobb legyen, mint 110° . Győződjön meg arról, hogy a dokkolóállomás alaplapja előtt legalább 2 m sík terület van.

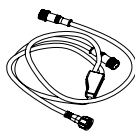


Szerelje fel az RTK állomást a teleszkópos rúdra.

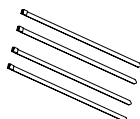
Miután megtalálta a töltőállomás és a referenciaállomás megfelelő helyét, kövesse az alábbi lépéseket a dokkolóállomás és a referenciaállomás telepítésének befejezéséhez.



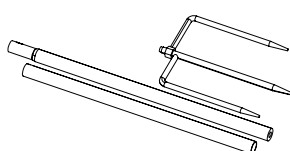
Stăția de referință



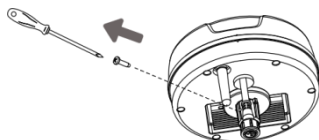
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



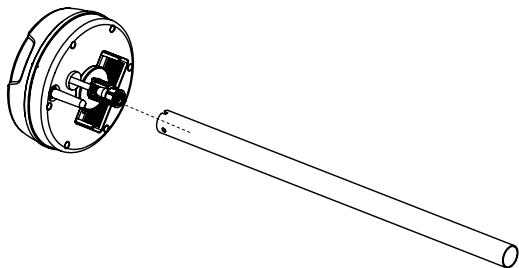
Coliere de plastic



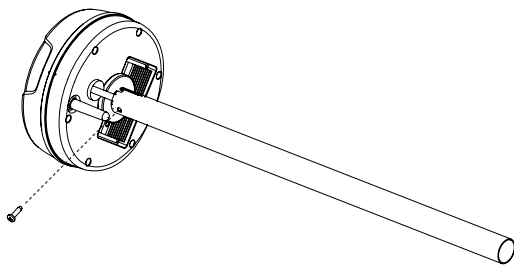
Tijă telescopică pentru stația de referință



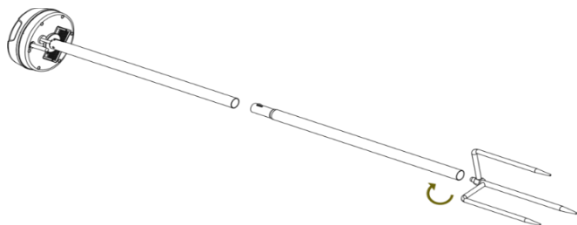
Távolítsa el a referenciaállomás rögzítőcsavarjait.



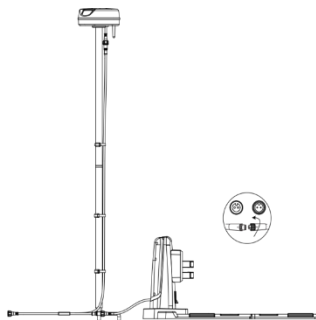
Szerelje fel a teleszkópos rudat a referenciaállomással együtt.



Csavarhúzóval rögzítse a referenciaállomást a teleszkópos rúdhoz.



Kösd össze a teleszkópos rúd tetejét az aljával



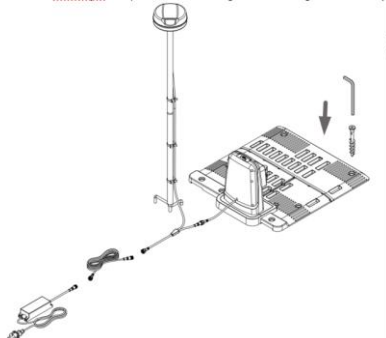
Csatlakoztassa a csatlakozót (a hosszabb kábellel) a referenciaállomáshoz, csatlakoztassa a csatlakozót (a rövidebb kábellel) a dokkolóállomáshoz, majd egy műanyag kábelkötegelővel rögzítse a kábelt a rúdhoz.

A dokkolóállomás indítása.

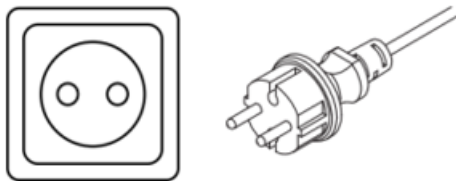
1. Csatlakoztassa a hosszabbító kábelt az áramforráshoz.



2. Csatlakoztassa a hosszabbító kábelt a dokkolóállomáshoz és rögzítse a dokkolóállomást a talajhoz.



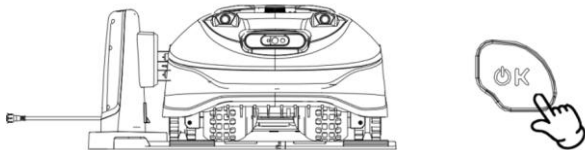
3. Csatlakoztassa a tápkábelt egy konnektorba, majd kapcsolja be a dokkolóállomást és a referenciaállomást.



Amikor a dokkolóegység be van kapcsolva, az alatta lévő kék LED folyamatosan világít. Ha egyik LED sem világít, ellenőrizze a tápegységet és a csatlakozókat, vagy forduljon egy hivatalos Ruris szervizhez.

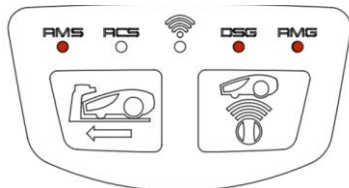


Kapcsolja be a robotfűnyírót, és helyezze a dokkolóállomásba.



Kapcsolja be a főkapcsolót a robotfűnyíró bekapcsolásához, és adja meg a kódot
Alapértelmezett PIN-kód: 0000.

Miután a robotfűnyíró bekapcsolódott és feltöltődött a dokkolóállomásban, várjon néhány percet, majd ellenőrizze a műholdakkal való kapcsolatot a referenciaállomás paneljén vagy a robot képernyőjén.



RMS jelzőfény: Jelzi a robotfűnyíróval folytatott kommunikációt (rádiófrekvenciás kommunikáció).

A LED folyamatosan világít - aktív kapcsolat.

Villogó LED – a kapcsolat megszakadt.

RCS jelzőfény : A távirányítóval való kommunikációhoz fenntartva, jelenleg nem használt (a LED nem jelez semmilyen állapotot).

DSG jelző: A referenciaállomás műholdjelének állapota.

A LED folyamatosan világít – a referenciaállomás megfelelően működik.

Villogó LED – probléma van a referenciaállomással.

RMG jelző: A robotfűnyíró műholdjelének állapota.

A LED folyamatosan világít – a robot jó jelet kap.

Villogó LED – a robotnak gyenge a jele.

WiFi jelzőfény: Normális esetben a LED lassan villog. Párosítási módban (referenciaállomás és robot) a LED folyamatosan világít.

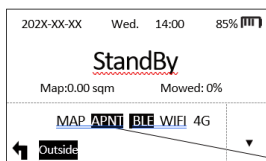
Visszahívó gomb: Gomb a robotfűnyíró dokkolóállomásra való visszahelyezéséhez.



Referenciaállomás párosítása gomb – Robot: Akkor használatos, ha új referenciaállomást telepítenek, és párosítani kell a robottal. A funkció aktiválásához nyomja meg és tartsa lenyomva a gombot 5 másodpercig.



Eközben a rendszer állapota a robot képernyőjén is ellenőrizhető. Amikor az **APNT** szöveg más színnel jelenik meg a képernyőn, az azt jelenti, hogy a rendszer megfelelően van konfigurálva, és készen áll a térkép létrehozására.



Symbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.

Buton pornire

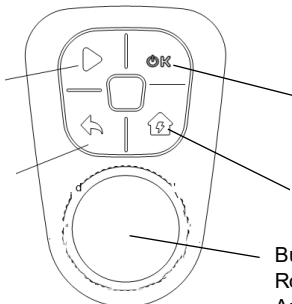
Buton inapoi

Buton verificare

Buton reîncarcare

Buton rotativ

Rotiți pentru navigarea în meniuri.
Apăsăți pentru confirmare.



5.1 A ROBOT HOZZÁADÁSA A REVOLA ALKALMAZÁSHOZ ÉS A RENDSZER KONFIGURÁLÁSA

REVOLA APP alkalmazás

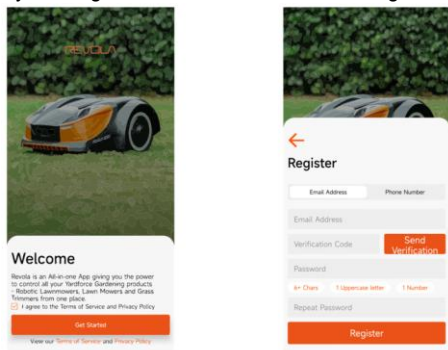
REVOLA APP alkalmazás a rendszer elengedhetetlen része. A robotfűnyíró együttműködik ezzel az alkalmazással egy virtuális szegélyrendszert hoz létre, amelyet a robot később felismer, és Ön ezt fogja használni a talajon történő helyes munkavégzéshez.

Az alkalmazás letöltéséhez olvassa be a May QR-kódot. Manuálisan is kereshet az alkalmazásboltban a "REVOLA APP" kulcsszó használatával.

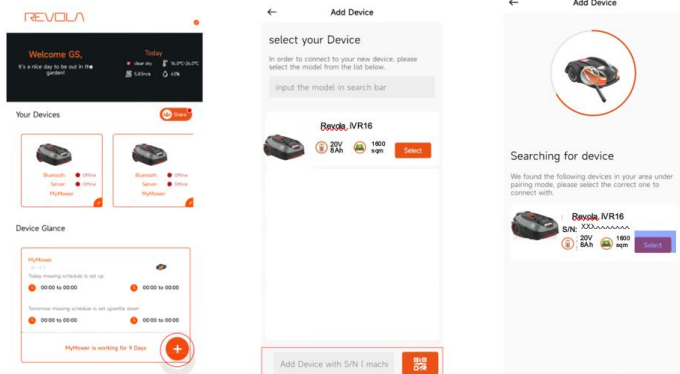
- **App Store** – iPhone-felhasználóknak
- **Google Play** – Android-felhasználóknak

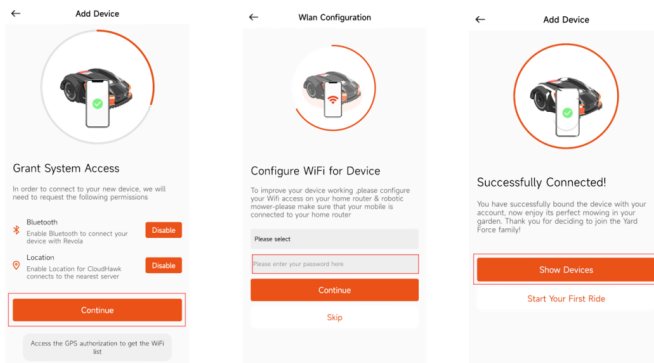


Nyisd meg a REVOLA alkalmazást, és regisztrálj egy új fiókot.



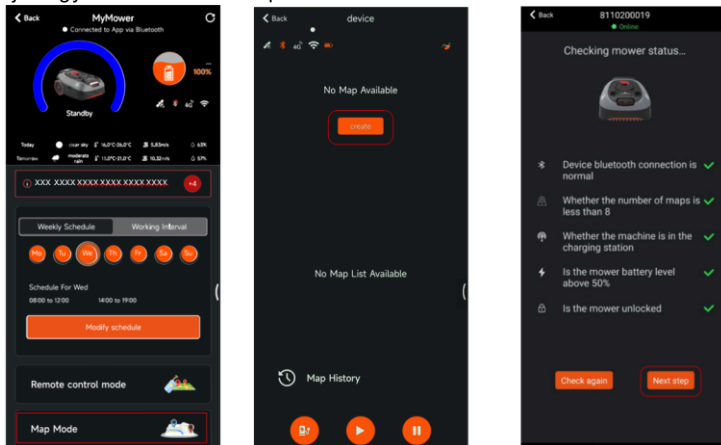
A fűnyíró hozzáadásához kattintson a főoldal jobb alsó sarkában található „+” jelre. Ellenőrizze a fűnyíró sorozatszámát a névtáblán, majd adja meg a sorozatszámot vagy olvassa be a QR-kódot a névtáblán a folytatáshoz, és kövesse a képernyőn megjelenő utasításokat.



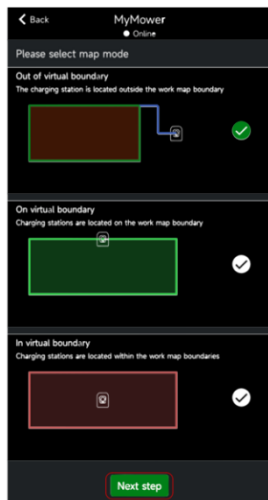


A munkaterület megtervezése és konfigurálása

Lépjen be az eszköz specifikációs oldalára, válassza a Térkép módot, és hozzon létre egy új térképet. Mielőtt belépne a „Térkép mód” folyamatba az alkalmazásban, az alkalmazás ellenőrzi a rendszer állapotát, hogy megbizonyosodjon arról, hogy a térkép sikeresen létrehozható. Ha nehézségekbe ütközik, további segítségért forduljon egy hivatalos Ruris központhoz.



A REVOLA alkalmazás háromféle dokkolóállomás-elhelyezést támogat: a gyepen, a gyepen vagy a gyepen kívül. Kérjük, válassza ki a térképének megfelelőt.



A dokkolóállomás a gyepterület virtuális határán kívül található.

Kérjük, győződjön meg arról, hogy a dokkolóállomás nincs túl közel épületekhez, kerítésekhez vagy fákhoz. Kérjük, győződjön meg arról, hogy legalább 2 m hosszú egyenes vonal van az alaplap előtt.

Dokkolóállomás a szélén KORLÁTOZZA a virtuális gyepterületet.

Kérjük, nyergelje le magát. GYŐZŐDJÖN MEG arról, hogy a dokkolóállomás nincs túl közel épületekhez, kerítésekhez vagy fákhoz.

Kérjük, nyergelje le magát. GYŐZŐDJÖN MEG arról, hogy legalább 2 m hosszú egyenes vonal van az alaplapon.

Dokkolóállomás az INSIDE LIMIT virtuális gyepterületen

Kérjük, győződjön meg róla, hogy az alaplapon legalább 2 m hosszú egyenes vonal van.

Kérjük, ne helyezze a dokkolóállomást túl közel a virtuális határhoz (2 m-nél nagyobbak kell lennie).

Fontos információk a térkép rajzolása előtt



A jel megszakadásának elkerülése érdekében a munkaterület rajzolásakor a fűnyíró közelében dolgozzon; a folyamathoz Bluetooth-kapcsolat szükséges a gép és az alkalmazás között (kérjük, győződjön meg arról, hogy a telefon és a gép közötti távolság kevesebb, mint 10 m).



A munkaterület határpontjai közötti távolságnak nagyobbak kell lennie, mint 50 cm, és határpontokat csak akkor lehet rajzolni, ha a vonalszakasz zöldre vált.



Kérjük, vegye figyelembe, hogy a gyepterület térképe legfeljebb 96 pontból állhat.



A térkép hosszának és szélességének kevesebbnek kell lennie, mint 100 méter.



--- Zöld szaggatott vonal: Pont rajzolható az aktuális pozícióba.



--- Sárga szaggatott vonal: Nem lehet pontot rajzolni az aktuális pozícióba.



— Folyamatos zöld vonal: Munkahatár létrehozva.



— Folyamatos kék vonal: A robotfűnyíró útja a dokkolóállomáshoz.



— Folytonos piros vonal: a létrehozott akadály határai.



Törli az utoljára rajzolt pontot.



Mentse el és generálja a térképet.



Mentsd el az akadálytérképet.



Adj hozzá egy akadályt.

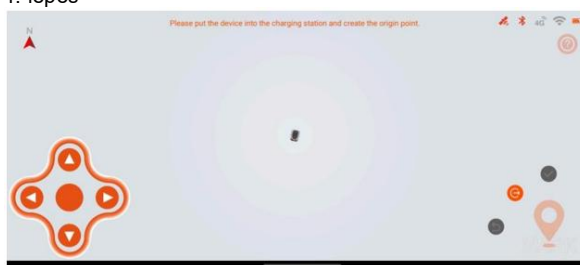
A térkép rajzolása a dokkolóállomással a robot munkaterületén kívül.

Konfigurálja a navigációs útvonalat és a munkaterületet.

Óvatos

A térkép létrehozása során győződjön meg arról, hogy a műhold  és a Bluetooth szimbólumok narancssárga színűek; ezeket a mobiltelefon képernyőjének jobb felső sarkában láthatja.

1. lépés



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Jelölje meg a dokkolóállomás első pontját.



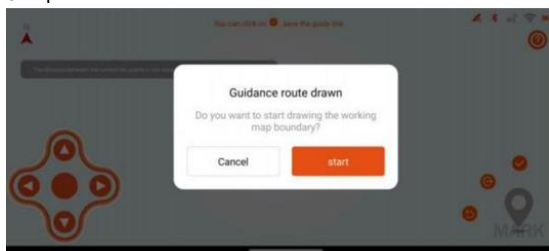
Kattintson ide további információk megjelenítéséhez.

2. lépés



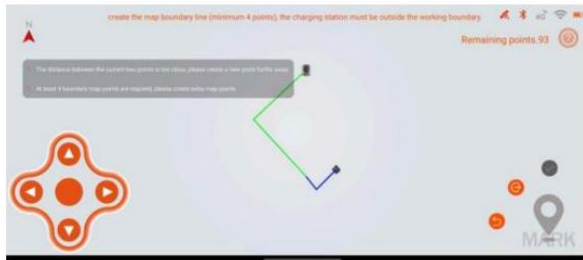
Mielőtt megjelenlné a navigációs útvonal első pontját, kérjük, vegye figyelembe, hogy a ROBOT egy 2 m hosszú egyenes vonalat fog létrehozni a lányok dokkolóállomásán.

3. lépés



Miután az összes navigációs útvonalpontot megjelölte, nyomja meg a gombot  a navigációs útvonal mentéséhez és a virtuális térkép beállításának folytatásához.

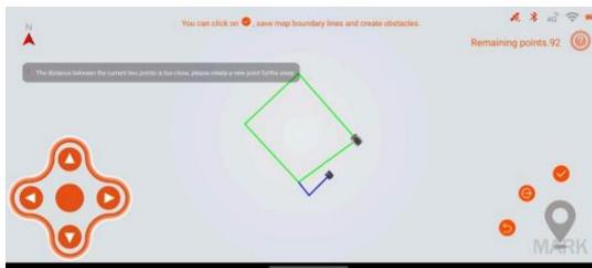
4. lépés



A felhasználónak szem előtt kell tartania, hogy az egyes pontok közötti minimális távolság körülbelül 50 cm, és a rendszer legalább 4 pontot (maximum 96 pontot) igényel.

A felhasználónak a térkép létrehozása során figyelnie kell a vonalak állapotára, és követnie kell az alkalmazás által megjelenített üzeneteket.

5. lépés



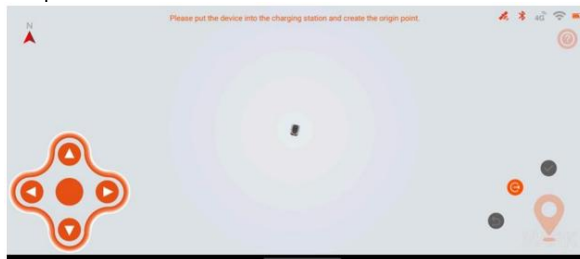
Miután a munkaterület összes pontját kijelölte, a felhasználónak meg kell nyomnia a gombot , nevet kell adnia, és mentenie kell a térképet.

A térkép rajzolása a dokkolóállomással a munkaterület közelében.

A munkaterület beállítása.

A térkép létrehozása során győződjön meg arról, hogy a műhold  és a Bluetooth szimbólumok narancssárga színűek; ezeket a mobiltelefon képernyőjének jobb felső sarkában láthatja.

1. lépés



Consola de navigare



Apăsăți să
marcați punctul

Jelölje meg a dokkolóállomás első pontját.

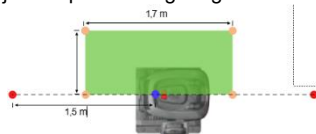
2. lépés



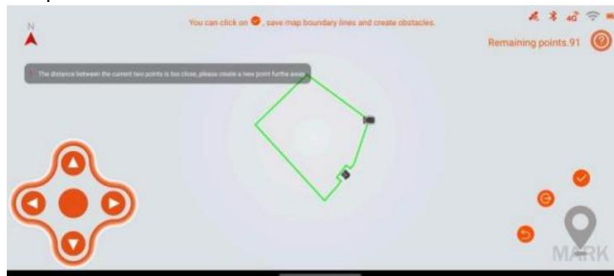
A gyepterület virtuális határának létrehozása navigációs gombok és térképrajzolási pontok segítségével.

Fűnyírás a töltőállomás körül.

A töltőállomás körüli hatékonyabb nyírás érdekében a rendszer egy speciális területet hoz létre az állomás körül, és először azt nyírja le.



3. lépés



Miután a munkaterület összes pontját kijelölte, a felhasználónak meg kell nyomnia a gombot , nevet kell megadnia, és mentenie kell.

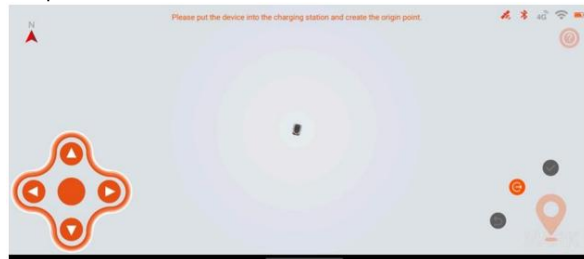
Térkép rajzolása a dokkolóállomással a munkaterületen belül

. A munkaterület beállítása.

Óvatos!

A térkép létrehozása során győződjön meg arról, hogy a műhold  és a Bluetooth szimbólumok narancssárga színűek; ezeket a mobiltelefon képernyőjének jobb felső sarkában láthatja.

1. lépés



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

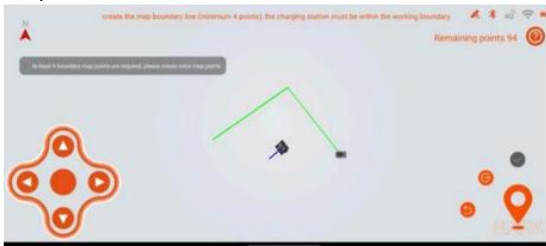
Jelölje meg a dokkolóállomás első pontját.

2. lépés



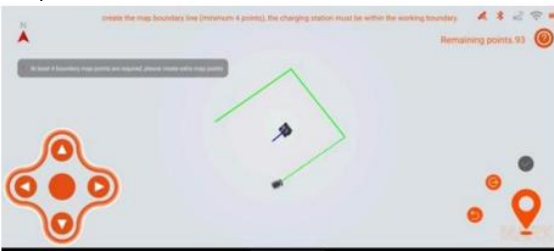
Navigálja a robotot a következő pontra, és jelölje meg a második virtuális határpontot.

3. lépés



Ügyeljen a pontok közötti körülbelül 50 cm-es minimális távolságra és a legalább 4 pontra (maximum 96 pont) vonatkozó rendszerkövetelményre.

4. lépés



Figyeljen a vonal állapotára a térkép létrehozása során, valamint az alkalmazás által megjelenített üzenetekre.

5. lépés



Miután mindenki számára kijelölte a munkaterületet, nyomja meg a gombot , adjon meg egy nevet, és mentse el a munkaterületet.

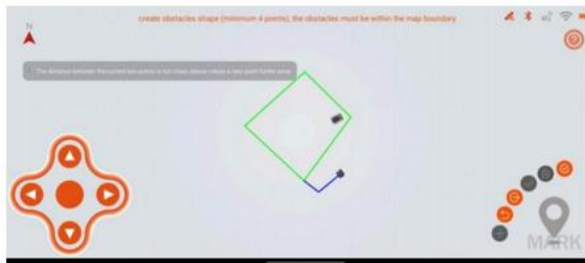
Tiltott terület/akadály hozzáadása a térképhez.

Konfiguráció: Tiltott zóna.

Óvatos!

A térkép létrehozása során győződjön meg arról, hogy a műhold  és a Bluetooth szimbólumok narancssárga színűek; ezeket a mobiltelefon képernyőjének jobb felső sarkában láthatja.

1. lépés



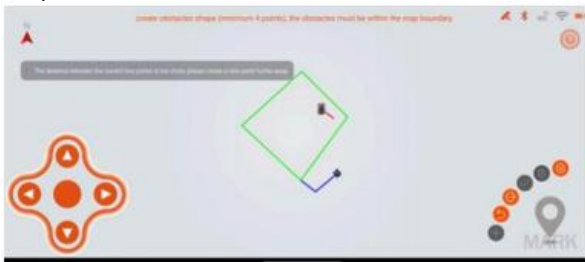
Consola de navigare



Apăsati să
marcați punctul

Navigăld a robotot a tiltott terület/akadály első pontjához.

2. lépés



Jelölje meg a 2. pontot. A második pont megjelölése után a vonal piros színnel jelenik meg, jelezve a tiltott zónát.

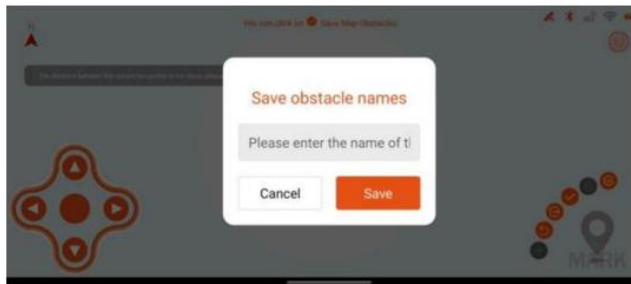
3. lépés



Ügyeljen a pontok közötti legalább kb. 50 cm-es távolságra, valamint a legalább 4 pontra (maximum 96 pont) vonatkozó rendszerkövetelményre.

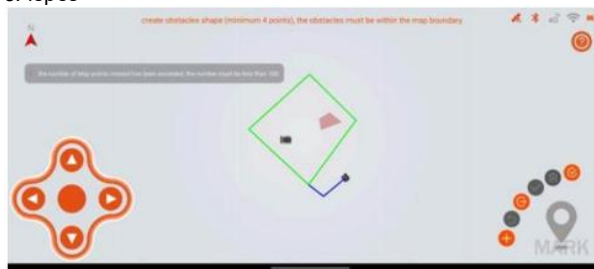
A térkép létrehozása során figyeljen a vonal állapotára és az alkalmazás által megjelenített üzenetekre.

4. lépés



Miután mindenkire megjelölte a pontot, nyomja meg a gombot , adjon meg egy nevet, és mentse el a munkaterületet.

5. lépés



A beállított tiltott terület más színnel lesz jelölve a térképen.

A térkép létrehozása és szinkronizálása a robottal.

A térkép elnevezése és mentése után a REVOLA alkalmazás kommunikál a robottal, és szinkronizálja vele a térképinformációkat.



A térképkészítési folyamat befejezése.

A felhasználónak a robot közelében kell lennie, és meg kell győződnie arról, hogy a Bluetooth csatlakozik a térképkészítési folyamat befejezése előtt. Ha a térképszinkronizációs folyamat megszakad, a felhasználónak vissza kell térnie a térképoldalra, és ellenőriznie kell, hogy a térkép mentése sikeresen megtörtént-e.

Térkép módú felület.

A térkép sikeres létrehozása után az megjelenik a térkép mód főoldalán. A felhasználó itt férhet hozzá az akadálykezelési funkcióhoz.



Akadály szerkesztő gomb.

Az alkalmazás támogatja az akadály szerkesztési funkciót. A gomb megnyomásával a felhasználó az akadály szerkesztő oldalára lép. Győződjön meg arról, hogy a robot Bluetooth-on keresztül csatlakozik a



mobiltelefonhoz.

Térkép törlése gomb.

A gomb megnyomásával a felhasználó törli az aktuálisan alkalmazott térképet.



Váltás műholdas térképre.

A gomb megnyomásával a felhasználó műholdas módban tekintheti meg a térképet.



Visszatérés a dokkolóállomáshoz gomb.

A gomb megnyomásával a felhasználó utasítja a robotot, hogy térjen vissza a dokkolóállomáshoz.



gomb.

A gomb megnyomásával a felhasználó parancsot adhat a ROBOT nyeregnek a hajvágás megkezdéséhez.



Szünet gomb.

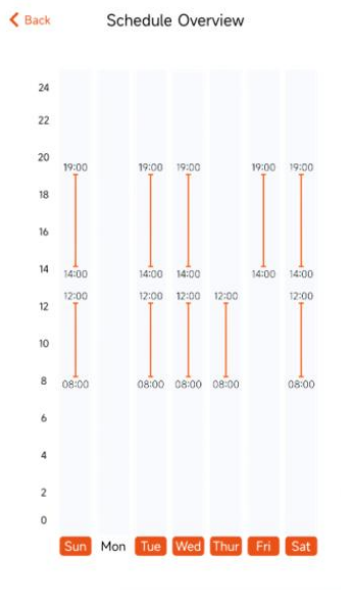
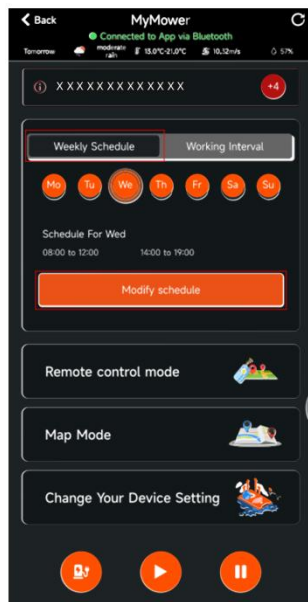
A gomb megnyomásával a felhasználó szünetelteti a robotot.



REVOLA alkalmazás funkciói és beállításai

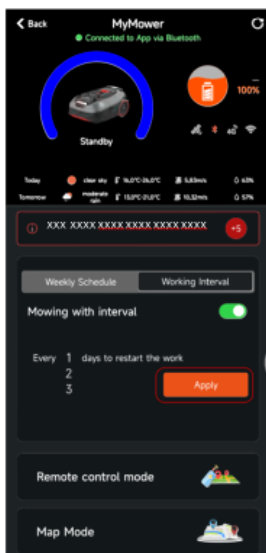
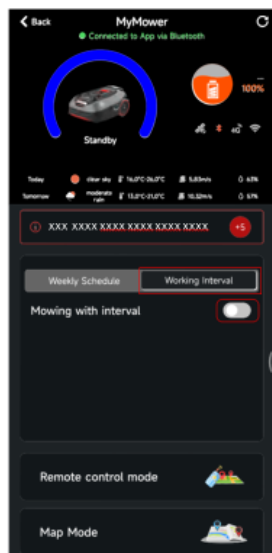
A munkaütemterv beállítása

A felhasználó a REVOLA alkalmazásból állíthatja be a munkaütemtervet. Két ütemezési mód létezik: heti ütemezés és munkaintervallum. Heti módban a felhasználó hét napot állíthat be, minden naphoz két időintervallum tartozik. Munkaintervallum módban a felhasználó beállíthatja az újraindítás napját, miután a robot befejezte a nyírást.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

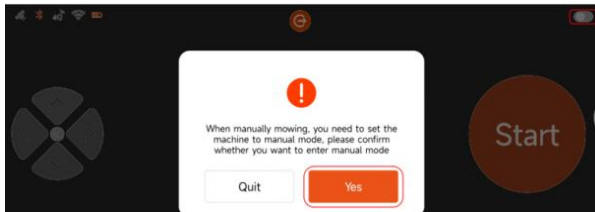
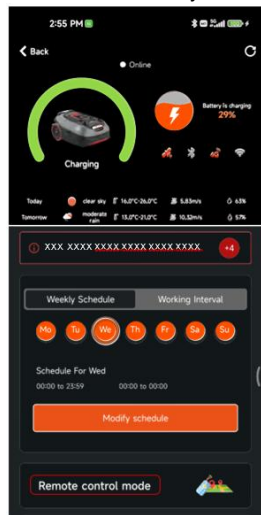


Munkaidő-köz.

Ebben a munkamódban a robot újraindul, és a beállított idő elteltével újra lenyírja a teljes gyepterületet.

Távírányító mód.

A robotfűnyíró támogatja a „Távírányító módot”. A felhasználó a robotot egy adott területre navigálhatja, és beindíthatja a fűnyíró motorját. A felhasználónak a robot közelében kell lennie, és a távírányítás során figyelnie kell a balesetveszélyre.



Figyelem!

A „Távírányítás” módhoz folyamatos Bluetooth-kapcsolat szükséges; a felhasználónak a robot közelében kell lennie a funkció használata közben.



A „Távírányító” mód használata közben győződjön meg arról, hogy ez a gomb engedélyezve van.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

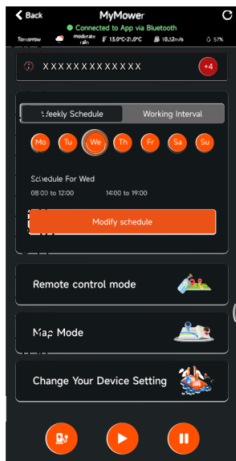
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul incepe sa funcționeze.



Închiderea din modul telecomandă.

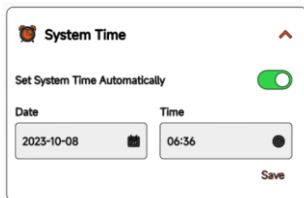
Beállítások módosítása

A készülék kezdőlapján kattintson a „Készülékbeállítások módosítása” lehetőségre a robotfűnyíró beállításainak eléréséhez, megtekintéséhez és módosításához.



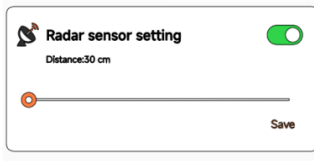
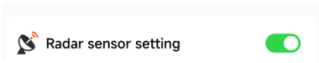
A rendszeridő beállítása

A robotfűnyíró beállítható úgy, hogy automatikusan állítsa be a rendszeridőt a mobiltelefonon látható idő alapján, vagy manuálisan állítsa be a működési időt.



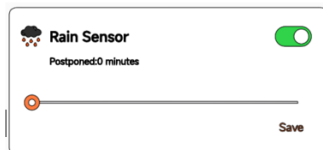
A radarérzékelő beállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi a radarérzékelő érzékelési távolságának 30 cm és 60 cm közötti beállítását.



Az esőérzékelő beállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi az esőérzékelő be- és kikapcsolását. Az érzékelő aktiválása után beállíthatja a késleltetési időt is: azt az időtartamot, ameddig a robot a töltőállomásban marad, miután az esőérzékelő kiszáradt.



A LED-világítás beállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi a LED-világítás konfigurálását. Aktiválás után két üzemmód közül választhat: „Mindig bekapcsolva” és „Üzembe helyezési mód”. A teszt üzemmód részleteiről lásd az alábbi leírást.



Üzembe helyezési mód Amikor a működés ellenőrzése **aktiválva**

van, a LED lámpa a fenti elvek szerint működik:

- **Folyamatos zöld** : készenléti módban vagy működés közben, műholdak jelei vannak. Ez normális.
- **Erős zöld** : készenléti módban vagy működés közben a műholdak jele gyenge, de a működés lehetséges.
- **Folyamatos kék** : időben töltődik, a műholdak jele megvan. Ez normális.
- **Kék villogás** : töltés közben a műholdjel gyenge, de a működés lehetséges.
- Folyamatos **piros** : vészleállítás / olvasás / hiányzó kapcsolat a referenciaállomás és a robot között.
- **Villogó piros**: hibaállapot.
- **Villogó sárga** : gyenge műholdjel.
- **Folyamatos lila** : "távírányító" módban, a műholdak jelei. Ez normális.
- **Erős lila** : „távírányító ” módban a műholdak jele gyenge , de a működés lehetséges.
- **Folyamatos fehér** : idővel az OTA (firmware frissítés) folyamata zajlik.

A PIN-kód visszaállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi a PIN-kód visszaállítását. A kezdeti PIN-kód megadása után új PIN-kód állítható be az eszközhez.



 A form titled "PIN code reset" with three input fields: "Input your current PIN code", "Input your new PIN code", and "Repeat your new PIN code". Each field has a placeholder "Input here". At the bottom right is a "Save" button.

kerítés beállításai

A robotfűnyíró lehetővé teszi az elektromos kerítés engedélyezését vagy letiltását. A „Kerítés kapcsoló engedélyezése” kapcsoló használata után nyomja meg a gombot  az elektromos kerítés kezdőpontjának beállításához. Ezután KONFIGURÁLHATÓ a „Kerítés tartománya” érték. Ha a rendszer azt észleli, hogy a robot túllépte ezt az értéket, automatikusan riasztási üzenetet küld a felhasználó mobiltelefonjára.



 A screen titled "Electronic fence" with a "Back" button. It shows a map with a green fence line. Below the map are three icons: a green fence icon, a red dot icon, and a black dot icon. At the bottom, there is a "Fence Switch" toggle switch in the "on" position and a "Fence Range" input field with the value "20" and a unit "m". A "Save" button is at the bottom.

Értesítések / Üzenetek küldése

A fűnyíró robot lehetővé teszi az értesítési/üzenetküldési funkció engedélyezését vagy letiltását. A funkció engedélyezése után a rendszer automatikusan üzeneteket küld a felhasználó mobiltelefonjára, valahányszor releváns esemény történik a robot működése során.



Notification/ Message Push



Rádiófrekvencia (RF) beállítás

Több eszköz egymáshoz közeli használata esetén (pl. két egység ugyanazon a területen), ha rádiófrekvenciás interferencia lép fel, a beállítás ellenőrizhető, és szükség esetén az RF csatorna módosítható.



RF setting



RF setting



Slink info

ID:

MD:

RSTA

The communication is
abnormal, the same
channel exists nearby

Slink status:

Not connected

2110000528,RSTA,74,Onl
ine

WiFi beállítások

A robotfűnyíró lehetővé teszi a WiFi hozzáférés konfigurálását. Például, ha megváltozik az otthoni router, megadhatja az új WiFi nevet és jelszót, és a robot ezeket az adatokat fogja használni az internethez való csatlakozáshoz. Javasoljuk, hogy ne feledje, hogy a robot csak a 2,4 GHz-es frekvenciát támogatja.



WiFi setting



WiFi setting



Select your WiFi name:

Please select

Input your password:

Input here



Save

A vágási magasság beállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi a vágási magasság beállítását ezzel a funkcióval.



Electrical cutting height adjustment



Electrical cutting height adjustment



Select your cutting height:50 mm



Save

A kijelző nyelvének beállítása.

A robotfűnyíró lehetővé teszi a kijelző nyelvének kiválasztását.

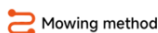


Mower Language



Nyírási mód

A robotfűnyíró lehetővé teszi a nyírási mód kiválasztását. Két mód közül választhat: „Dupla lefedettség mód” és „Normál mód”.



Kettős módú lefedettség: A robotfűnyíró először északról délre, majd keletről nyugatra nyírja a fűvet.

Normál mód: A robotfűnyíró először északról délre vág, a nyíratlan zónákban pedig keletről nyugatra nyírja a fűvet, hogy teljesen lefedje azokat.

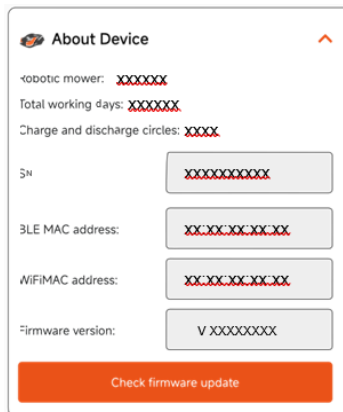
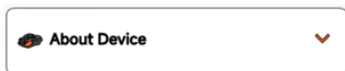
Hibanaapló

A robotfűnyíró lehetővé teszi az utolsó öt hibabejegyzés megtekintését ezzel a funkcióval.



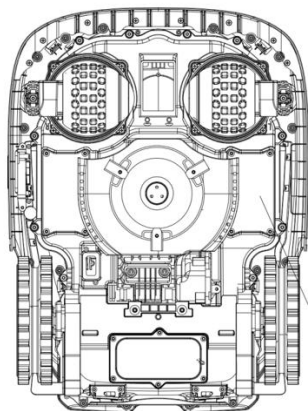
Az eszközről

A robotfűnyíró lehetővé teszi az eszköz adatainak megtekintését. Ellenőrizheti a szoftver verzióját, és hogy elérhető-e új verzió.



Offline szoftverfrissítés

A rendszer támogatja a szoftver offline módban történő frissítésének funkcióját is. Az offline szoftver elérhető lesz a weboldalunkon, a felhasználónak pedig le kell töltenie a fájlt egy USB-eszköze, és az alábbi utasításoknak megfelelően kell elvégeznie a frissítést.



Port USB

Paraméterek visszaállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi a paraméterek visszaállítását a konfigurációs menüből.

 Restore parameter setting >



Parameter settings will be reset, is it reset?

No

Yes

Gyári beállítások visszaállítása

A robotfűnyíró lehetővé teszi az összes adat, beleértve a létrehozott térképeket is, teljes visszaállítását.

 Restore factory settings >



This operation will restore the factory data of the device, all data will be deleted, please operate carefully.

No

Yes

4. ÜZEMBE HELYEZÉS

Kijelző és működés

Kezdőoldal indítás után

A robotfűnyíró bekapcsolása után a felhasználónak meg kell adnia a **PIN-kódot** (kérjük, állítsa be a PIN-kódot, ha a robotot először használja).

percen belül nem konfigurálja a ROBOT-ot, a robot ismét blokkolódik, és a FELHASZNÁLÓNAK ismét be kell írnia a PIN-kódját.

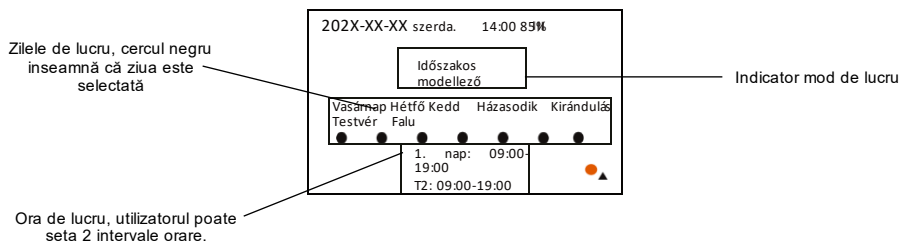
Please Enter PIN Code

* * * *

Status baterie



Status robot



1. TÉRKÉP szimbólum

Térképjelző: ha más színnel jelenik meg, az azt jelenti, hogy van egy működő térkép a rendszerben tárolva.

2. APNT szimbólum

Rendszerállapot-jelző: ha más színnel jelenik meg, az azt jelenti, hogy a robotnak jó kapcsolata van a műholdas rendszerrel, és a kamera készen áll.

3. BLE szimbólum

Bluetooth jelzőfény: Amikor a Bluetooth csatlakoztatva van, a szimbólum más színnel jelenik meg.

4. Wifi szimbólum

Wifi jelző: amikor WiFi csatlakozik, a szimbólum más színnel jelenik meg.

5. 4G szimbólum

4G jelző: amikor mobilinternet csatlakozik, a szimbólum más színnel jelenik meg.

6. Szimbólum ▼

A navigációs billentyűzet „↓” gombjával görgetheti a képernyőt a következő oldalra.

7. Szimbólum ▲

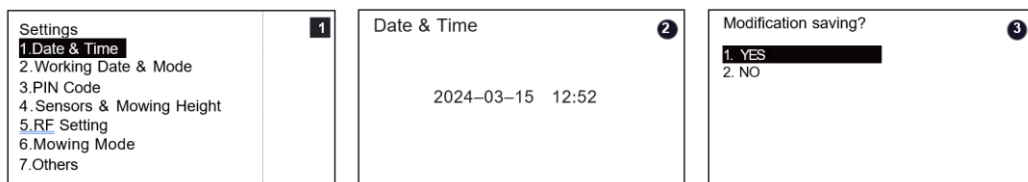
A navigációs billentyűzet „↑” gombjával görgetheti a képernyőt az előző oldalra.

Fő beállítások menü robot

Amikor a robot képernyőjén a fő felület látható, nyomja meg a "Vissza" gombot a robot funkcióbeállításainak oldalára való belépéshez.

A „Dátum” és az óra beállítása

A forgógombbal válassza ki a „Dátum” és az „óra” **opciót**, majd nyomja meg a gombot az „A” hozzáférési beállításához.



„Dátum és mód” beállítása

A forgatógombbal válassza ki a „Dátum és mód” opciót, majd nyomja meg a gombot a beállítás megadásához. Ez a beállítás három lehetőséget tartalmaz:

1. Munka dátuma és időpontja.
2. A munkavégzés módja.
3. vágás a napszakban.

beállítások munkanapokon

Kérjük, nyergelje le a májusi képeket, és a nyeregforgató gombbal állítsa be a robot munkanapjait.

beállítások munkaidő

Kérjük, nyergelje le a májusi képeket, és a robot munkaidejének beállításához használja a forgógombot. Minden aktivált munkanaphoz a felhasználó két időintervallumot állíthat be.

beállítások PIN-kód

A forgógombbal válassza ki a „Jelszó” opciót, majd nyomja meg a gombot az „A” hozzáférési beállításhoz. A PIN-kód megváltoztatásához a felhasználónak a következőket kell tennie:

1. Adja meg a meglévő PIN-kódot.
2. új PIN-kód bevezetése.
3. az új PIN-kód újbóli megadásával megerősítve.

„Érzékelők” és vágási magasság beállítása

A forgógombbal válassza ki az „Érzékelők” és a „Vágási magasság” opciót, majd nyomja meg a gombot az „A” beállítás eléréséhez.

Ebben a beállításban a felhasználó a következő funkciókat konfigurálhatja:

- esőérzékelők

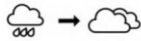
- Ultrahangos érzékelő
- Robot vágási magassága
- Robotértesítési hang

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2
---	---	---	---

esőérzékelők

A forgógombbal válassza ki az „Esőérzékelő” opciót, majd nyomja meg a gombot az A hozzáférési beállításhoz. Ezt követően a felhasználó beállíthatja a késleltetési időt a dokkolóállomáson, majd amikor az ÉRZÉKEŐ szárazságot érzékel, a beállítás befejezése után ez lesz érvényben.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1 Rain Sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2	Rain Sensor 1 ON 2. OFF	3
---	---	---	---	--------------------------------------	---

Rain Delay Time 	4
060 min (0 - 999)	

Ultrahangos érzékelő

A forgatható gomb segítségével válassza ki az „Ultrahangos érzékelő” opciót, majd nyomja meg a gombot az „A” hozzáférési beállításhoz.

Ezt követően a felhasználó beállíthatja az ultrahangos érzékelőfej és az érzékelt tárgyak közötti távolságot.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2	Ultrasonic sensor 1 ON 2. OFF	3
---	---	--	---	--	---

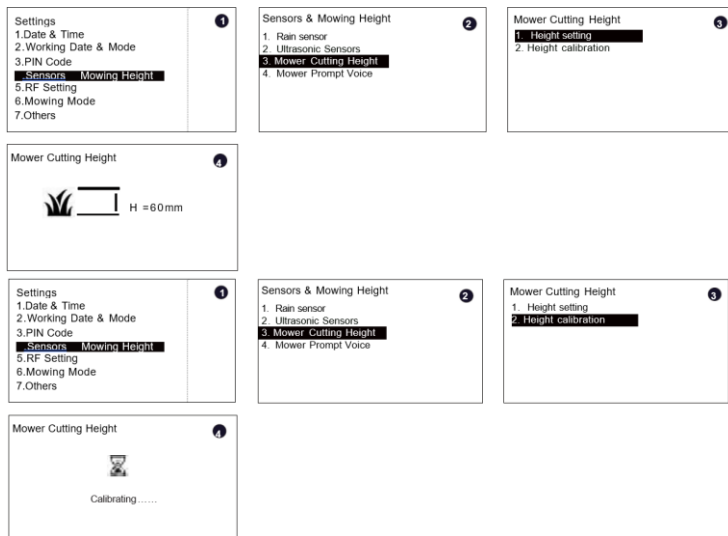
Distance detection 	4
30cm (30 - 60)	

Robot vágási magassága

A forgógombbal válassza ki a „Robot vágási magassága” opciót, majd nyomja meg a gombot az A hozzáférési beállításhoz.

Ezt követően a felhasználó a forgógombbal a következőket teheti:

- Állítsa be a kívánt vágási magasságot
- Hatás MÉRTEZÉS vágási magasság

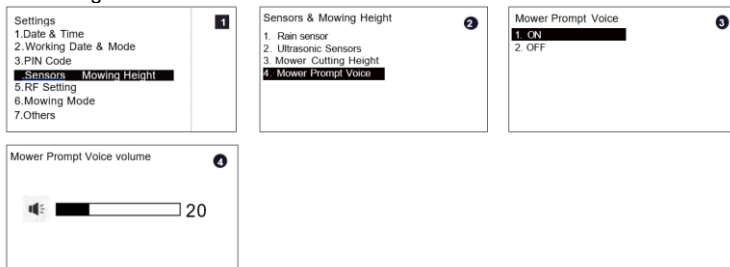


Robotértesítési hang

A forgógombbal válassza ki a „Robotértesítési hang” opciót, majd nyomja meg a gombot az „A” hozzáférési beállításhoz.

Felhasználó esetleg:

- A robot értesítési hangjának aktiválása vagy letiltása.
- Állítsa be a hangerőt.

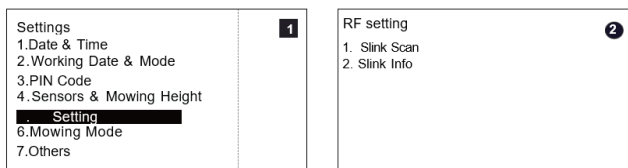


RF beállítás

A forgógombbal válassza ki az „RF beállítás” opciót, majd nyomja meg a gombot az A hozzáférés beállításához.

A beállításokban két lehetőség van:

1. Slink Scan – lehetővé teszi az elérhető rádiófrekvenciás frekvenciák beolvasását a kapcsolatok észlelése érdekében.
2. Slink Info – információkat jelenít meg az aktuális RF-kapcsolatról, például a tápellátásról vagy az RF-modul részleteiről.



Slink Scan

Amikor a FELHASZNÁLÓNAK MEG KELL VÁLTOZTATNIA a referenciaállomást, vagy interferencia van a meglévő kommunikációs csatormán, akkor a Slink Scan funkciót kell használnia a kereséshez és a CSATORNA megfelelő párosításához.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsăți butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Slink Scan

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Slink Scan” beállítást.

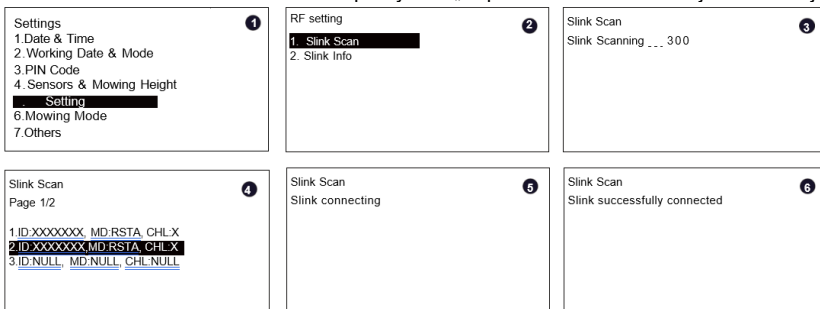
A ROBOT 300 másodpercig megpróbálja megtalálni a rendelkezésre álló referenciaállomásokat.

A keresés befejezése után az összes észlelt csatorna megjelenik egy listában.

- A forgógombbal válassza ki a kívánt elemet.
- Győződjön meg arról, hogy a kiválasztott azonosító MEGFELEL a referenciaállomás sorozatszámának.

A ROBOT ezután megpróbál csatlakozni a referenciaállomáshoz.

- A csatlakozások létrehozása után a képernyőn a „Kapcsolat sikeresen létrejött” üzenet jelenik meg.

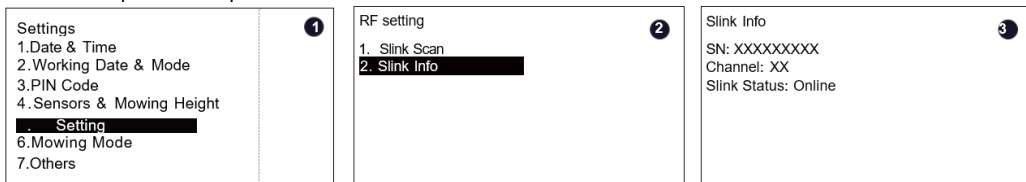


Slink információ

A forgógombbal válassza ki az „RF” lehetőséget. „Beállítás” lehetőséget, majd nyomja meg az A gombot a „Slink Info” beállítás eléréséhez.

Ezen az oldalon a következő információk fognak megjelenni:

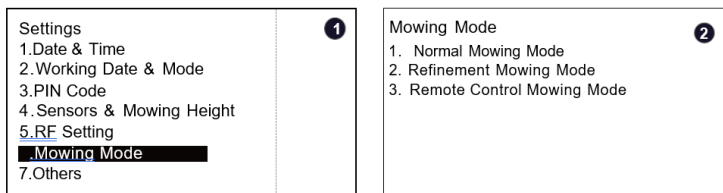
- Referenciaállomás sorozatszáma
- RF csatorna
- Kapcsolat állapota



A „Vágási mód” beállítása

A felhasználó három vágási mód közül választhat:

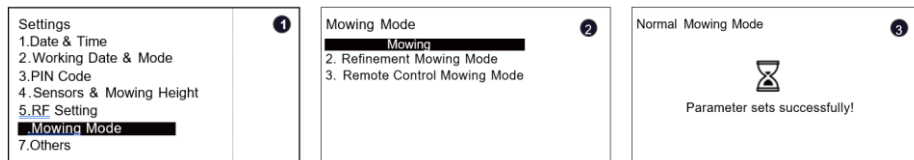
1. Normál hajvágási mód.
2. Rafinált frizura.
3. Vágási mód távirányítóval.



Normál hajvágási mód

A forgógombbal válassza ki a „Normál vágási mód” lehetőséget.

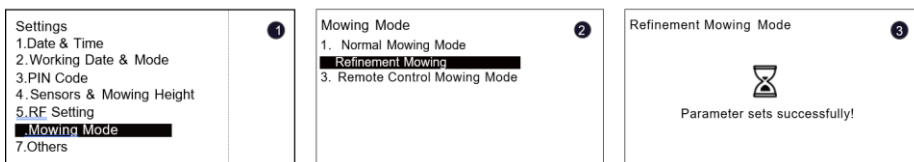
Így a robot észak-déli irányban nyírja a fűvet a geomágneses mezőnek megfelelően.



Finomított frizurastílus

A forgógombbal válassza ki a „Finomvágás mód” lehetőséget.

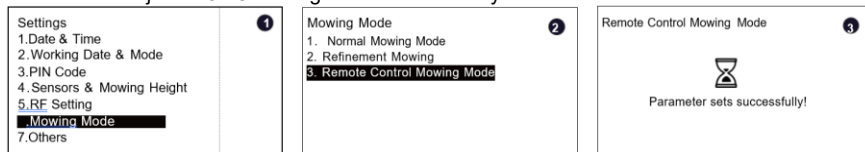
Így a robot először észak-déli irányban nyírja a fűvet a geomágneses mezőnek megfelelően, majd kelet-nyugati irányban.



Vágási mód távirányítóval

A forgógombbal válassza ki a „Trimming mode” (Vágási mód) lehetőséget a távirányítón.

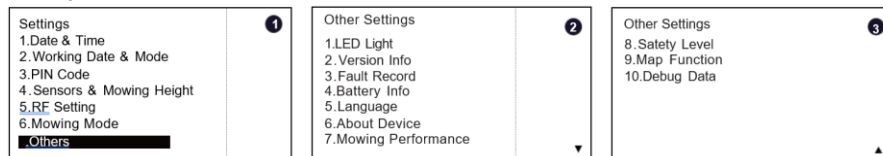
Ebben a módban a robot Bluetooth-on keresztül csatlakozik a mobiltelefonhoz, és a FELHASZNÁLÓ az ALKALMAZÁST használja a ROBOT navigálásához és a fűnyíráshoz.



„Egyéb” beállítás

A forgógombbal válassza ki az „Egyéb” opciót.

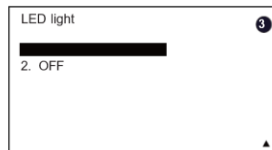
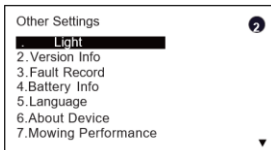
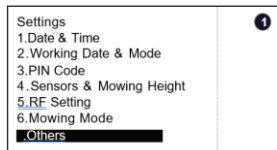
Ez a funkció 10 különböző beállítást tartalmaz.



beállítások LED lámpák

A forgógombbal válassza ki és érje el a "LED lámpák" funkciót.

A felhasználó aktiválhatja vagy leltilthatja a LED-szalagot.



működő LED-es lámpák

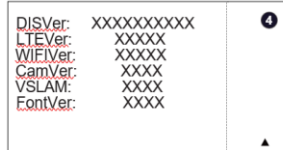
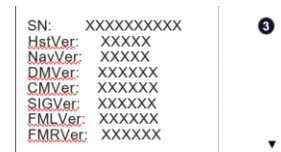
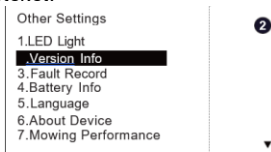
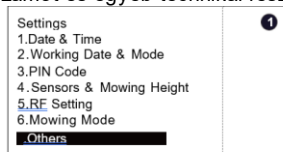
Amikor a LED-ek világítanak, ezek a következő elv szerint MŰKÖDNEK:

- Folyamatos zöld: készenléti vagy működési módban, műholdjel. Ez normális.
- Zölden pulzál: készenléti módban vagy működés közben, a műholdjel gyenge, a kamerarendszer működik.
- kék: időben töltés, a műholdjel normális.
- Kéken pulzál: töltés közben, a műholdjel gyenge, de működik.
- Folyamatos piros: vészleállítás / leolvasás / nincs kapcsolat a referenciaállomás és a robot között.
- Villogó piros: hibaállapot.
- Villogó sárga: gyenge műholdjel.
- Folyamatos lila: a távirányító modulban műholdjel van. Ez normális.
- Pulzáló lila: a távirányító modulban a műholdjel gyenge, de működik.

Információk a verzióról

A forgógombbal válassza ki és érje el az „A” „Információ” funkciót a verzióval kapcsolatban.

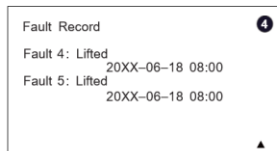
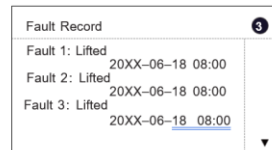
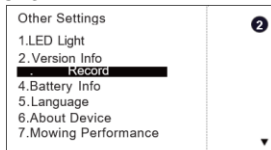
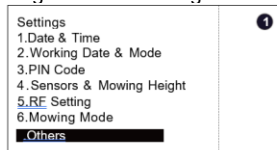
A felhasználó ellenőrizheti az eszközzel kapcsolatos információkat, például a firmware verzióját, a sorozatszámot és egyéb technikai részleteket.



Regisztrációs hibák

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Felvétel” funkcióhibákat.

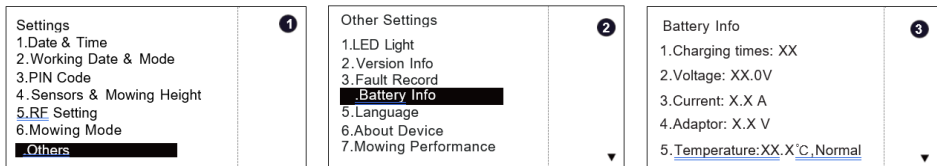
Itt jelenik meg a robot által rögzített LEGUTÓBBI öt HIBA.



Információk az akkumulátorról

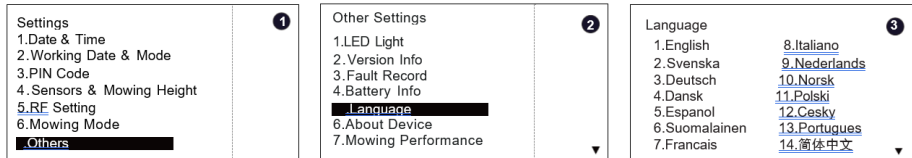
A forgógombbal válassza ki és érje el az akkumulátorral kapcsolatos „Információ” funkciót.

Itt jelennek meg a robot akkumulátorával kapcsolatos információk.



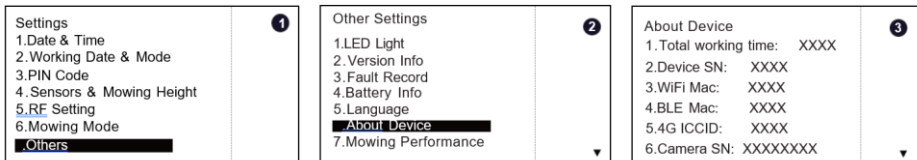
Nyelv

A forgógombbal válassza ki és érje el a "Nyelv" funkciót.
Itt kiválaszthatja a robot megjelenítési nyelvét.



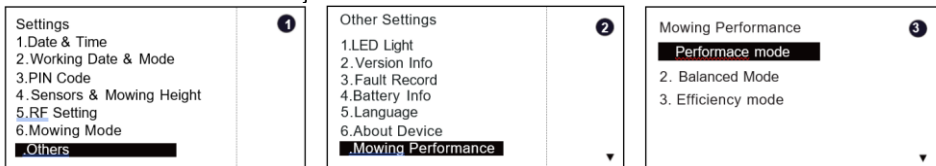
A készülékről

A forgógombbal válassza ki és érje el az „A készülékről” funkciót.
Itt a felhasználó ellenőrizheti az eszköz adatait.



Teljesítménycsökkentés

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Teljesítmény” és a „Haircut” funkciót.
A trimmer motornak három üzemmódja létezik.

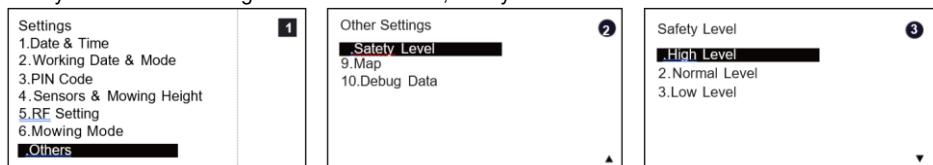


A trimmer motor teljesítménymódjai

1. Teljesítmény mód: a szegélynyíró motor forgási sebessége 3500 ford/perc, maximális teljesítménnyel.
2. Kiegyensúlyozott mód: a szegélynyíró motor forgási sebessége 2850 ford/perc, amely alkalmas normál gyep nyírására.
3. Hatékonysági mód: a szegélynyíró motor forgási sebessége 2500 ford/perc, ami a legjobb arányt biztosítja a teljesítmény és az energiafogyasztás között.

Biztonsági szint

A forgógombbal válassza ki és érje el a "Biztonsági szint" funkciót.
A robotfűnyíró három biztonsági szinttel rendelkezik, amelyek közül a felhasználó választhat.



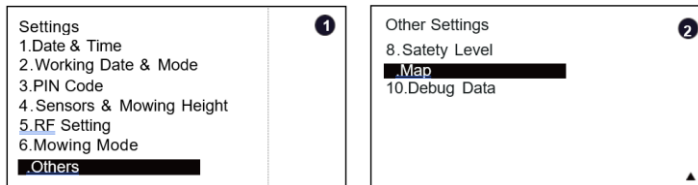
1. Magas szint: minden dátumra Amikor a ROBOT készenléti üzemmódba lép, vagy megnyomják a STOP gombot, a robotnak PIN-kódot kell megadnia az aktiválás előtt.

2. Normál szint: indítás után, hiba után , vagy ha a robot 5 percnél tovább készenléti üzemmódban volt , a felhasználónak meg kell adnia a PIN-kódot a robot aktiválása előtt .

3. Alacsony szint: csak indítás után vagy hiba után kell a felhasználónak megadnia a PIN- kódot.

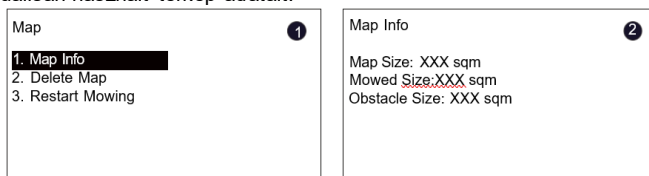
"Térkép" funkció

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Térkép” funkciót. Ezzel az opcióval beállíthatja a térképrobot működési áramát.



„ Térképinformáció ” funkció

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Térképinformáció” funkciót. Ebben a részben a felhasználó megtekintheti az aktuálisan használt térkép adatait.



törlési térkép

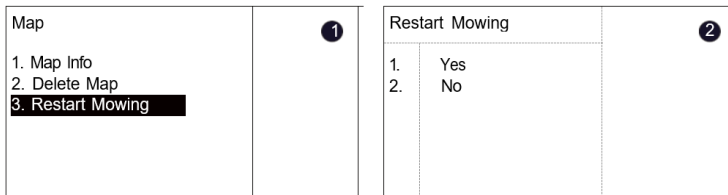
A forgógombbal válassza ki és érje el a „Térkép törlése” funkciót. A felhasználó törölheti a jelenleg használt térképet ebből a menüből.



A térkép visszaállítása

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Fűnyírás újraindítása” funkciót.

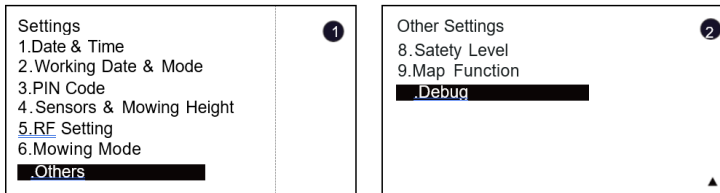
A „Fűnyírás újraindítása” funkció engedélyezése után a fűnyírás előrehaladása nullára áll vissza.



Adatok hibaelhárítása

A forgógombbal válassza ki és érje el a „Debug Data” funkciót.

Ezt a funkciót kizárólag a hivatalos szervíz használhatja.



5. KARBANTARTÁS, TÁROLÁS ÉS HIBAEHÁRÍTÁS

Tisztítás és karbantartás

Fontos, hogy a robotfűnyíró tisztn tartsa.

A robot könnyebben mászik fel a lejtőkön, ha a kerekek tiszták, a pengék is jobban vágnak, ha tiszták és élesek. Soha ne használjon nagynyomású mosót a tisztításhoz.

Testtisztítás

Használjon puha kefé és/vagy nedves rongyot háztartási mosószerrel.

Az alsó rész tisztítása

Győződjön meg arról, hogy a főkapcsoló KI állásban van, és viseljen védőkesztyűt. Fordítsa oldalára a robotot, hogy láthatóvá váljon az alsó része, tisztítsa meg a pengétárcsát és a keretet puha kefével vagy nedves ruhával. Forgassa el a tárcsát, hogy megbizonyosodjon arról, hogy szabadon mozog.

Pengék élezése/cseréje;

Ha a pengék egyik oldalukon kopottak, akkor megfordíthatók.

Ha a pengék sérültek vagy kiegyensúlyozatlanság jeleit mutatják, ki kell cserélni őket.

1. Fordítsa meg a készüléket.

2. Távolítsa el a pengecsavarokat a készülék aljáról, majd fordítsa meg a pengéket.

3. Rögzítse a pengéket a csavarokkal.

A pengék cseréje

3. Távolítsa el a régi pengéket, és cserélje ki őket a fenti lépéseket követve.

Téli tárolás

Télen a robotfűnyírót, a töltőállomást és a tápegységet száraz helyen tárolja. Tároláshoz fészert, garázt vagy lehetőleg beltéri tárolást ajánlunk.

A készüléket a téli tárolásra a következőképpen készítse elő:

1. töltse fel az akkumulátort akár 80%-ra.
2. Kapcsolja a főkapcsolót „KI” állásba.
3. Tisztítsa meg a robotfűnyírót.
4. Húzza ki a tápegységet a konnektorból.
5. Húzza ki a tápegységet a dokkolóállomásból.

Ha lehetséges, csomagolja be a terméket az eredeti csomagolásába.

újrafeldolgozás



Ne dobjon elektromos, ipari elektronikus berendezéseket és alkatrészeket a háztartási hulladékb! Tájékoztatás az elektromos és elektronikus berendezések hulladékairól. Figyelembe véve az OUG 195/2005 környezetvédelemmel kapcsolatos és az OUG 5/2015 rendelkezéseit. A fogyasztóknak az elektromos hulladékok leadásakor az alábbiakban meghatározott alábbi jelzéseket kell figyelembe venniük:

- A fogyasztók kötelesek nem megszüntetni felszerelés elektromos és elektronikus hulladék berendezéseket (WEEE) válogatatlan kommunális hulladékként , és gyűjtsék elválasztott ezeket az elektromos és elektronikus hulladékokat.

A hulladékok begyűjtése úgynevezett (WEEE) legyen A hulladékgyűjtést a Közgyűjtési Szolgálat végzi MINDEN megyében , valamint az elektromos és elektronikus hulladék gyűjtésére jogosult üzemeltetők által szervezett gyűjtőközpontokon keresztül . Az információkat a Környezetvédelmi adminisztráció szolgáltatta . Alap www.afm.ro vagy JOURNAL Szakszervezetek Európai .

- A fogyasztók ingyenesen leadhatják az elektromos és elektronikus hulladékokat a megadott gyűjtőpontokon. korábban .

Az alábbi táblázat az LCD kijelzőn megjelenő hibainformációkat tartalmazza, és a felhasználó tájékoztatására szolgál a hibák tartalmáról, a hibaelhárításról és a elhárításról. Amikor egy hiba kiváltódik, és továbbra is fennáll, a rendszer rögzíti és elmenti a gépben.

A robot hibaelhárítása

Probléma	Lehetséges okok	Korrektíós megoldások
Lift	Az emelésérzékelő bekapcsolt.	A hiba általában automatikusan megoldódik. Ha a probléma továbbra is fennáll, ellenőrizze a robot házát.
Összeomlás	Az ütközésérzékelő bekapcsolt.	A hiba általában automatikusan megoldódik. Ha a probléma továbbra is fennáll, ellenőrizze a robot házát.
Döntés	A dőlésérzékelő bekapcsolt.	A hiba általában automatikusan megoldódik. Ha továbbra is fennáll, helyezze a robotot vízszintes felületre, és ellenőrizze újra.
Forgalom	A borulásérzékelő bekapcsolt.	Ez a hiba akkor jelenik meg, ha a robot felborul.
Kívül	A robot a virtuális határokon kívül van.	Amikor a robot érzékeli, hogy túllépte a virtuális határértéket, ez a hibaüzenet jelenik meg.
Raina	Az esőérzékelő bekapcsolt.	Amikor az érzékelő esőt érzékel, ez az információ megjelenik a képernyőn.
CNtcPro	A szegélynyíró motorja túlmelegedett.	Amikor a motor folyamatosan nagy terhelés alatt működik, a hőmérséklete megemelkedhet, és ez a hibaüzenet jelenik meg a kijelzőn. Egy pihenőidő után a robotnak automatikusan helyre kell állnia.
Gödör	A robot blokkolva van.	Ha a robot elakad egy adott területen, és nem tud kiszabadulni, ez a hibaüzenet jelenik meg. Ellenőrizze a területet, és helyezze a robotot egy szabad helyre.
BatLow	A robot akkumulátora lemerült.	Ha az akkumulátor töltöttségi szintje alacsony, ez az üzenet jelenik meg. Hagyja a robotot a dokkolóállomáson tölteni.
CStErr	A trimmer motor nem inicializálható.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközpontoz.
Tilt1Er / Tilt2Er	A gyorsulásérzékelő nem inicializálható.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközpontoz.
Útvonalhiba	A robot nem tudta megtervezni a fűnyírási útvonalát.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközpontoz.
Nincs térkép	A robotnak nincsenek mentett térképei.	Kérjük, hozzon létre és alkalmazzon egy térképet; a hiba automatikusan eltűnik.
Nincs pozíció	A robot nem tud helymeghatározási adatokat lekérni.	Vigye a robotot nyílt területre, és várjon néhány percet. Ha az üzenet továbbra is megjelenik, vegye fel a kapcsolatot egy hivatalos Ruris szervizközponttal.
Útvonalhiba	A robot nem tudta létrehozni a nyírási útvonalat.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközpontoz.

SigLost	A robot elvesztette a navigációs adatait.	Vigye a robotot nyílt területre, és ellenőrizze, hogy képes-e újra pozicionálni a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, vegye fel a kapcsolatot egy hivatalos Ruris szervizközponttal.
485 ERR	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
DSV hiba	Belső robotkommunikációs probléma.	Ugyanígy járjon el: kapcsolja ki és indítsa újra; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
DBG ERR	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
RTK hiba	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
RF ERR	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
BIT6 HIBA	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
IMU hiba	Belső robotkommunikációs probléma.	Kapcsolja ki, majd be újra a robotot; ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.

GYAKRAN ELŐFORDULÓ PROBLÉMÁK ÉS HIBAELHÁRÍTÁS

Ha a robotfűnyíró nem működik, kérjük, kövesse a fenti utasításokat.

Probléma	OK	Korrekciós megoldások
A robot leáll, majd 5–10 másodperc múlva automatikusan újraindul.	Az inerciális navigációs rendszer önkalibrálás alatt áll.	A robot automatikusan helyreáll.
A robot leáll, majd 10–20 perc elteltével automatikusan újraindul.	A robot elvesztette a kapcsolatot a műholdas rendszerrel, és az újracsatlakozásra vár.	A robot automatikusan helyreáll.
A robot egy idő után leáll, és készenléti üzemmódba kapcsol.	A robot elvesztette a jelet, és nem tud újra csatlakozni a beállított időn belül.	Helyezze a robotot a dokkolóállomásba, és kapcsolja be. Ellenőrizze, hogy visszatér-e a műholdjel. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
A hátsó kerekek forognak, de a robot nem halad előre és nem fordul meg; ezután megáll és elalszik. A képernyőn a „Gödör” felirat jelenik meg.	A robot blokkolva van.	Ellenőrizze, hogy a fű nem magasabb-e 8 cm-nél; ha igen, akkor alacsonyabb magasságban kell nyírni. Ellenőrizze, hogy a fű nem csúszik-e; a fűnyírás előtt várjon, amíg a gyepek megszárad.
A robot egy bekarikázott akadály mögötti kis területen ragadt, és az "ütközés" felirat jelenik meg a képernyőn.	Az ütközésérzékelő rövid időközönként gyakran bekapcsol, és 20 aktiválás után a robot készenléti üzemmódba kapcsol.	Jelöld meg a területet "akadályterületként" a térképen, és győződj meg arról, hogy a virtuális vonal elég messze van az akadálytól.

A robot nem rendelkezik a megfelelő töltőcsatlakozóval a dokkolóállomásban, és nem töltődik.	RTK hiba – a térkép létrejött, de a helymeghatározási adatok eltolódtak.	Helyezd a robotot a dokkolóállomásba, rögzítsd az APNT jelet, és készítsd el újra a térképet.
A robot gyakran visszatér a töltőállomásra, és a képernyő a szegélynyíró motorjának magas hőmérsékletét jelzi.	A trimmer motorja hővédelemre kapcsol; a robot visszatér az állomásra lehűlni, majd folytatja a munkát.	Ellenőrizze, hogy a fű nem vastagabb-e 8 cm-nél, illetve nem túl vastag-e.
A robot nem töltődik a dokkolóállomáson, és az „akkumulátor hőmérséklete túl magas” üzenet jelenik meg.	Az akkumulátor hőmérséklete magas a környezeti hőmérséklet miatt.	Amikor a hőmérséklet csökken, a töltés automatikusan folytatódik.
A felhasználó nem tudja Bluetooth-on keresztül csatlakoztatni az alkalmazást a robothoz.	Bluetooth-kapcsolati probléma.	Kapcsolja ki és be a robotot. Zárja be a REVOLA alkalmazást. Kapcsold ki/be a telefonod Bluetooth funkcióját. Nyisd meg újra az alkalmazást, és próbáld meg bejelentkezni. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
A felhasználó nem tudja Wi-Fi-n keresztül csatlakoztatni a REVOLA alkalmazást a robothoz.	Wi-Fi csatlakozási probléma.	Kapcsolja ki és be a robotot. Győződjön meg arról, hogy a dokkolóállomás a router lefedettségi területén belül van. Ellenőrizd az újracsatlakozást. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
A robot nem indul el, és a képernyőn a „nincs térkép” felirat jelenik meg.	A térkép nem lett megfelelően létrehozva vagy mentve.	Hozz létre egy térképet és aktiváld.
A lenyíratlan területek a gyepen maradnak.	A szegélynyíró motorja túlterhelésvédelemmel ellátott állapotba került, és 15 másodpercre leáll. Az ultrahangos érzékelő bizonyos területeket ki tud hagyni, így bizonyos részeket levágatlanul hagyhat.	A robot megjegyzi a lenyíratlan területeket, és miután az egyik irányban teljesen lefedte a fűvet, visszatér a nyíráshoz.
A szegélynyíró motorja forog, de a vágási teljesítmény alacsony.	A pengék már nem elég élesek.	A használt pengéket tartalék pengékkel helyettesíti.
Az APNT jel jó, de a robot hátrafelé fut, vagy hirtelen irányt vált a gyepen.	A túl magas fű vagy az egyenetlen felületek aktiválják az ultrahangos érzékelőt.	Ügyeljén arra, hogy a fű ne legyen magasabb 8 cm-nél. A térkép konfigurálásakor kerülje az egyenetlen területeket.
A referenciaállomás LED-jeinek állapota.	A villogó LED-ek a referenciaállomás és egyidejűleg a robotfűnyíró rendellenes állapotát jelzik. A referenciaállomás öt jelzőfényrel rendelkezik.	LED: Ha a LED folyamatosan villog, az azt jelenti, hogy a robotfűnyírónak kommunikációs problémái vannak a referenciaállomással. Ellenőrizze, hogy a LED visszatér-e bekapcsolt állapotba (stabil, folyamatosan világít-e). Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizhez. DSG LED: Ha a LED folyamatosan villog, az azt jelenti, hogy a referenciaállomás nem tud stabil jelet fogni. Vigye az állomást nyílt területre, és ellenőrizze újra. Ha a

	probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz. RMG LED: Ha a LED folyamatosan villog, az azt jelenti, hogy a robotfűnyíró nem tud stabil jelet kapni. Vigye a robotfűnyírót nyílt területre, és ellenőrizze újra. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz. WiFi LED: Ha a LED folyamatosan villog, az azt jelenti, hogy a robot nem tud stabil WiFi kapcsolatot létesíteni. Vigye közelebb a robotot az otthoni routerhez, és ellenőrizze újra. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon egy hivatalos Ruris szervizközponthoz.
--	---

8. MEGFELELŐSÉGI NYILATKOZATOK

EK MEGFELELŐSÉGI NYILATKOZAT



Gyártó: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, nem. 111, Igazgatási épület, Craiova, Dolj, Románia

Cél. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Meghatalmazott képviselő: mérnök Stroe Marius Catalin – Ügyvezető igazgató

A műszaki dokumentációért felelős személy: Radoi Alexandru mémók – Gyártástervezési igazgató

Gép leírása: A vezeték nélküli kerítő robot fűnyíró fűnyírásra készült.

Termék sorozatszám: AATC00100001RURSTN1500 (ahol az AA a gyártási év utolsó két számjegyét, az 5. és 7.

karakter a gyártási számot, a 7-12. karakterek pedig a termékszámot jelölik)

Termék: Robotfűnyíró

Modell : RURIS

Típus: Sentinel 1500

Motor típusa : Szénkefe nélküli villanymotor

Vágási szélesség: 180 mm

Kapcsolat típusa: Bluetooth, Wifi, App, 4G GPS

Maximális terület : 1500 m²

Mi, az SC RURIS IMPEX SRL Craiova, gyártó, a gépek forgalomba hozatalának feltételeiről szóló 1029/2008. sz. GD. rendelettel, a biztonsági követelményekről szóló 2006/42/EK irányelvvel, valamint az EN ISO 12100:2010 szabvány - Gépek - szerint. Biztonság, a 2014/35/EU irányelv, a HG 409/2016 - kiefeszültségű berendezésekről, a 2014/30/EU irányelv az elektromágneses összeférhetőségről (HG 487/2016 az elektromágneses összeférhetőségről, frissítve 2019-ben), a 2014/53/EU irányelv (amelyet Romániában a rádióberendezések forgalmazásáról szóló, 2016. október 5-i 740. sz. határozat hajtott végre), a 2011/65/EU irányelv (2011. június 8.) az egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról, amelyet a 2015/863/EU irányelv 2. melléklete módosított, kijelentjük, hogy a termék meghatározott szabványoknak való megfelelésének igazolására minden lényeges rádióteszt-sorozatát elvégeztünk, és kijelentjük, hogy megfelel a főbb biztonsági követelményeknek, nem veszélyeztet az életet, az egészséget, a munkavédelmet, és nincs negatív hatása a környezetre.

Alulírott Stroe Catalin, a gyártó képviselője, saját felelősségére kijelenti, hogy a termék megfelel a következő európai szabványoknak és irányelveknek:

- **2006/42/EK irányelv** – biztonsági és védelmi követelmények, 2014/35/EU irányelv a kiefeszültségű berendezésekről:

EN 13857:2008- Gépek biztonsága. Biztonsági távolságok a felső és alsó végtagok veszélyes zónába való behatolásának megakadályozására.

EN 60335-2-29:2004 - Háztartási és hasonló jellegű villamos készülékek. Biztonság. 2-29. rész: Akkumulátortöltőkre vonatkozó egyedi követelmények

EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021 - Háztartási és hasonló jellegű villamos készülékek. Biztonság. 1. rész: Általános követelmények

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Háztartási és hasonló jellegű villamos készülékek biztonsága. 2-107. rész: Akkumulátoros elektromos robotfűnyírókra vonatkozó egyedi követelmények

EN 61558-1:2019 - Transzformátorok, reaktorok, tápegységek és ezek kombinációinak biztonsága. 1. rész: Általános követelmények és vizsgálatok

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013 - 1. módosítás - Transzformátorok, reaktorok, tápegységek és hasonló termékek biztonsága legfeljebb 1100 V tápfeszültséghez - 2-16. rész: Kapcsolóüzemű tápegységek és kapcsolóüzemű tápegységek transzformátorainak egyedi követelményei és vizsgálatai

EN 62841-1:2015 - Villamos motorral működtetett kéziszerszámok, hordozható szerszámok, valamint gyep- és kerti gépek - Biztonság - 1. rész: Általános követelmények

EN 62233:2008+AC:2008 - Háztartási és hasonló célú villamos készülékek elektromágneses mezőinek mérési módszerei az emberi expozíció tekintetében

EN IEC 60730-1:2025 - Automatikus villamos vezérlők. 1. rész: Általános követelmények

EN 61508-3:2011 - Biztonsággal kapcsolatos villamos/elektronikus/programozható elektronikus rendszerek funkcionális biztonsága. 3. rész: Szoftverkövetelmények

EN 61508-7:2011 - Biztonsággal kapcsolatos villamos/elektronikus/programozható elektronikus rendszerek funkcionális biztonsága. 7. rész: Technikák és mérések áttekintése

EN 62479:2010 - Kis teljesítményű elektromos és elektronikus berendezések megfelelőségének értékelése az elektromágneses tereknek (10MHz-300GHz) való emberi expozíció alapvető korlátozásaival szemben

IEC 62133-2:2017 - Alkáli és egyéb nem savas akkumulátorok - Hordozható, lezárt akkumulátorok és az ezekből készült, hordozható alkalmazásokban való használatra szánt elemek biztonsági követelményei. 2. rész: Lítium rendszerek

EN 60127-1:2006 - Miniatűr biztosítékok. 1. rész: Miniatűr biztosítékok definíciói és általános követelmények a miniatűr csereelemekre vonatkozóan

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Elektronikus berendezésekben használt fix kondenzátorok - 14. rész: Szekcionált specifikáció - Fix elnyomott kondenzátorok tápegységhez való csatlakoztatáshoz

EN IEC 61051-1:2019 - Elektronikus berendezésekben használt varistorok. 1. rész: Általános előírások

2014/30/EU irányelv az elektromágneses összeférhetőségről, 2014/53/EU irányelv (Romániában a 2016. október 5-i 740. sz. határozat hajtotta végre):

EN 50665:2017 - Termékszabvány elektronikus és elektromos berendezések elektromágneses tereknek (0 Hz - 300 GHz) való emberi expozíciós korlátozásokkal kapcsolatos értékeléséhez

EN 50663:2017 - Termékszabvány a kis teljesítményű elektromos és elektronikus berendezések elektromágneses tereknek (10 MHz - 300 GHz) való emberi expozícióra vonatkozó alapvető korlátozásoknak való megfelelőségének értékelésére

EN 62311:2008 - Elektromos és elektronikus berendezések értékelése az emberi elektromágneses tereknek (0 Hz - 300 GHz) való kitettség korlátozásai tekintetében

EN IEC 62311:2020 - Elektromos és elektronikus berendezések értékelése az emberi elektromágneses mezőknek (0 Hz - 300 GHz) való kitettség korlátozása tekintetében

EN IEC 55014-1:2021 - Elektromágneses összeférhetőség. Háztartási készülékekre, elektromos szerszámokra és hasonló készülékekre vonatkozó követelmények. 1. rész: Kibocsátás

EN IEC 55014-2:2021 - Elektromágneses összeférhetőség. Háztartási készülékek, elektromos szerszámok és hasonló készülékek követelményei. 2. rész: Zavartűrés. Terméksalád szabvány

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Elektromágneses összeférhetőség (EMC) - 3-2. rész: Határértékek - A harmonikus áramkibocsátás határértékei (berendezés bemeneti árama ≤ 16 A fázisonként)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Elektromágneses összeférhetőség (EMC) - 3-3. rész: Határértékek - Feszültségingadozások, feszültségingadozások és villágás korlátozása nyilvános kisfeszültségű ellátórendszerekben, fázisonként ≤ 16 A névleges áramerősségű és csatlakozási korlátozások nélküli berendezések esetében

EN 301 489-1 V2.2.3 - Rádióberendezések és -szolgáltatások elektromágneses összeférhetőségi (EMC) szabványa. 1. rész: Általános műszaki követelmények. Harmonizált szabvány az elektromágneses összeférhetőségre vonatkozóan.

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Rádióberendezések és -szolgáltatások elektromágneses összeférhetőségi (EMC) szabványa. 3. rész: A 9 kHz és 246 GHz közötti frekvenciatartományban működő rövid hatótávolságú eszközök (SRD) sajátos feltételei. Harmonizált szabvány az elektromágneses összeférhetőségre vonatkozóan.

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Rádióberendezések és -szolgáltatások elektromágneses összeférhetőségi (EMC) szabványa. 17. rész: Szélessávú adatátviteli berendezésekre vonatkozó sajátos feltételek. Harmonizált szabvány az elektromágneses összeférhetőségre vonatkozóan

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Rádióberendezések és -szolgáltatások elektromágneses összeférhetőségi (EMC) szabványa. 19. rész: Az 1,5 GHz-es sávban működő, csak vételre szolgáló, adatkommunikációt biztosító mobil földi állomások (ROMES) és az RNSS sávban működő, helymeghatározási, navigációs és időzítési adatokat szolgáltató GNSS-vevők sajátos feltételei. Harmonizált szabvány az elektromágneses összeférhetőségre vonatkozóan.

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Rádióberendezések és -szolgáltatások elektromágneses összeférhetőségi (EMC) szabványa; 52. rész: Mobiltelefon-kommunikációs berendezések rádióberendezéseinek és kiegészítő berendezéseinek sajátos feltételei (EU); Harmonizált szabvány az elektromágneses összeférhetőségre vonatkozóan

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Szélessávú átviteli rendszerek. A 2,4 GHz-es sávban működő adatátviteli berendezések. Harmonizált szabvány a rádióspektrumhoz való hozzáféréshez.

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - A 25 MHz és 1000 MHz közötti frekvenciasávban működő rövid hatótávolságú eszközök (SRD). 2. rész: Harmonizált szabvány nem specifikus rádióberendezések rádióspektrum-hozzáférésére
EN 303 413 V1.2.1:2021 - Műholdas rendszerek és földi állomások (SES). Globális navigációs műholdrendszer (GNSS) vevői. Az 1164 MHz-től 1300 MHz-ig és az 1559 MHz-től 1610 MHz-ig terjedő frekvenciasávokban működő rádióberendezések. Harmonizált szabvány a rádióspektrumhoz való hozzáféréshez.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - IMT mobilhálózatok. Harmonizált szabvány a rádióspektrum-hozzáféréshez. 1. rész: Bevezetés és közös követelmények. 15. verzió

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - IMT mobilhálózatok. Harmonizált szabvány a rádióspektrum-hozzáféréshez. 13. rész: Felhasználói berendezések (UE) a fejlett univerzális földi rádióhozáféréshez (E-UTRA)

2006/42/EK irányelv – a gépekről – a gépek forgalomba hozatala

Irány 2014/30/EU irányelv – az elektromágneses összeférhetőségről (GD 487/2016 az elektromágneses összeférhetőségről, frissítve 2019-ben);

2014/35/EU irányelv, GD 409/2016 - a kiefeszültségű berendezésekről

2014/53/EU irányelv – a rádióberendezések forgalmazására vonatkozó tagállami jogszabályok harmonizációjáról (**740. sz. határozat, 2016. október 5. a rádióberendezések forgalmazásáról**)

A 2015/863/EU irányelv 2. mellékletével módosított, 2011. június 8-i 2011/65/EU irányelv – az egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról

A terméknek a rádióberendezésekről szóló 2014/53/EU irányelv alapvető követelményeivel való megfelelését a következő bejelentett szervezet ellenőrizte: 0123. szám :

A TÜV SÜD termékszolgáltatása a TPS-RED500909 i01 számú tanúsítvány alapján történik, kiállítva 2025.04.22-én.

Egyéb használt szabványok vagy előírások:

- **SR EN ISO 9001** - Minőségirányítási rendszer
- **SR EN ISO 14001** - Környezetközpontú irányítási rendszer
- **SR ISO 45001:2018** - Munkahelyi egészségvédelmi és biztonsági irányítási rendszer.

Márka és gyártó neve: SH&T Co. Ltd

Megjegyzés: a műszaki dokumentáció a gyártó tulajdonát képezi.

Megjegyzés: Ez a nyilatkozat összhangban van az eredetivel.

Érvényességi idő: a jóváhagyás dátumától számított 10 év.

Kiállítás helye és dátuma: **Craiova, 2025.12.02.**

A CE-jelölés alkalmazásának éve: **2025**

Regisztrációs szám: **1503/2025.12.02.**

Meghatalmazott személy és aláírás: Stroe Marius Catalin mérnök

Az SC RURIS IMPEX SRL vezérigazgatója

EK MEGFELELŐSÉGI NYILATKOZAT

Gyártó: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd. Decebal, nem. 111, Igazgatási épület, Craiova, Dolj, Románia

Cél. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Meghatalmazott képviselő: mérnök Stroe Marius Catalin – Ügyvezető igazgató

A műszaki dokumentációért felelős személy: Radoi Alexandru mérnök – Gyártástervezési igazgató

Gépleírás: A robotfűnyíró fűnyírásra szolgál.

Termék sorozatszám: AATC00100001RURSTN1500 (ahol az AA a gyártási év utolsó két számjegyét, az 5. és 7. karakter a gyártási számot, a 7-12. karakterek pedig a termékszámot jelölik)

Termék: Robotfűnyíró

Modell : RURIS

Motor típusa : Szénkefe nélküli villanymotor

Kapcsolat típusa: Bluetooth, Wifi, App, 4G GPS

Típus: Sentinel 1500

Vágási szélesség: 180 mm

Maximális terület : 1500 m²

Mért hangnyomásszint : 55 dB Maximális hangteljesítményszint: 63 dB

A hangteljesítményszintet a TÜV Rheinland tanúsította a CN25A58Q 001 számú, 2024.08.08-i jelentéssel, az EN ISO 3744:2010 szabvány rendelkezéseivel összhangban.

Mi, az SC RURIS IMPEX SRL Craiova, gyártó, a gépek forgalomba hozatalának feltételeiről szóló 1029/2008. sz. GD. rendelettel, a biztonsági követelményekről szóló **2006/42/EK irányelvvel**, valamint az **EN ISO 12100:2010 szabvány - Gépek - szerint. Biztonság**, a **2014/35/EU irányelv**, a HG 409/2016 - kifeszültségű berendezésekről, a **2014/30/EU irányelv** az elektromágneses összeférhetőségről (HG 487/2016 az elektromágneses összeférhetőségről, frissítve 2019-ben), a **2014/53/EU irányelv** (amelyet Romániában a rádióberendezések forgalmazásáról szóló, **2016. október 5-i 740. sz. határozathajtott végre**), a **2011/65/EU irányelv** (2011. június 8.) az egyes veszélyes anyagok elektromos és elektronikus berendezésekben való alkalmazásának korlátozásáról, amelyet a 2015/863/EU irányelv 2. melléklete módosított, kijelentjük, hogy a termék meghatározott szabványoknak való megfeleléséig igazolására minden lényeges rádióteszt-sorozatát elvégeztünk, és kijelentjük, hogy megfelel a főbb biztonsági követelményeknek, nem veszélyeztet az életet, az egészséget, a munkavédelmet, és nincs negatív hatása a környezetre.

Alulírott Stroe Catalin, a gyártó képviselője, saját felelősségére kijelenti, hogy a termék megfelel a következő európai szabványoknak és irányelveknek:

EN 3744:2010: Akusztika - Zajforrások hangteljesítményszintjének és hangenergiaszintjének meghatározása hangnyomás méréseivel - Mérnöki módszerek a visszaverődési sík feletti szabad térhez közeli körülmények között

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Háztartási és hasonló jellegű villamos készülékek biztonsága. 2-107. rész Akkumulátoros robotfűnyírókra vonatkozó egyedi követelmények

Egyéb használt szabványok vagy előírások:

- **SR EN ISO 9001** - Minőségirányítási rendszer
- **SR EN ISO 14001** - Környezetközpontú irányítási rendszer
- **ISO 45001:2018** - Munkahelyi egészségvédelmi és biztonsági irányítási rendszer.

Megjegyzés: a műszaki dokumentáció a gyártó tulajdonát képezi.

Megjegyzés: Ez a nyilatkozat összhangban van az eredetivel.

Érvényességi idő: a jóváhagyás dátumától számított 10 év.

Kiállítás helye és dátuma: **Craiova, 2025.12.02.**

A CE-jelölés alkalmazásának éve: **2025**

Regisztrációs szám: **1504/2025.12.02.**

Meghatalmazott személy és aláírása:

Stroe Marius Catalin mérnök

Az SC RURIS IMPEX SRL vezérigazgatója



1. INTRODUCTION	2
2. CONSIGNES DE SÉCURITÉ	2
3. DONNÉES TECHNIQUES	4
4. PRÉSENTATION DE LA MACHINE	5
5. INSTALLATION	6
4. MISE EN SERVICE	28
5. MAINTENANCE, STOCKAGE ET DÉPANNAGE	37
8. DÉCLARATIONS DE CONFORMITÉ	41

1. INTRODUCTION

Cher client!

Nous vous remercions d'avoir choisi un produit RURIS et de la confiance que vous nous témoignez ! Présente sur le marché depuis 1993, RURIS est devenue une marque solide, qui a bâti sa réputation sur le respect de ses engagements et sur des investissements constants visant à offrir à ses clients des solutions fiables, performantes et de qualité.

Nous sommes convaincus que vous apprécierez notre produit et profiterez longtemps de ses performances. RURIS propose à ses clients non seulement des machines, mais des solutions complètes. Un élément essentiel de notre relation client est le conseil, avant et après la vente. Les clients RURIS bénéficient ainsi d'un vaste réseau de magasins partenaires et de points de service.

Pour profiter pleinement du produit que vous avez acheté, veuillez lire attentivement le manuel d'utilisation. En suivant les instructions, vous vous assurez une longue durée de vie.

La société RURIS travaille en permanence au développement de ses produits et se réserve donc le droit de modifier, entre autres, leur forme, leur apparence et leurs performances, sans obligation de communication préalable.

Merci encore d'avoir choisi les produits RURIS !

Informations et assistance client :

Téléphone : 0351.820.105

Courriel : info@ruris.ro

2. CONSIGNES DE SÉCURITÉ

2.1. AVERTISSEMENTS SUR LA MACHINE

	Attention ! Danger !		Maintenez une distance de sécurité avec le robot pendant son fonctionnement.
	Éteignez le robot avant de le soulever lors d'opérations de maintenance.		Tenez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez jamais vos mains ou vos pieds près ou sous le robot.
	Avant toute inspection et/ou maintenance, assurez-vous que l'interrupteur principal est en position « ARRÊT ».		Lisez le manuel.
	Attention ! Ne versez pas d'eau sur le robot .		Ne grimpez pas sur le robot.
	Attention ! Ne lavez pas le dessous du robot avec un jet d'eau.		

2.2. AVERTISSEMENTS

Veuillez lire le mode d'emploi avant utilisation. Conservez-le pour toute consultation ultérieure.

éducation

- Lisez attentivement les instructions. Familiarisez-vous avec les commandes du robot.
- Ne laissez pas des personnes qui ne connaissent pas ces instructions ou des enfants utiliser le robot.
- L'exploitant ou l'utilisateur est responsable des accidents ou dangers causés à d'autres personnes ou à leurs biens.

Entraînement

- Vérifiez périodiquement la zone où l'appareil est utilisé et retirez toutes les pierres, brindilles, fils et autres corps étrangers.
- Vérifiez régulièrement l'état des lames, des vis de fixation et du mécanisme de coupe. Remplacez les lames et les vis usées ou endommagées par paires afin de maintenir l'équilibre.

Utiliser

- Ne placez pas vos mains ou vos pieds près ou sous les parties rotatives du robot.
- Ne soulevez pas et ne transportez pas le robot lorsque le moteur est en marche.
- Éteignez le robot à l'aide du bouton d'alimentation :
 - Avant de retirer un blocage ;
 - Avant de vérifier, de nettoyer ou d'intervenir sur le robot.

Ne laissez pas le robot fonctionner sans surveillance si vous savez que des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes se trouvent à proximité.

De plus, lors de l'utilisation du robot :

- Évitez d'utiliser le robot sur de l'herbe mouillée.
- N'utilisez pas le robot pieds nus ou en sandales ouvertes. Portez toujours des chaussures de sécurité et un pantalon long.
- Soyez extrêmement prudent lorsque vous tournez la machine vers vous.
- Toujours démarrer le robot conformément aux instructions, en gardant vos pieds à distance de la ou des lames.

Entretien et stockage

- Veillez à ce que tous les écrous, boulons et vis soient bien serrés afin de garantir le bon fonctionnement et la sécurité de la machine.
- Par mesure de sécurité, remplacez les pièces usées ou endommagées.
- Veillez à utiliser des pièces d'origine lors du remplacement de pièces endommagées.
- Assurez-vous que la batterie est chargée à l'aide du chargeur approprié recommandé par le fabricant. Une utilisation incorrecte du chargeur peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif provenant de la batterie.
- En cas de fuite d'électrolytes, rincer à l'eau/agent neutralisant, consulter un médecin en cas de contact avec les yeux, etc.
- Le robot sera entretenu conformément aux instructions du fabricant.
- Ne pas ouvrir ni endommager la batterie.
- Assurez-vous que la batterie est chargée à l'aide du chargeur approprié recommandé par le fabricant. Une utilisation incorrecte peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif provenant de la batterie.

Instructions d'entretien et instructions particulières

- Mettez toujours le robot hors tension avant de dégager les obstructions, de vérifier et de nettoyer la machine, ou avant de remplacer la lame de coupe. N'essayez jamais de réparer ou de régler le robot lorsqu'il est en marche.
- En cas de vibrations anormales, arrêtez le robot et vérifiez l'état des pales. Remplacez les pales usées ou endommagées pour rétablir l'équilibre. Si les vibrations persistent, contactez un centre de service agréé RURIS.
- Utilisez des gants de protection lors de l'inspection ou de l'entretien de la lame.
- N'effectuez pas d'entretien pieds nus ou en portant des sandales ouvertes. Portez toujours des chaussures de travail appropriées et un pantalon long ;
- Remplacez les pièces usées ou endommagées pour votre sécurité.
- Utilisez uniquement des équipements et accessoires d'origine. Toute modification de la conception originale du robot est interdite. Toute modification est effectuée à vos risques et périls et annule la garantie.
- Veillez à ce que tous les écrous et boulons soient bien serrés afin de garantir le bon fonctionnement du robot.

consignes de sécurité du chargeur

- La prise doit être installée à proximité de l'équipement et doit être facilement accessible.

2. Le câble externe de cet appareil ne peut pas être remplacé ; si le câble est endommagé, l'appareil doit être remplacé entièrement.
4. N'ouvrez pas le boîtier du chargeur. Pour des raisons de sécurité, seul le personnel de service qualifié est autorisé à ouvrir tout appareil.
5. Protégez l'équipement de l'humidité.
6. Débranchez l'appareil de la source d'alimentation avant de le nettoyer. Utilisez un chiffon humide.
7. L'équipement doit être placé sur une surface stable.
8. Si le chargeur n'est pas utilisé pendant une longue période, débranchez-le de la source d'alimentation.
9. Si l'une des conditions suivantes se produit, l'équipement doit être vérifié par un personnel de service qualifié :

- La prise est endommagée.

Du liquide a pénétré dans l'équipement.

- Le chargeur a été exposé à l'humidité.

- Le chargeur est tombé et/ou est endommagé.

- Le chargeur présente des signes évidents de casse.

- Le chargeur ne fonctionne pas correctement ou vous n'arrivez pas à le faire fonctionner conformément à ce manuel.

10. Ne branchez pas un cordon d'alimentation endommagé à la source d'alimentation. Ne touchez pas un cordon d'alimentation endommagé lorsqu'il est branché à la source d'alimentation.

Consignes de sécurité particulières pour les appareils alimentés par piles :

1. Assurez-vous que le robot est éteint avant d'insérer la batterie rechargeable. L'insertion d'une batterie dans un outil électrique allumé peut provoquer des accidents.
2. Débranchez le chargeur de la prise avant de le nettoyer.
3. N'exposez pas la batterie à la lumière directe du soleil pendant une période prolongée et ne la placez pas sur un radiateur. La chaleur endommage la batterie et présente un risque d'explosion. Si la batterie est chaude, laissez-la refroidir avant de la recharger. N'ouvrez pas la batterie et évitez tout dommage mécanique.

3. DONNÉES TECHNIQUES

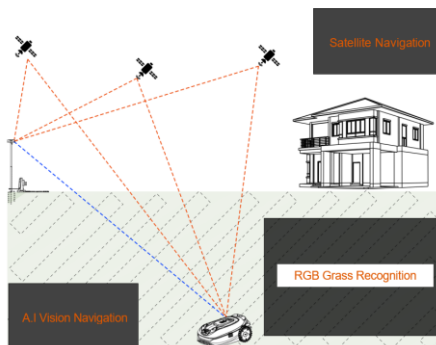
Type de moteur	moteur électrique sans balais
tension de la batterie Li-ion	20V
capacité de la batterie Li-ion	6Ah
Type de connexion	Bluetooth, Wi-Fi, application, GPS 4G
Temps de charge	120 minutes
Temps de travail	90 minutes
largeur de coupe	180 mm
Hauteur de coupe	20 mm-100 mm
Angle de montée maximal	70°
Surface maximale	1500 m ²
Poids net avec accessoires	22,5 kg
choix	- écran LCD - Interface vocale - Capteur de pluie - Capteur de levage
Spécifications radio	Bluetooth BLE ● Fréquence : 2400–2483,5 MHz ● Puissance maximale émise : 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) ● Fréquence : 2400–2483,5 MHz

	• Puissance maximale émise : 18,33 dBm (carte mère) • Puissance maximale émise : 17,5 dBm (mode de traitement algorithmique Wi-Fi) • Puissance maximale émise : 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Fréquences : 863–865 MHz / 865–868 MHz • Puissance maximale émise : 5,42 dBm GNSS • Système reçu : GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Fréquence : 1559–1610 MHz LTE 4G – Bandes de transmission mobiles prises en charge + puissance maximale émise : • Bande 1 : 24,37 dBm • Bande 3 : 23,96 dBm • Bande 7 : 23,60 dBm • Bande 8 : 24,17 dBm • Bande 20 : 22,88 dBm • Bande 28 : 23,24 dBm • Bande 38 : 23,99 dBm • Bande 40 : 23,79 dBm L'équipement peut être utilisé sans limitation dans tous les États membres de l'Union européenne.
Garantie	36 mois

Ce robot est adapté aux herbes hautes jusqu'à 100 mm. Au-delà, il risque de s'arrêter. Tondez votre pelouse à une hauteur inférieure à 100 mm à l'aide d'une tondeuse.

La batterie du robot bénéficie de la fonction « α UP - Innovation RURIS ». Cette fonction la protège lorsqu'elle atteint un seuil de décharge critique. Ruris a mis au point une innovation au niveau du système de cellules internes, permettant ainsi à la batterie de se recharger même après une longue période de décharge. Les utilisateurs de RURIS profitent ainsi de sa fiabilité et de son caractère innovant. Après un stockage, il est recommandé de la recharger tous les 6 mois à 1 an.

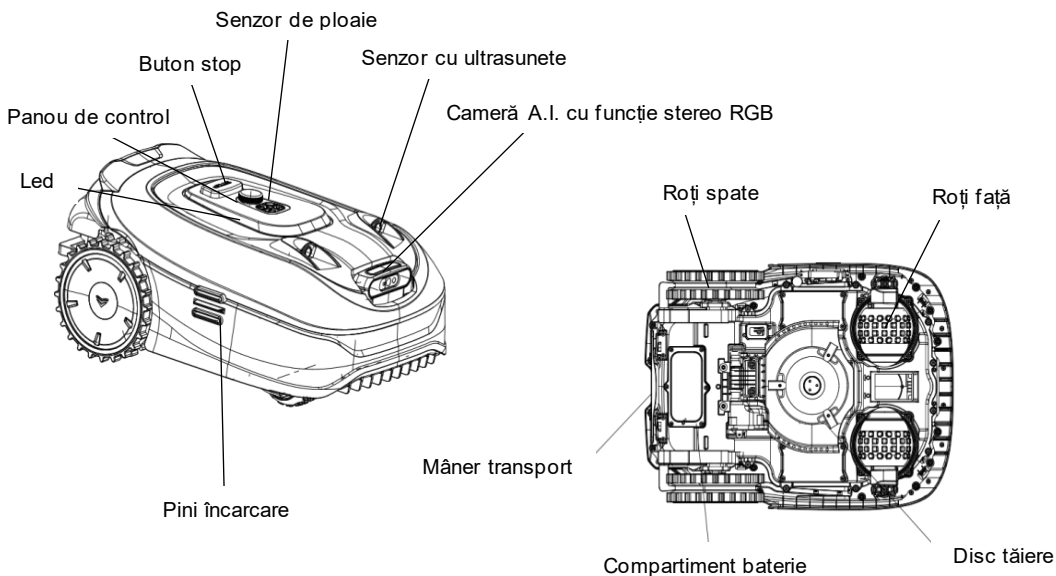
4. PRÉSENTATION DE LA MACHINE



Le robot tondeuse Ruris Sentinel 1500 est une machine extrêmement avancée qui utilise la technologie de positionnement et de navigation avancée (APNT), qui combine :

- Technologie de navigation par satellite et RGB.
- CARTOGRAPHIE visuelle.
- technologie de diagnostic visuel A objets .

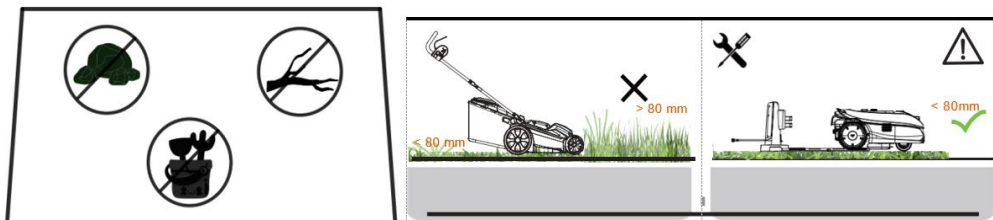
Cette technologie permet à la selle du robot de cartographier l'environnement et de déterminer la position de la selle au centimètre près, lui permettant ainsi de surfer sur la selle et de manœuvrer AUTOUR des obstacles avec une grande précision.



Les images sont fournies à titre informatif uniquement ; le fournisseur se réserve le droit d'apporter des modifications structurales et fonctionnelles à l'équipement présenté dans ce manuel.

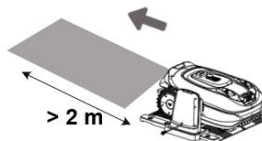
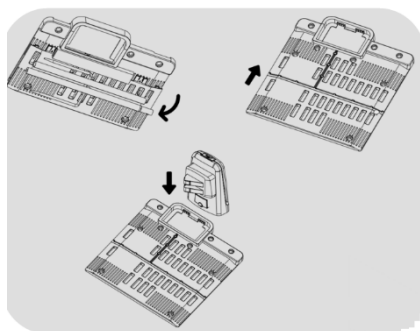
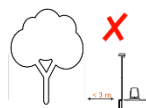
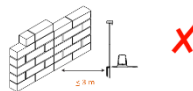
5. INSTALLATION

Enlevez les branches d'arbres, les pierres, les jouets et autres obstacles susceptibles d'endommager le robot et ses lames.



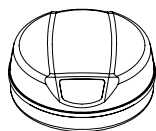
Assemblage et positionnement de la station de recharge

Commencez par trouver l'emplacement idéal pour votre station de recharge. Pensez à la prise extérieure la plus proche, car la station doit y être connectée. Assurez-vous que le sol où vous installez la station est plat, sec, exempt de champs magnétiques et dégagé de tout obstacle. Maintenez la station à au moins 3 m des maisons, des arbres et des clôtures. Si la station est entourée de bâtiments ou d'arbres, veillez à ce que l'angle ouvert devant elle soit supérieur à 110°. Assurez-vous qu'il y ait au moins 2 m d'espace plat devant la plaque de base de la station d'accueil.

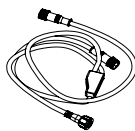


Installez la station RTK sur la tige télescopique.

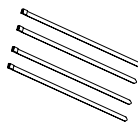
Une fois que vous avez trouvé l'emplacement idéal pour la station de charge et la station de référence, suivez la procédure ci-dessous pour terminer l'installation de la station d'accueil et de la station de référence.



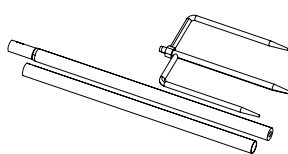
Stația de referință



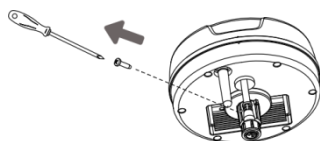
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



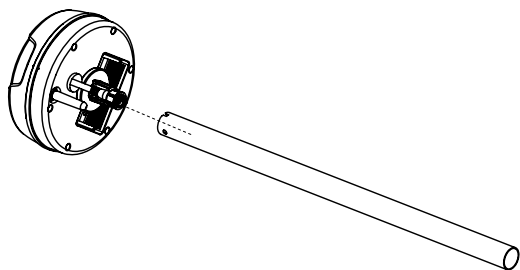
Coliere de plastic



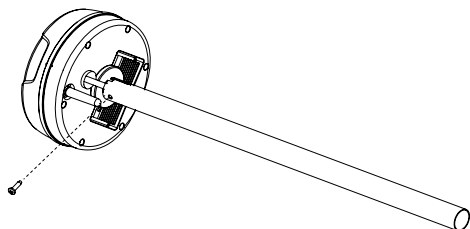
Tijă telescopică pentru stația de referință



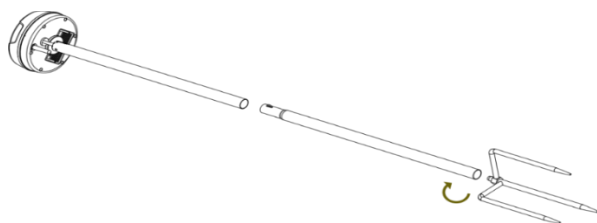
Retirez les vis de fixation de la station de référence.



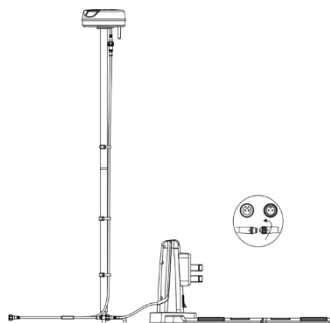
Installez la tige télescopique avec la station de référence.



Utilisez le tournevis pour fixer la station de référence à la tige télescopique.



Reliez le haut au bas de la tige télescopique



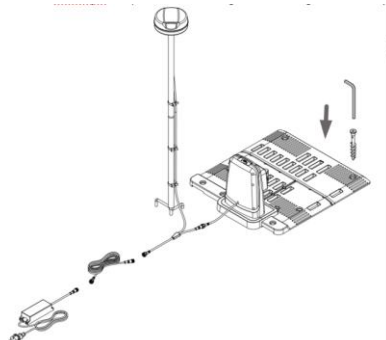
Connectez le connecteur (avec le câble le plus long) à la station de référence, connectez le connecteur (avec le câble le plus court) à la station d'accueil, puis utilisez un serre-câble en plastique pour fixer le câble à la tige.

Démarrage de la station d'accueil.

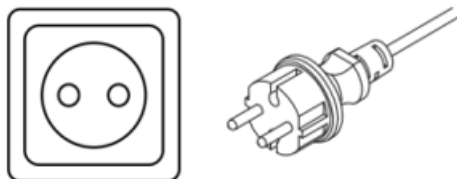
1. Branchez la rallonge à la source d'alimentation.



2. Connectez le câble d'extension à la station d'accueil. et fixez la station d'accueil au sol.



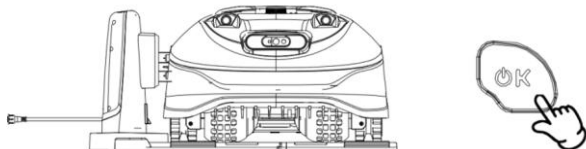
3. Branchez l'alimentation à une prise de courant, puis allumez la station d'accueil et la station de référence.



Lorsque la station d'accueil est allumée, la LED bleue située en dessous s'allume en continu. Si aucune LED ne s'allume, vérifiez l'alimentation et les connecteurs ou contactez un centre Ruris agréé.

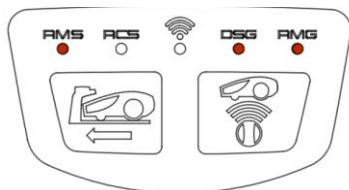


Allumez la tondeuse robotisée et placez-la dans sa station d'accueil.



Mettez l'interrupteur principal en marche pour alimenter la tondeuse robotisée et saisissez le code. Code PIN par défaut : 0000.

Une fois la tondeuse robotisée allumée et chargée dans sa station d'accueil, patientez quelques instants, puis vérifiez la connexion aux satellites sur le panneau de la station de référence ou sur l'écran du robot.



Indicateur RMS : Indique la communication avec la tondeuse robotisée (par radiofréquence).

LED allumée en permanence - connexion active.

LED clignotante – connexion interrompue.

Indicateur RCS : Réservé à la communication avec la télécommande, actuellement inutilisé (la LED n'indique aucun état).

Indicateur DSG : État du signal satellite de la station de référence.

Voyant LED allumé en continu – la station de référence fonctionne correctement.

Voyant LED clignotant – la station de référence présente un problème.

Indicateur RMG : État du signal satellite de la tondeuse robotisée.

Voyant LED allumé en permanence – le robot reçoit un bon signal.

LED clignotante – le robot émet un signal faible.

Indicateur Wi-Fi : en temps normal, la LED clignote lentement. En mode appairage (station de référence et robot), la LED reste allumée en permanence.

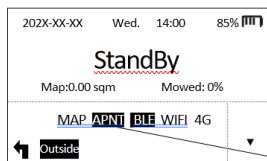
Bouton de rappel : Bouton permettant de renvoyer la tondeuse robotisée à sa station d'accueil.



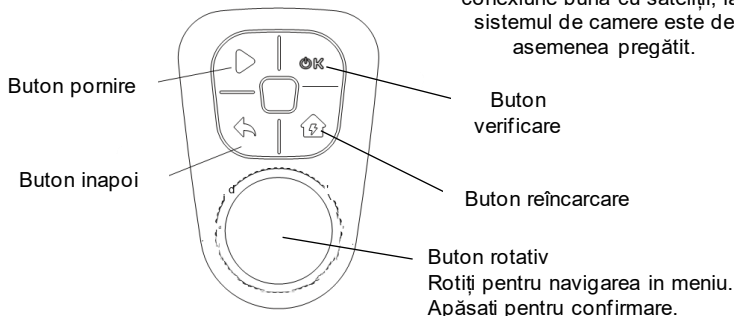
Bouton d'appairage de la station de référence – Robot : Ce bouton s'utilise lorsqu'une nouvelle station de référence est installée et doit être appairée avec le robot. Pour activer la fonction, maintenez le bouton enfoncé pendant 5 secondes.



Par ailleurs, l'état du système peut également être vérifié sur l'écran du robot. Lorsque le texte **APNT** apparaît dans une couleur différente, cela signifie que le système est correctement configuré et prêt pour la création de cartes.



Simbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 AJOUTER LE ROBOT À L'APPLICATION REVOLA ET CONFIGURER LE SYSTÈME

Application REVOLA

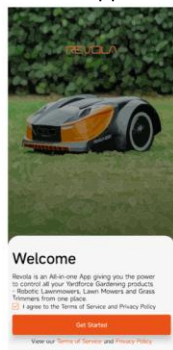
Application REVOLA Il s'agit d'un composant essentiel du système. La tondeuse robotisée fonctionne avec cette application pour créer un système de bordures virtuelles que le robot reconnaîtra ensuite et que vous utiliserez pour travailler correctement sur le terrain.

Pour télécharger l'application, scannez le code QR ci-dessous. Vous pouvez également la rechercher manuellement dans l'App Store en utilisant le mot-clé « **REVOLA APP** ».

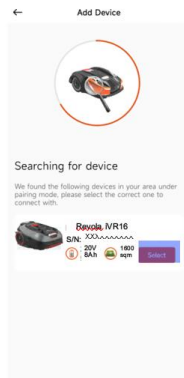
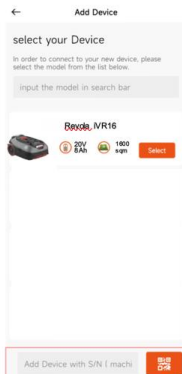
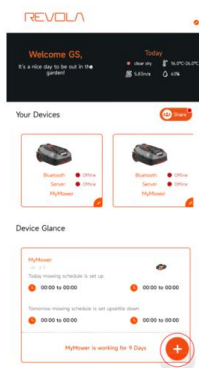
- **App Store** – pour les utilisateurs d'iPhone
- **Google Play** – pour les utilisateurs Android

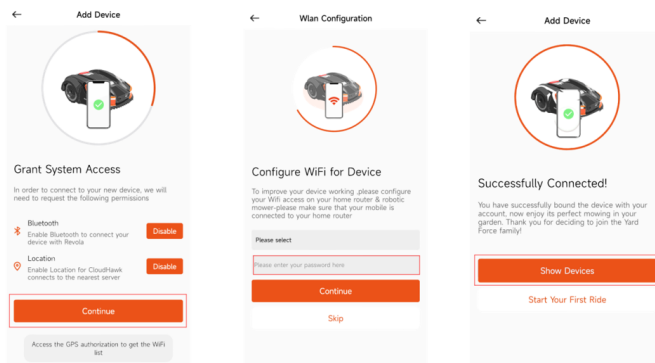


Ouvrez l'application REVOLA et créez un nouveau compte.



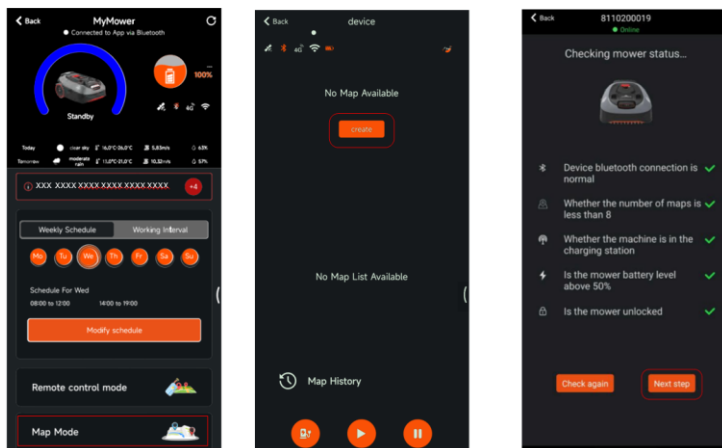
Pour ajouter votre tondeuse, veuillez cliquer sur le symbole « + » en bas à droite de la page principale. Vérifiez le numéro de série de la tondeuse sur sa plaque signalétique, puis saisissez-le ou scannez le code QR qui s'y trouve pour continuer et suivez les instructions à l'écran.



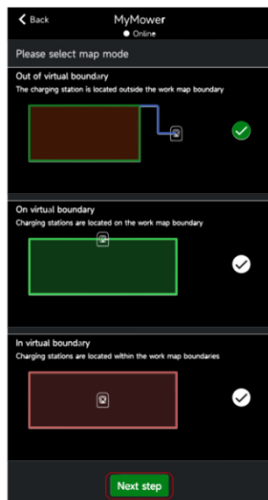


Planification et configuration de la zone de travail :

Accédez à la page des spécifications de l'appareil, sélectionnez le mode Carte et créez une nouvelle carte. Avant d'accéder au mode Carte dans l'application, celle-ci vérifiera l'état du système afin de s'assurer que la création de la carte est possible. En cas de difficulté, veuillez contacter un centre Ruris agréé pour obtenir de l'aide.



L'application REVOLA propose trois options d'installation pour la station d'accueil : sur la pelouse, dans la pelouse ou à l'extérieur de la pelouse. Veuillez sélectionner l'option appropriée pour votre carte.



Station d'accueil située hors des limites virtuelles de la zone de pelouse.

Veillez vous assurer que la station d'accueil n'est pas trop proche des bâtiments, des clôtures ou des arbres. Veuillez également veiller à maintenir un espace libre d'au moins 2 m devant la plaque de base.

Station d'accueil en bordure de la surface de pelouse virtuelle LIMITÉE

Veillez vous assurer que la station d'accueil n'est pas trop proche des bâtiments, des clôtures ou des arbres.

Veillez vous assurer qu'il y a une ligne droite d'au moins 2 m autour de la station d'accueil.

Station d'accueil sur la surface de pelouse virtuelle d'INSIDE LIMIT

Veillez vous assurer qu'il y a une ligne droite d'au moins 2 m entre la station d'accueil et la carte mère.

Veillez ne pas placer la station d'accueil trop près de la limite virtuelle (la distance doit être supérieure à 2 m).

Informations importantes avant de dessiner la carte

Veillez vous placer près de la tondeuse lors du tracé de la zone de travail afin d'éviter toute interruption du signal ; ce processus nécessite une connexion Bluetooth entre la machine et l'application (veillez vous assurer que la distance entre le téléphone et la machine est inférieure à

10 m).

L'intervalle entre les points de limite de la zone de travail doit être supérieur à 50 cm, et les points de limite ne peuvent être tracés que lorsque le segment de ligne devient vert.

Veillez noter que la carte de la zone gazonnée est limitée à 96 points.

La longueur et la largeur de la carte doivent être inférieures à 100 mètres.

--- Ligne pointillée verte : un point peut être dessiné à la position actuelle.

--- Ligne pointillée jaune : Impossible de tracer un point à la position actuelle.

— Ligne verte continue : Limite de travail créée.

— Ligne bleue continue : Trajet de la tondeuse robotisée vers sa station d'accueil.

— Ligne rouge continue : limites de l'obstacle créé.



Supprime le dernier point tracé.



Sauvegarder et générer la carte.



Sauvegardez la carte des obstacles.



Ajoutez un obstacle.

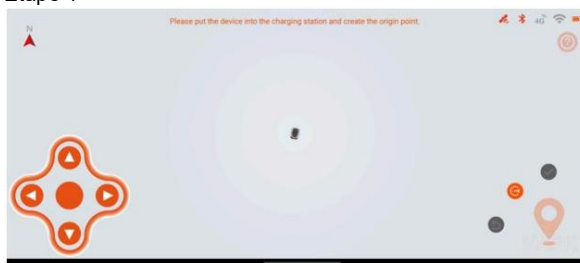
Tracer la carte en plaçant la station d'accueil à l'extérieur de la zone de travail du robot.

Configurez le parcours de guidage et la zone de travail.

Prudent

Lors de la création de la carte, assurez-vous que les  symboles satellite et Bluetooth sont de couleur orange ; vous pouvez les voir dans le coin supérieur droit de l'écran de votre téléphone portable.

Étape 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Marquez le premier point de la station d'accueil.



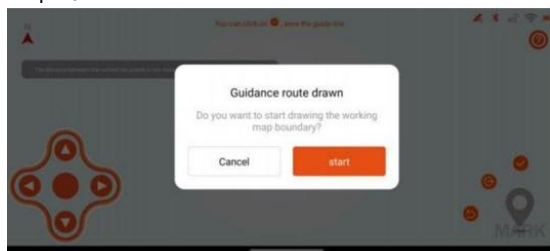
Cliquez pour afficher plus d'informations.

Étape 2



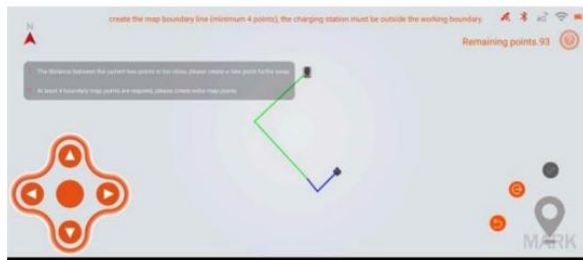
Avant de marquer le premier point du parcours de guidage, veuillez noter que le robot générera une ligne droite de 2 m dans la station d'accueil de la fille.

Étape 3



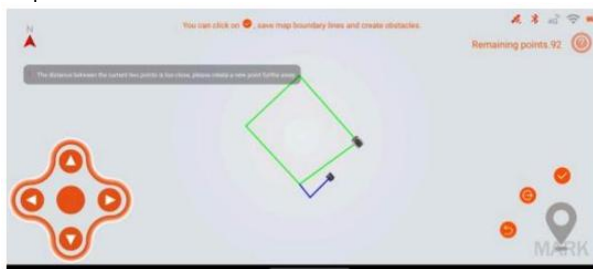
Une fois tous les points du chemin de guidage marqués, appuyez sur le bouton  pour enregistrer l'itinéraire de guidage et poursuivre le processus de configuration de la carte virtuelle.

Étape 4



L'utilisateur doit garder à l'esprit que la distance minimale entre chaque point est d'environ 50 cm et que le système nécessite un minimum de 4 points (maximum 96 points). L'utilisateur doit prêter attention à l'état des lignes pendant la création de la carte et suivre les messages affichés par l'application.

Étape 5



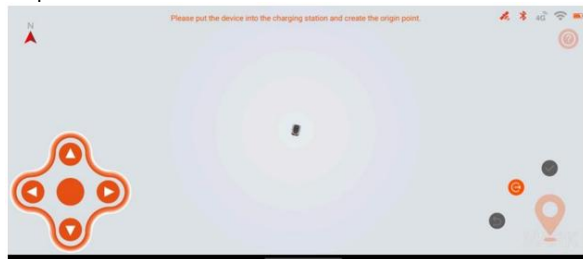
Une fois tous les points de la zone de travail marqués, l'utilisateur doit appuyer sur le bouton , saisir un nom et enregistrer la carte.

Dessiner le plan en plaçant la station d'accueil près de la zone de travail.

Aménagement de la zone de travail.

Lors de la création de la carte, assurez-vous que les  symboles satellite et Bluetooth sont de couleur orange ; vous pouvez les voir dans le coin supérieur droit de l'écran de votre téléphone portable.

Étape 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Marquez le premier point pour la station d'accueil.

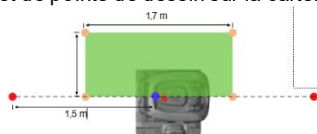
Étape 2



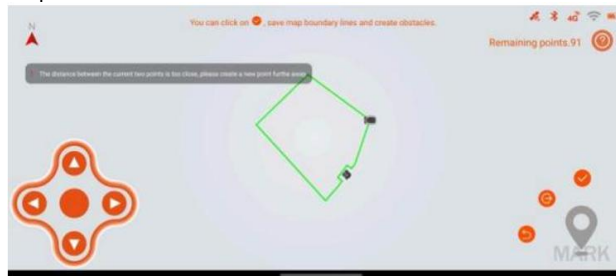
Création d'une limite virtuelle de la pelouse à l'aide de boutons de navigation et de points de dessin sur la carte.

Découpe autour de la station de recharge.

Pour une tonte plus efficace autour de la station de recharge, le système crée une zone spéciale autour de la station et la tond en premier.



Étape 3



Une fois tous les points de la zone de travail marqués, l'utilisateur doit appuyer sur le bouton , saisir un nom et enregistrer.

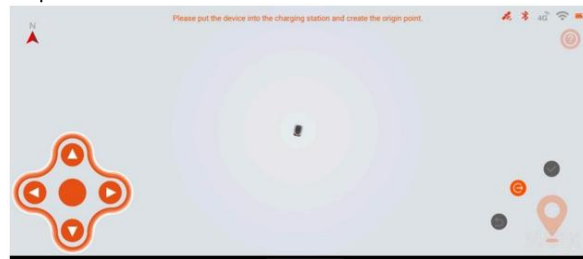
Dessin du plan avec la station d'accueil à l'intérieur de la zone de travail

. Mise en place de la zone de travail.

Prudent!

Lors de la création de la carte, assurez-vous que les  symboles satellite et Bluetooth sont de couleur orange ; vous pouvez les voir dans le coin supérieur droit de l'écran de votre téléphone portable.

Étape 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

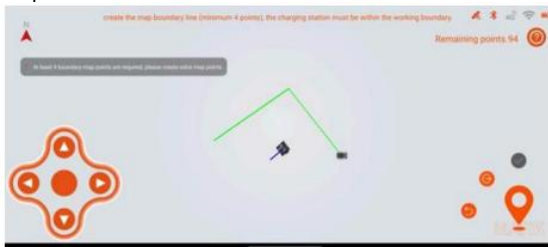
Marquez le premier point pour la station d'accueil.

Étape 2



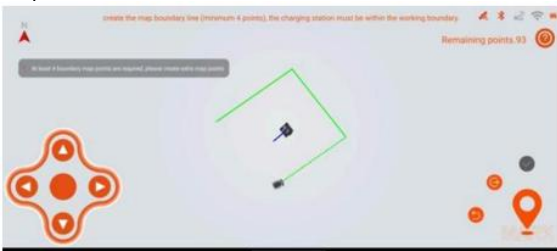
Déplacez le robot jusqu'au point suivant et marquez le deuxième point de limite virtuelle.

Étape 3



Faites attention à la distance minimale d'environ 50 cm entre les points et à l'exigence du système d'un minimum de 4 points (maximum 96 points).

Étape 4



Soyez attentif à l'état des lignes pendant la création de la carte et aux messages affichés par l'application.

Étape 5



Après avoir marqué la zone de travail pour que chacun la désigne, appuyez sur le bouton , saisissez un nom et enregistrez la zone de travail.

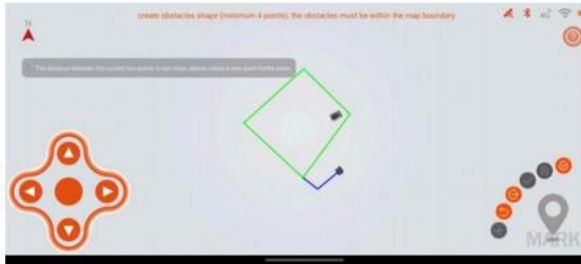
Ajout d'une zone interdite / d'un obstacle sur la carte.

Configuration Zone interdite.

Prudent!

Lors de la création de la carte, assurez-vous que les  symboles satellite et Bluetooth sont de couleur orange ; vous pouvez les voir dans le coin supérieur droit de l'écran de votre téléphone portable.

Étape 1



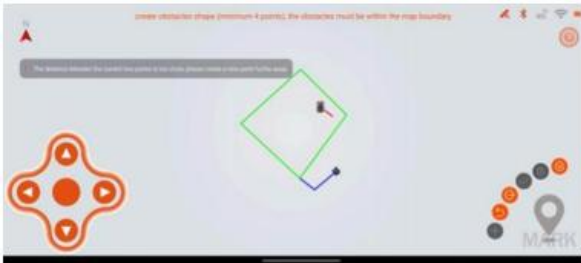
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Dirigez le robot jusqu'au premier point de la zone interdite/de l'obstacle.

Étape 2



Marquez le point 2. Après avoir marqué le deuxième point, la ligne sera générée en rouge, indiquant la zone interdite.

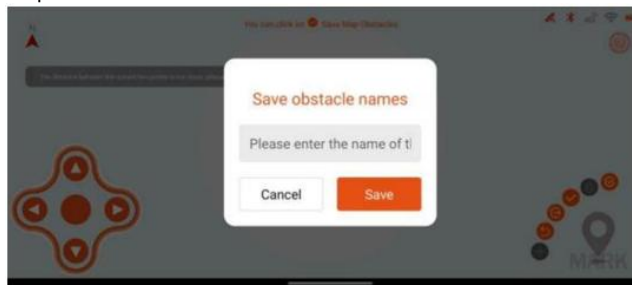
Étape 3



Respectez la distance minimale d'environ 50 cm entre les points et la configuration système requise (minimum 4 points, maximum 96).

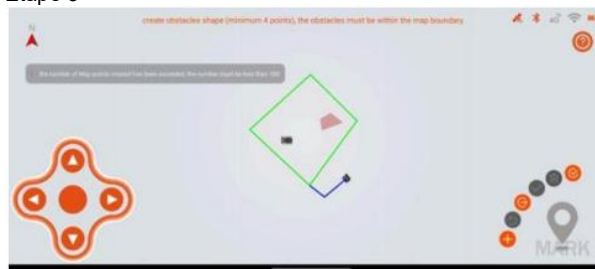
Surveillez l'état des lignes lors de la création de la carte et les messages affichés par l'application.

Étape 4



Après avoir marqué tous les points, appuyez sur le bouton  , entrez un nom et enregistrez l'espace de travail.

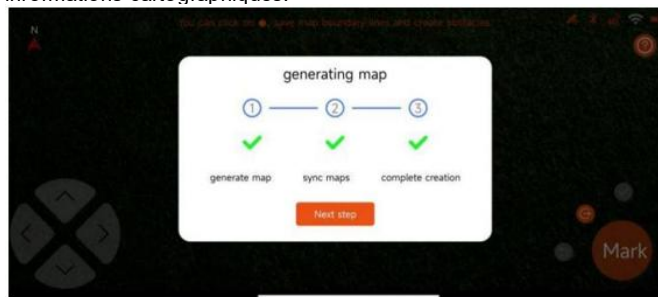
Étape 5



La zone interdite sera indiquée par une couleur différente sur la carte.

Génération et synchronisation de la carte avec le robot.

Une fois la carte nommée et enregistrée, l'application REVOLA communique avec le robot et synchronise les informations cartographiques.



Finalisation de la création de la carte.

L'utilisateur doit se trouver à proximité du robot et s'assurer que la connexion Bluetooth est établie avant de finaliser la création de la carte. En cas d'interruption de la synchronisation, l'utilisateur doit retourner sur la page de la carte et vérifier que celle-ci a bien été enregistrée.

Interface du mode carte.

Une fois la carte créée, elle apparaît sur la page principale du mode carte. L'utilisateur y trouvera également l'accès à la fonction de gestion des obstacles.



Bouton de modification des obstacles.

L'application prend en charge la fonction de modification des obstacles. En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur accède à la page de modification des obstacles. Il est impératif que le robot soit connecté au

téléphone mobile via Bluetooth. 

Bouton Supprimer la carte.

En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur supprime la carte actuellement appliquée.



Passer en mode satellite.

En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur peut visualiser la carte en mode satellite.



Bouton de retour à la station d'accueil.

En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur ordonne au robot de retourner à sa station d'accueil.



bouton.

En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur commande au ROBOT de démarrer la coupe de cheveux.



Bouton Pause.

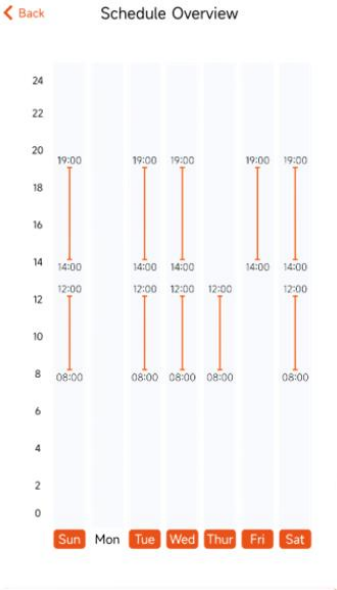
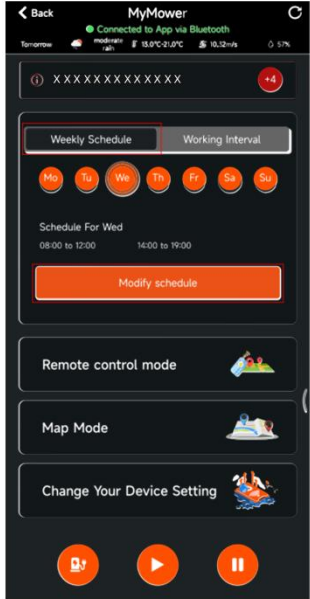
En appuyant sur ce bouton, l'utilisateur met le robot en pause.



Fonctions et paramètres de l'application REVOLA

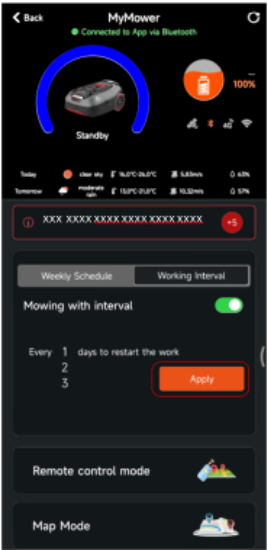
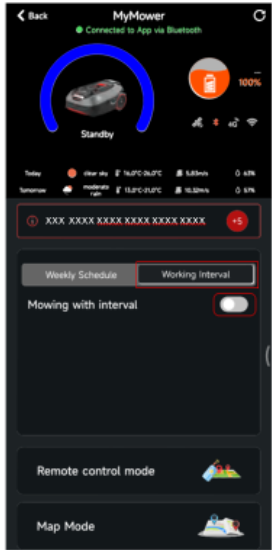
Programmation du cycle de travail :

L'utilisateur peut programmer le cycle de travail depuis l'application REVOLA. Deux modes de programmation sont disponibles : hebdomadaire et par intervalle de travail. En mode hebdomadaire, l'utilisateur peut définir sept jours, chaque jour comportant deux plages horaires. En mode par intervalle de travail, l'utilisateur peut programmer le redémarrage du robot une fois sa tonte terminée.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

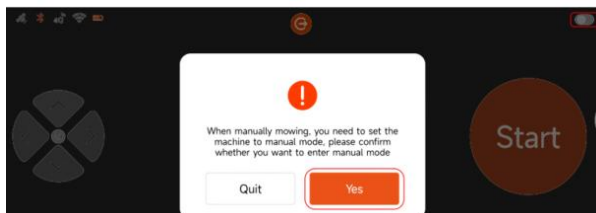
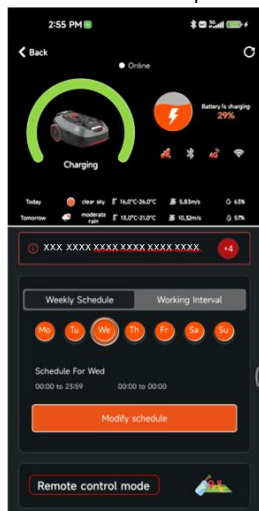


Intervalle de fonctionnement.

Dans ce mode de fonctionnement, le robot redémarre et tond à nouveau l'intégralité de la pelouse après l'intervalle de temps défini.

Mode de commande à distance.

La tondeuse robotisée est compatible avec le « mode de commande à distance ». L'utilisateur peut diriger le robot vers une zone précise et démarrer la tonte. Il est impératif de rester à proximité du robot et d'être vigilant afin d'éviter tout risque d'accident lors de l'utilisation de la télécommande.



Attention !

Le mode « Télécommande » nécessite une connexion Bluetooth permanente ; l'utilisateur doit se trouver à proximité du robot lors de l'utilisation de cette fonction.



Vous devez vous assurer que ce bouton est activé lorsque vous utilisez le mode « Télécommande ».



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

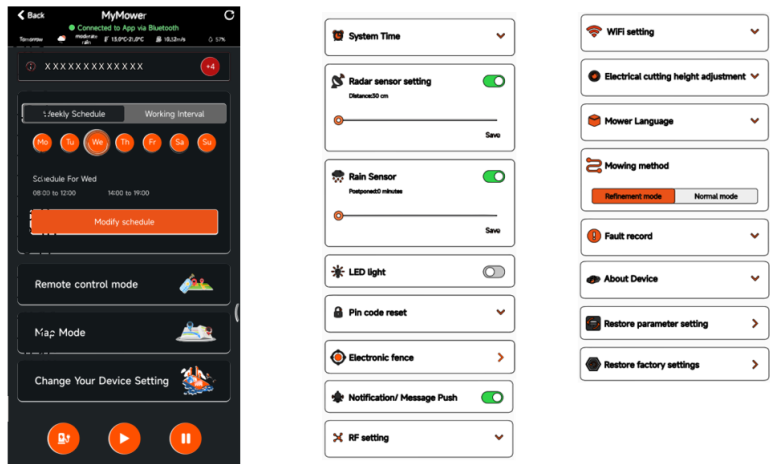
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

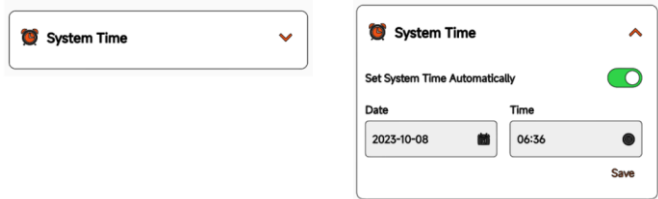
Modification des paramètres

Sur la page d'accueil de l'appareil, appuyez sur « Modifier les paramètres de votre appareil » pour accéder aux paramètres de la tondeuse robotisée, les consulter et les modifier.



Réglage de l'heure système

La tondeuse robotisée peut être configurée pour régler automatiquement l'heure système en fonction de l'heure de votre téléphone portable, ou pour régler manuellement la durée de fonctionnement.



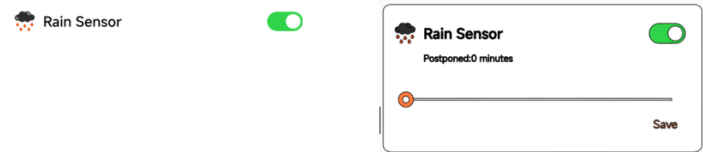
Réglage du capteur radar

La tondeuse robotisée vous permet de régler la distance de détection du capteur radar entre 30 cm et 60 cm.



Réglage du capteur de pluie :

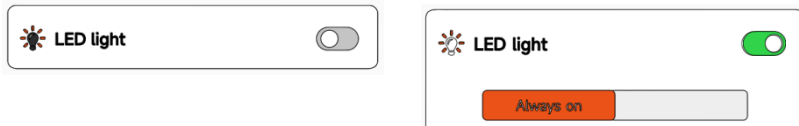
La tondeuse robotisée vous permet d'activer ou de désactiver le capteur de pluie. Après avoir activé le capteur, vous pouvez également régler le délai : la durée pendant laquelle le robot restera sur sa station de charge une fois le capteur de pluie sec.



Réglage de l'éclairage LED :

La tondeuse robotisée vous permet de configurer l'éclairage LED. Après activation, deux modes de

fonctionnement sont disponibles : « Toujours allumé » et « Mode de test ». Pour plus de détails sur le mode de test, consultez la description ci-dessous.



Mode de mise en service

Lorsque le mode de vérification du fonctionnement est activé, la lumière LED fonctionne selon les principes ci-dessous :

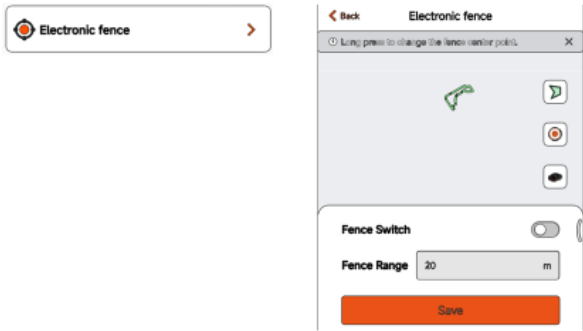
- **Voyant vert fixe** : en mode veille ou en fonctionnement, signal des satellites. C'est normal.
- **Vert foncé** : en mode veille ou en fonctionnement, le signal des satellites est faible, mais le fonctionnement reste possible.
- **Bleu fixe** : pendant la charge, le signal des satellites est normal.
- **Clignotement bleu** : pendant la charge, le signal des satellites est faible, mais le fonctionnement reste possible.
- **Rouge fixe** : arrêt d'urgence / lecture / connexion manquante entre la station de référence et le robot.
- **Rouge clignotant** : condition d'erreur.
- **Jaune clignotant** : signal satellite faible.
- **Violet constant** : en mode « télécommande », le signal des satellites est normal.
- **Violet foncé** : en mode « télécommande », le signal des satellites est faible, mais le fonctionnement est possible.
- **Blanc constant** : au fil du temps, le processus OTA (mise à jour du firmware).

Réinitialisation du code PIN :

La tondeuse robotisée vous permet de réinitialiser son code PIN. Après avoir saisi le code PIN initial, vous pouvez définir un nouveau code PIN pour l'appareil.

la clôture électrique

du robot tondeuse permet d'activer ou de désactiver la clôture électrique. Après avoir activé l'interrupteur « Clôture », appuyez sur le bouton  pour définir le point de départ de la clôture. Vous pouvez ensuite configurer la valeur de la « Portée de la clôture ». Si le système détecte que le robot dépasse cette valeur, une alerte sera automatiquement envoyée par SMS à l'utilisateur.



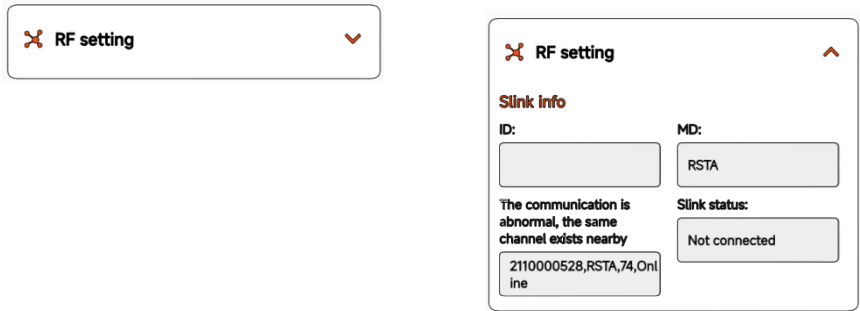
Notifications / Envoi de messages :

Le robot tondeuse vous permet d'activer ou de désactiver la fonction d'envoi de notifications/messages. Une fois cette fonction activée, le système enverra automatiquement des messages sur le téléphone portable de l'utilisateur lors d'événements pertinents survenant pendant le fonctionnement du robot.



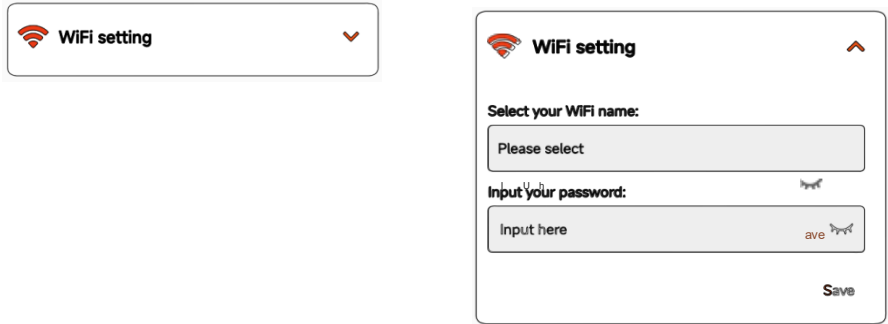
Réglage de la fréquence radio (RF)

Lors de l'utilisation de plusieurs appareils à proximité (par exemple deux unités sur le même terrain), si des interférences radiofréquences se produisent, le réglage peut être vérifié et, si nécessaire, le canal RF peut être modifié.



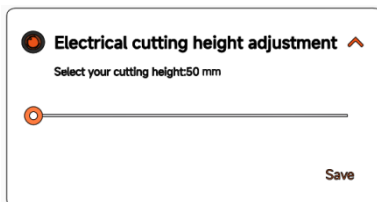
Configuration Wi-Fi :

La tondeuse robotisée vous permet de configurer l'accès Wi-Fi. Par exemple, si vous changez de routeur, vous pouvez saisir le nouveau nom et le nouveau mot de passe du réseau Wi-Fi ; le robot utilisera alors ces informations pour se connecter à Internet. Veuillez noter que le robot est compatible uniquement avec la fréquence 2,4 GHz.



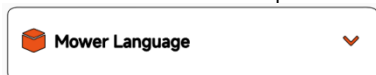
Réglage de la hauteur de coupe

La tondeuse robotisée vous permet de régler la hauteur de coupe grâce à cette fonction.



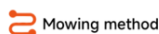
Réglage de la langue d'affichage.

La tondeuse robotisée vous permet de sélectionner la langue d'affichage.



Méthode de tonte :

La tondeuse robotisée vous permet de sélectionner la méthode de tonte. Deux méthodes sont disponibles : « Mode double couverture » et « Mode normal ».



Couverture en double mode : Le robot tondeuse tondra d'abord du nord au sud, puis d'est en ouest.

Mode normal : La tondeuse robotisée peut d'abord tondre du nord au sud, et pour les zones non tondues, elle tondra d'est en ouest pour les couvrir complètement.

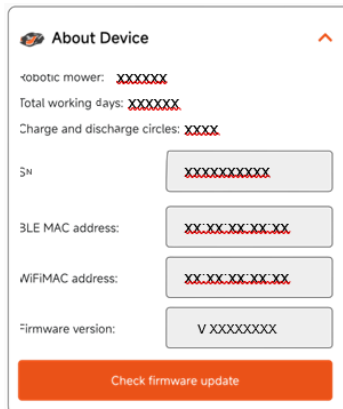
Journal des erreurs

La tondeuse robotisée vous permet de consulter les cinq dernières erreurs enregistrées grâce à cette fonction.



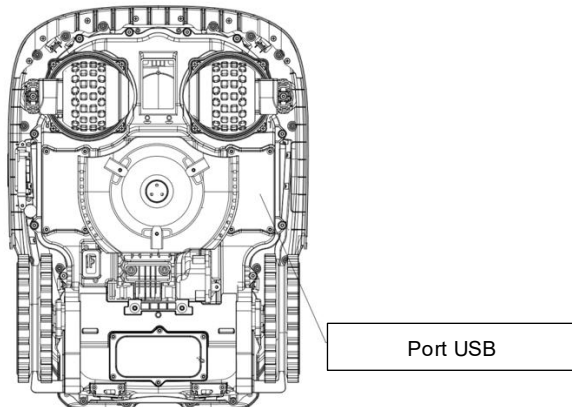
À propos de l'appareil :

La tondeuse robotisée vous permet de consulter des informations la concernant. Vous pouvez également vérifier la version du logiciel et la disponibilité d'une mise à jour.



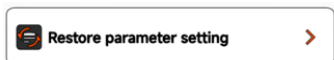
Mise à jour logicielle hors ligne :

Le système prend également en charge la mise à jour logicielle hors ligne. Le logiciel sera disponible sur notre site web ; l'utilisateur devra télécharger le fichier sur une clé USB et effectuer la mise à jour en suivant les instructions ci-dessous.



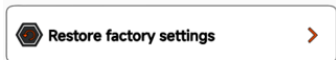
Réinitialisation des paramètres

La tondeuse robotisée vous permet de réinitialiser les paramètres depuis le menu de configuration.



Restauration des paramètres d'usine

La tondeuse robotisée permet une réinitialisation complète de toutes les données, y compris les cartes créées.



4. MISE EN SERVICE

Affichage et fonctionnement

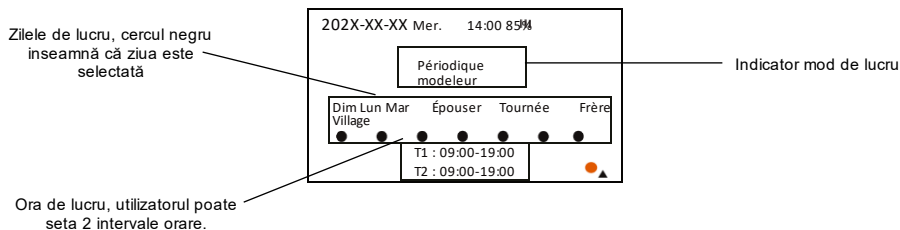
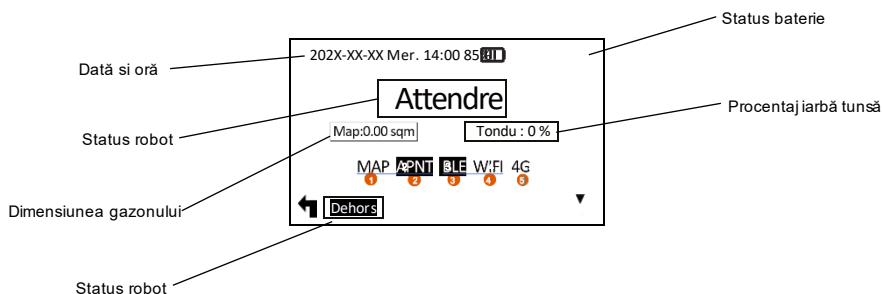
Page initiale après le démarrage

Après avoir allumé la tondeuse robotisée, l'utilisateur doit saisir **le code PIN** (veuillez définir le code PIN si le robot est utilisé pour la première fois).

Si l'utilisateur ne configure pas le ROBOT dans les 3 **minutes**, le robot se bloquera à nouveau et l'UTILISATEUR devra saisir à nouveau son code PIN.

Please Enter PIN Code

* * * *



1. Symbole de la carte

Indicateur de carte : lorsqu'il s'affiche dans une couleur différente, cela signifie qu'une carte fonctionnelle est stockée dans le système.

2. Symbole APNT

Indicateur d'état du système : lorsqu'il s'affiche dans une couleur différente, cela signifie que le robot est bien connecté au système satellite et que la caméra est prête.

3. Symbole BLE

Indicateur Bluetooth : lorsque le Bluetooth est connecté, le symbole s'affiche dans une couleur différente.

4. Symbole Wi-Fi

Indicateur WiFi : lorsque le WiFi est connecté, le symbole s'affiche dans une couleur différente.

5. Symbole 4G

Indicateur 4G : lorsque les données mobiles sont connectées, le symbole s'affiche dans une couleur différente.

6. Symbole▼

Utilisez le bouton « ↓ » du clavier de navigation pour faire défiler l'écran jusqu'à la page suivante.

7. Symbole▲

Utilisez le bouton « ↑ » du clavier de navigation pour faire défiler l'écran jusqu'à la page précédente.

menu des paramètres principaux robot

Lorsque l'interface principale du robot SCREEN SHOW s'affiche, appuyez sur le bouton « Retour » pour accéder à la page des paramètres de fonction du robot.

Réglage de la « date » et de l'heure

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Date » et l'heure « » , puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.



Réglage de la « Date et du mode »

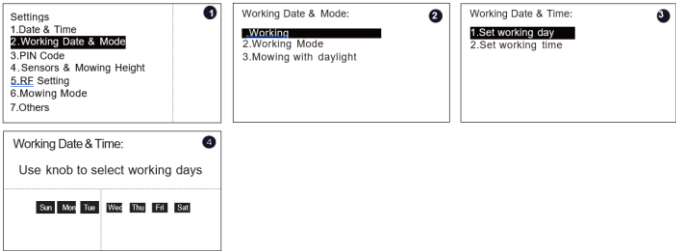
Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Date et mode », puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage.

Ce paramètre comprend trois options :

1. Date et heure de travail.
2. La méthode de travail.
3. tailler à différents moments de la journée.

paramètres jours ouvrables

Veuillez suivre les images à partir de mai et utiliser le bouton rotatif pour régler les jours de travail du robot.



paramètres heures de travail

Veuillez suivre les images ci-dessous et utiliser le bouton rotatif pour régler les heures de travail du robot. Pour chaque jour ouvrable activé, l'utilisateur peut définir deux intervalles de temps.

Settings 1.Date & Time 2.Working Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Working Date & Mode: 1.Working Mode 2.Working Mode 3.Mowing with daylight	2	Working Date & Time: 1.Set working day 2.Set working time	3														
Set working time <table border="1"> <tr> <td>Sun</td><td>Mon</td><td>Tue</td><td>Wed</td><td>Thu</td><td>Fri</td><td>Sat</td> </tr> <tr> <td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td> </tr> </table> 09:00-19:00 09:00-19:00	Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	0	1	2	3	4	5	6	4	Set working time Working Date: Fri 09:00-19:00 09:00-19:00	5		
Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat													
0	1	2	3	4	5	6													

paramètres code PIN

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Mot de passe », puis appuyez sur le bouton pour accéder au paramètre d'accès.

Pour modifier son code PIN, l'utilisateur doit :

1. Saisir le code PIN existant.
2. Introduire un nouveau code PIN.
3. confirmé en saisissant à nouveau le nouveau code PIN.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Enter Old PIN code * * * *	2	Enter New PIN code * * * *	3
Please Re-Enter New PIN code * * * *	4				

Réglage des « capteurs » et de la hauteur de coupe

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Capteurs » et la hauteur de coupe, puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.

Dans les paramètres, l'utilisateur peut configurer les fonctions suivantes :

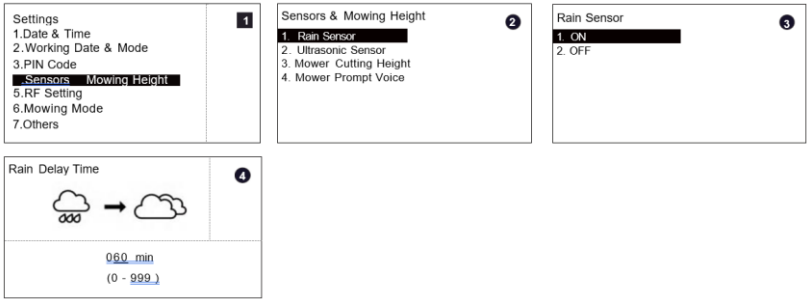
- capteurs de pluie
- Capteur ultrasonique
- Hauteur de coupe du robot
- Voix de notification robotique

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2
---	---	---	---

capteurs de pluie

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Capteur de pluie », puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.

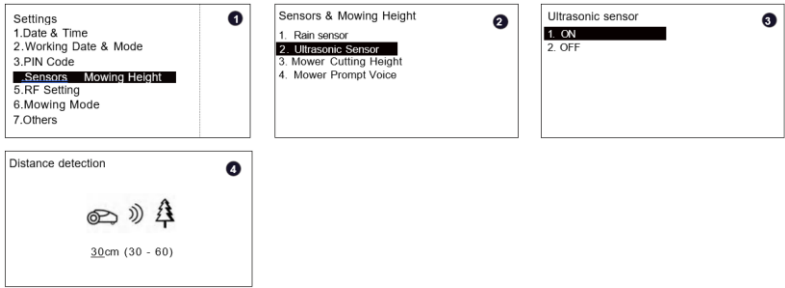
L'utilisateur peut ensuite régler le délai dans la station d'accueil. Lorsque le capteur détecte un niveau de sécheresse, ce réglage sera appliqué une fois terminé.



Capteur ultrasonique

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Capteur ultrasonique », puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.

L'utilisateur peut ensuite régler la distance entre la tête du capteur ultrasonique et les objets détectés.

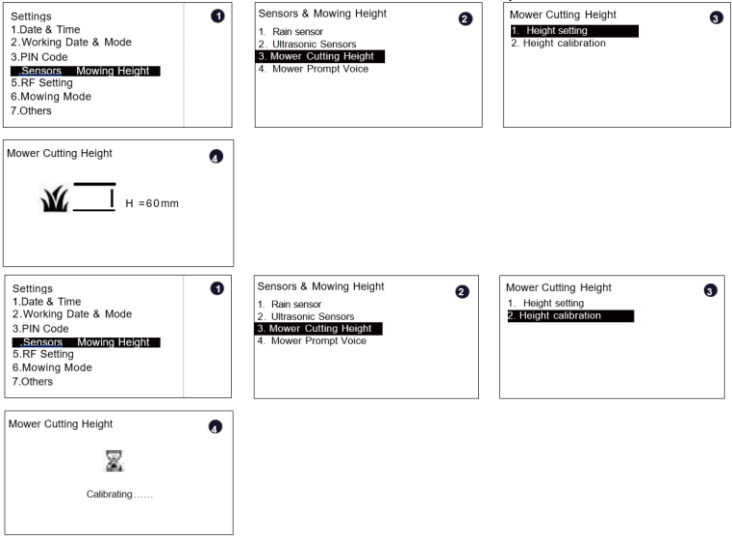


Hauteur de coupe du robot

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Hauteur de coupe du robot », puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.

Par la suite, l'utilisateur peut utiliser le bouton rotatif pour :

- Réglez la hauteur de coupe souhaitée.
- Effet DIMENSIONNEMENT hauteur de coupe

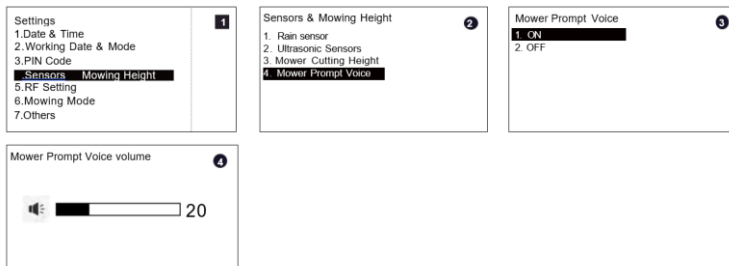


Voix de notification robotique

Utilisez la molette rotative pour sélectionner l'option « Voix de notification du robot », puis appuyez sur le bouton pour accéder au paramètre A.

L'utilisateur peut-être :

- Activer ou désactiver la voix de notification du robot.
- Réglez le volume de la voix.

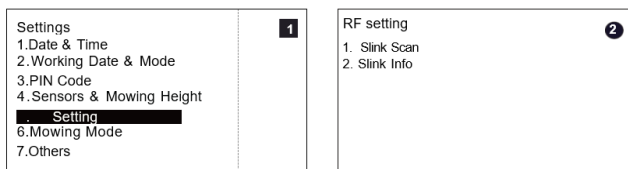


Réglage RF

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Réglage RF », puis appuyez sur le bouton pour accéder au réglage A.

Dans les paramètres, il existe deux options :

1. Slink Scan – permet de scanner les fréquences RF disponibles pour détecter les connexions.
2. Slink Info – affiche des informations sur la connexion RF actuelle, telles que le rapport de puissance ou les détails sur le module RF.



Slink Scan

Ensuite, lorsque l'utilisateur doit changer de station de référence ou qu'il existe des interférences sur le canal de communication existant, il est nécessaire d'utiliser Slink Scan pour rechercher et appairer le canal en conséquence.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Slink Scan

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder au paramètre « Slink Scan ».

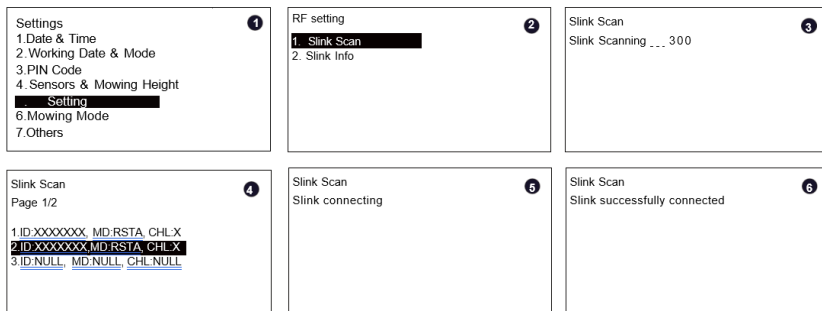
Le robot tentera de trouver des stations de référence pendant 300 secondes.

Une fois les analyses terminées, tous les canaux détectés seront affichés dans une liste.

- Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'élément en conséquence.
- Assurez-vous que l'identifiant sélectionné CORRESPOND au numéro de série de la station de référence.

Le robot tentera ensuite de se connecter à la station de référence.

- Une fois la connexion établie, le message « Connexion réussie » s'affichera à l'écran.

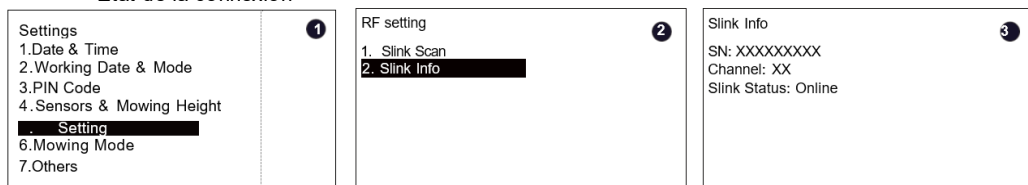


Informations sur Slink

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner « Réglage RF », puis appuyez sur le bouton A pour accéder au réglage « Slink Info ».

Les informations suivantes seront affichées sur cette page :

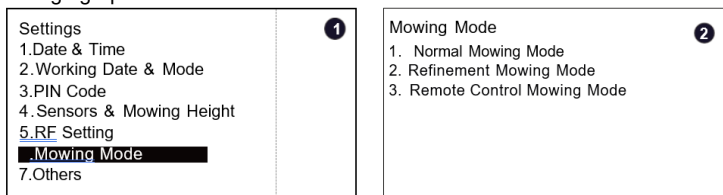
- Numéro de série de la station de référence
- canal RF
- État de la connexion



Réglage du « mode de découpe »

L'utilisateur peut choisir parmi trois modes de découpe :

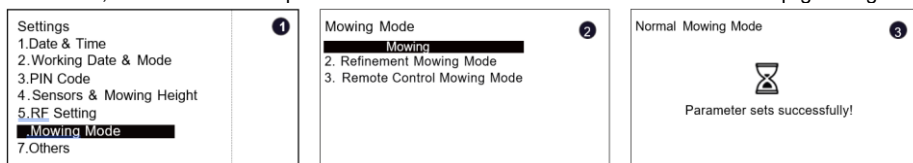
1. Mode de coupe de cheveux normal.
2. Coupe de cheveux raffinée.
3. Mode de réglage par télécommande.



Mode de coupe de cheveux normal

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner « Mode de coupe normal ».

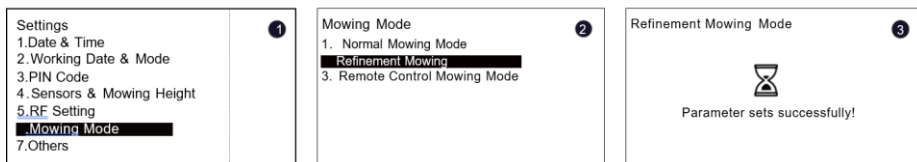
De cette manière, le robot tondra la pelouse dans le sens nord-sud en fonction du champ géomagnétique.



Style de coupe de cheveux raffiné

Utilisez la molette rotative pour sélectionner le « Mode de réglage fin ».

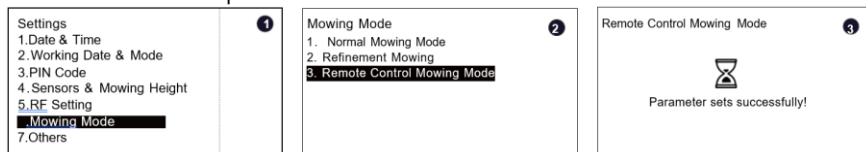
De cette manière, le robot taillera d'abord la pelouse dans le sens nord-sud en fonction du champ géomagnétique, puis dans le sens est-ouest.



Mode de réglage par télécommande

Utilisez la molette rotative pour sélectionner « Mode de coupe » sur la télécommande.

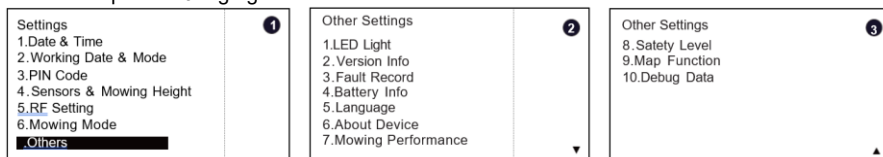
Dans ce mode, le robot se connectera au téléphone mobile via Bluetooth, et l'utilisateur utilisera l'application pour piloter le robot et tondre la pelouse.



« Autre » paramètre

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner l'option « Autre ».

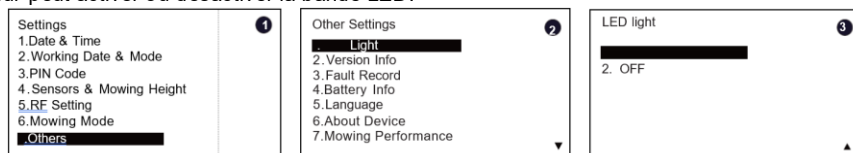
Cette fonction comprend 10 réglages différents.



réglages des lumières LED

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Lumières LED ».

L'utilisateur peut activer ou désactiver la bande LED.



Lumières LED fonctionnelles

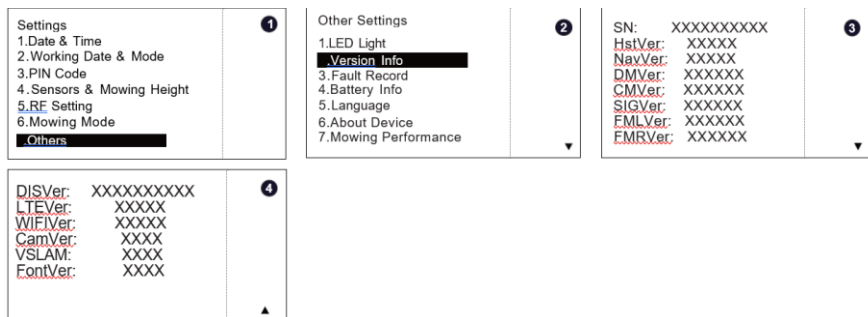
Lorsque les voyants LED sont allumés, leur fonctionnement suit le principe suivant :

- Voyant vert fixe : en mode veille ou en fonctionnement, signal satellite normal.
- Clignotement vert : en mode veille ou en fonctionnement, le signal satellite est faible, le système de caméra fonctionne.
- bleu : en charge, le signal satellite est normal.
- Clignotement bleu : pendant la charge, le signal satellite est faible, mais il fonctionne.
- Rouge fixe : arrêt d'urgence / lecture / absence de connexion entre la station de référence et le robot.
- Rouge clignotant : condition d'erreur.
- Jaune clignotant : signal satellite faible.
- Violet fixe : dans le module de télécommande, signal satellite. C'est normal.
- Violet pulsant : dans le module de télécommande, le signal satellite est faible, mais il fonctionne.

Informations sur la version

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Informations » concernant la version.

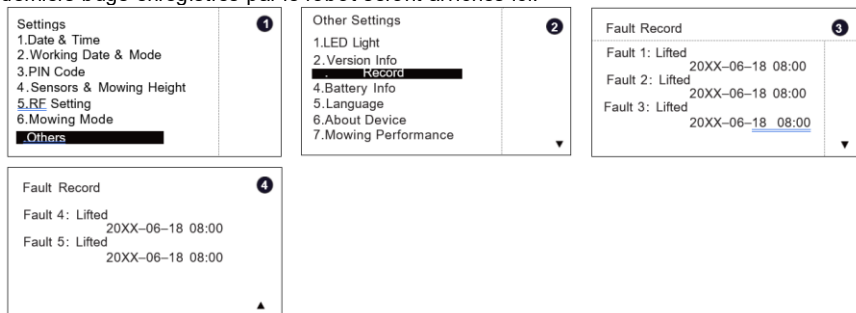
L'utilisateur peut consulter des informations sur l'appareil, telles que la version du firmware, le numéro de série et d'autres détails techniques.



BUGS d'enregistrement

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction "Enregistrer" erreurs.

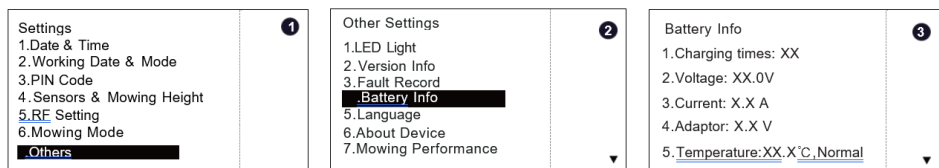
Les cinq derniers bugs enregistrés par le robot seront affichés ici.



Informations sur la batterie

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Informations » concernant la batterie.

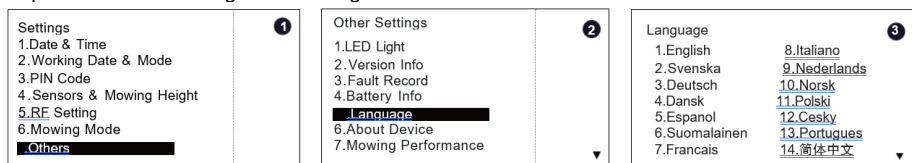
Vous trouverez ici des informations sur la batterie du robot.



Langue

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Langue ».

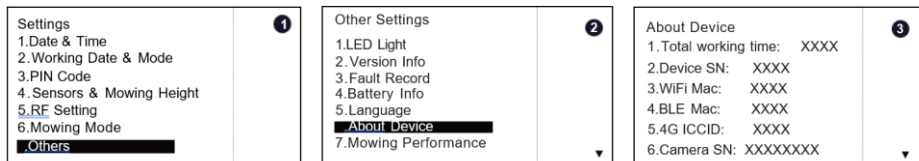
Ici, vous pouvez choisir la langue d'affichage du robot.



À propos de l'appareil

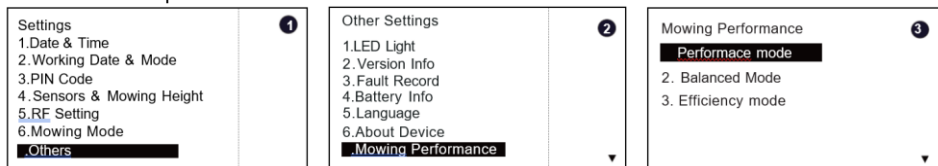
Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « À propos de l'appareil ».

Ici, l'utilisateur peut consulter des informations sur l'appareil.



Réduction des performances

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Performance » « coupe de cheveux ». Il existe trois MODES pour le moteur de la débroussailleuse.



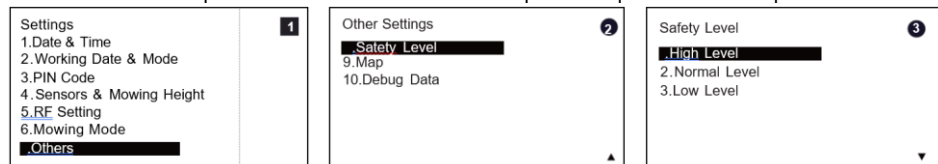
modes de performance du moteur de coupe-bordures

1. Mode Performance : la vitesse de rotation du moteur de la débroussailleuse est de 3500 tr/min, avec une puissance de sortie maximale.
2. Mode équilibré : la vitesse de rotation du moteur de la débroussailleuse est de 2850 tr/min, adaptée aux pelouses normales.
3. Mode efficacité : la vitesse de rotation du moteur de la débroussailleuse est de 2500 tr/min, offrant le meilleur rapport entre puissance et consommation d'énergie.

Niveau de sécurité

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Niveau de sécurité ».

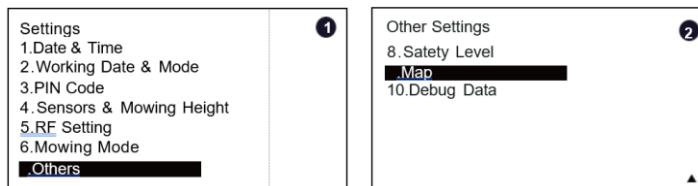
La tondeuse robotisée dispose de trois niveaux de sécurité parmi lesquels l'utilisateur peut choisir.



1. Niveau élevé : à chaque date, lorsque le ROBOT entre en mode veille ou que le bouton d'arrêt est enfoncé, le robot nécessite la saisie d'un code PIN avant d'être activé.
2. Niveau normal : après le démarrage ou après qu'une erreur se soit produite, ou si le robot est resté en mode veille pendant plus de 5 minutes, l'utilisateur doit saisir le code PIN avant d'activer le robot.
3. Niveau bas : uniquement après le démarrage ou après qu'une erreur se soit produite, l'utilisateur doit saisir le code PIN.

fonction « Carte »

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Carte ». Grâce à cette option, l'utilisateur peut configurer le courant de fonctionnement du robot sur la carte.



fonction « Informations cartographiques »

Utilisez la molette de sélection pour accéder à la fonction « Infos carte ». Dans cette section, l'utilisateur peut consulter les informations relatives à la carte actuellement utilisée.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Map Info Map Size: XXX sqm Mowed Size: XXX sqm Obstacle Size: XXX sqm
---	---

carte de suppression

Utilisez la molette de sélection pour accéder à la fonction « Supprimer la carte ». L'utilisateur peut supprimer la carte actuellement utilisée depuis ce menu.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Delete Map Map is already existing. Delete old map information? Please press OK to <u>confirm!</u>	Delete Map Deleting Map...
Delete Map Delete map done.		

Réinitialisation de la carte

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Redémarrer la tonte ». Après avoir activé la fonction « Redémarrer la tonte », la progression de la tonte sera remise à zéro.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Restart Mowing 1. Yes 2. No
---	--

Données de dépannage

Utilisez le bouton rotatif pour sélectionner et accéder à la fonction « Données de débogage ». Cette fonction est réservée exclusivement au service autorisé.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Other Settings 8.Safety Level 9.Map Function 10.Debug
---	---

5. MAINTENANCE, STOCKAGE ET DÉPANNAGE

Nettoyage et entretien

Il est important de garder votre tondeuse robotisée propre.

Le robot franchira plus facilement les pentes si ses roues sont propres, et ses lames couperont mieux si elles sont propres et affûtées. N'utilisez jamais de nettoyeur haute pression pour le nettoyage.

Nettoyage du corps

Utilisez une brosse douce et/ou un chiffon humide avec du détergent ménager.

Nettoyage de la face inférieure

Assurez-vous que l'interrupteur est en position OFF et portez des gants de protection. Retournez le robot sur le côté pour accéder à sa face inférieure, puis nettoyez le disque de la lame et le châssis à l'aide d'une brosse douce ou d'un chiffon humide. Faites tourner le disque pour vérifier qu'il se déplace librement.

Affûtage/remplacement des lames ;

Si les lames sont usées d'un côté, elles peuvent être retournées.

Si les pales sont endommagées ou présentent des signes de déséquilibre, elles doivent être remplacées.

1. Retournez l'appareil.

2. Retirez les vis des lames situées sous l'appareil, puis retournez les lames.

3. Fixez les lames avec leurs vis.

Remplacement des lames

3. Retirez les anciennes lames et remplacez-les en suivant les étapes ci-dessus.

Entreposage hivernal

Durant l'hiver, rangez la tondeuse robotisée, sa station d'accueil et son bloc d'alimentation dans un endroit sec. Nous recommandons un abri de jardin, un garage ou, de préférence, un local de rangement intérieur.

Préparez l'appareil pour l'hivernage comme suit :

1. Recharger la batterie jusqu'à 80 %.

2. Mettez l'interrupteur principal sur la position « ARRÊT ».

3. Nettoyez le robot tondeuse.

4. Débranchez l'alimentation de la prise de courant.

5. Débranchez le bloc d'alimentation de la station d'accueil.

Si possible, emballez le produit dans son emballage d'origine.

recyclage



Ne jetez pas les équipements électriques, électroniques industriels et leurs composants avec les ordures ménagères ! Informations sur les DEEE. Conformément aux dispositions des décrets législatifs n° 195/2005 et n° 5/2015 relatifs à la protection de l'environnement, les consommateurs sont invités à suivre les indications ci-dessous concernant le recyclage des déchets d'équipements électriques et électroniques :

- Les consommateurs ont l'obligation de ne pas jeter les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE) avec les ordures ménagères non triées et de collecter ces DEEE triés.

La collecte de ces déchets (DEEE) sera effectuée par le Service public de collecte dans le périmètre de chaque comté et par l'intermédiaire de centres de collecte organisés par des entreprises agréées pour la collecte des DEEE. Informations fournies par l'administration du Fonds environnemental www.afm.ro ou le Journal des Unions européennes.

- Les consommateurs peuvent retourner gratuitement les DEEE aux points de collecte spécifiés précédemment.

Le tableau ci-dessous consigne les informations d'erreur affichées sur l'écran LCD et permet à l'utilisateur de comprendre la nature des défauts, de les dépanner et de les résoudre. Lorsqu'un défaut survient et demeure non résolu, il est enregistré et sauvegardé dans la machine.

Dépannage du robot

Problème	Causes possibles	Solutions correctives
Ascenseur	Le capteur d'ascenseur a été déclenché.	Normalement, l'erreur se résoudra d'elle-même. Si le problème persiste, veuillez vérifier le boîtier du robot.
Accident	Le capteur de collision a été déclenché.	Normalement, l'erreur se résoudra d'elle-même. Si le problème persiste, veuillez vérifier le boîtier du robot.
Inclinaison	Le capteur d'inclinaison a été déclenché.	Normalement, l'erreur se résout d'elle-même. Si elle persiste, placez le robot sur une surface horizontale et vérifiez à nouveau.
Chiffre d'affaires	Le capteur de retournement a été déclenché.	Cette erreur s'affiche lorsque le robot est renversé.
Dehors	Le robot se trouve à l'extérieur de la frontière virtuelle.	Lorsque le robot détecte qu'il a dépassé la limite virtuelle, ce message d'erreur s'affichera.
Raina	Le capteur de pluie s'est déclenché.	Lorsque le capteur détecte de la pluie, cette information s'affichera à l'écran.

CNtCPro	Le moteur de la débroussailleuse est en surchauffe.	Lorsque le moteur fonctionne en continu sous forte charge, sa température peut augmenter et cette erreur s'affichera. Après une période de repos, le robot devrait redémarrer automatiquement.
Fosse	Le robot est bloqué.	Si le robot se bloque et ne parvient pas à se dégager, ce message d'erreur s'affiche. Vérifiez la zone et déplacez le robot vers un endroit dégagé.
BatLow	La batterie du robot est faible.	Lorsque le niveau de la batterie est faible, ce message s'affiche. Veuillez laisser le robot se recharger sur sa station d'accueil.
Erreur CSt	Le moteur de la débroussailleuse ne peut pas être initialisé.	Éteignez puis rallumez le robot. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Tilt1Er / Tilt2Er	Le capteur d'accélération ne peut pas être initialisé.	Éteignez puis rallumez le robot. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Erreur de chemin	Le robot n'a pas réussi à planifier son itinéraire de tonte.	Éteignez puis rallumez le robot. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Pas de carte	Le robot ne possède aucune carte enregistrée.	Veuillez créer et appliquer une carte ; l'erreur disparaîtra automatiquement.
Pas de Pos	Le robot ne peut pas obtenir de données de positionnement.	Déplacez le robot dans un espace dégagé et patientez quelques instants. Si le message persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Échec du chemin	Le robot n'a pas réussi à générer le parcours de tonte.	Éteignez puis rallumez le robot. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
SigLost	Le robot a perdu ses données de navigation.	Déplacez le robot dans un espace dégagé et vérifiez s'il parvient à rétablir son positionnement. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
485 ERR	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
DSV ERR	Problème de communication interne du robot.	Procédez de la même manière : éteignez et redémarrez ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
DBG ERR	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Erreur RTK	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
RF ERR	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
BIT6 ERR	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
ERREUR IMU	Problème de communication interne du robot.	Éteignez puis rallumez le robot ; si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.

Problèmes FRÉQUEMMENT fréquents et dépannage**Si la tondeuse robotisée ne fonctionne pas, veuillez suivre les instructions ci-dessous.**

Problème	CAUSE	Solutions correctives
Le robot s'arrête et redémarre automatiquement après 5 à 10 secondes.	Le système de navigation inertielle est en cours d'auto-étalonnage.	Le robot se rétablira automatiquement.
Le robot s'arrête et redémarre automatiquement après 10 à 20 minutes.	Le robot a perdu le contact avec le système satellite et attend d'être reconnecté.	Le robot se rétablira automatiquement.
Le robot s'arrête et se met en veille au bout d'un moment.	Le robot a perdu le signal et ne peut pas se reconnecter dans le délai imparti.	Placez le robot sur sa station d'accueil et allumez-le. Vérifiez si le signal satellite est rétabli. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Les roues arrière patinent, mais le robot n'avance ni ne tourne ; il s'arrête alors et se met en veille. « Fosse » apparaît à l'écran.	Le robot est bloqué.	Vérifiez si l'herbe dépasse 8 cm ; si c'est le cas, il faut tondre plus court. Vérifiez si l'herbe glisse ; il faut attendre que la pelouse sèche avant de tondre.
Le robot est bloqué dans une petite zone derrière un obstacle non encerclé, et le message « collision » apparaît à l'écran.	Le capteur de collision est déclenché fréquemment à intervalles rapprochés, et après 20 déclenchements, le robot se met en veille.	Marquez cette zone comme une « zone d'obstacle » sur la carte et assurez-vous que la ligne virtuelle est suffisamment éloignée de l'obstacle.
Le robot ne possède pas l'interface de charge appropriée dans la station d'accueil et ne se charge pas.	Erreur RTK – la carte a été créée, mais les données de positionnement ont changé.	Placez le robot dans la station d'accueil, corrigez le signal APNT et recréez la carte.
Le robot retourne fréquemment à sa station de charge et l'écran indique une température élevée au niveau du moteur de la tondeuse.	Le moteur de la tondeuse se met en protection thermique ; le robot retourne à sa station pour refroidir puis reprend son travail.	Vérifiez que l'herbe ne dépasse pas 8 cm de hauteur ou qu'elle n'est pas trop épaisse.
Le robot ne se charge pas dans sa station d'accueil et le message « température de la batterie trop élevée » s'affiche.	La température de la batterie est élevée en raison de la température ambiante.	Lorsque la température baissera, la charge reprendra automatiquement.
L'utilisateur ne peut pas connecter l'application au robot via Bluetooth.	Problème de connexion Bluetooth.	Éteignez et rallumez le robot. Fermez l'application REVOLA. Désactivez/activez le Bluetooth de votre téléphone. Rouvrez l'application et essayez de vous connecter. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
L'utilisateur ne peut pas connecter l'application REVOLA au robot via Wi-Fi.	Problème de connexion Wi-Fi.	Éteignez et rallumez le robot. Assurez-vous que la station d'accueil se trouve dans la zone de couverture du routeur. Vérifiez la reconnexion. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.
Le robot ne démarre pas et l'écran affiche « aucune carte ».	La carte n'a pas été créée ou enregistrée correctement.	Créez une carte et activez-la.
Des zones non tondues subsistent sur la pelouse.	Le moteur de la débroussailluse s'est mis en protection contre les surcharges et s'arrête pendant 15 secondes. Le capteur ultrasonique peut éviter certaines zones, laissant des parties non coupées.	Le robot mémorisera les zones non tondues et, après avoir couvert entièrement une direction, reviendra les tondre.

Le moteur de la débroussailleuse tourne, mais sa performance de coupe est faible.	Les lames ne sont plus assez tranchantes.	Remplace les lames utilisées par des lames de rechange.
Le signal APNT est bon, mais le robot recule ou change brusquement de direction sur la pelouse.	Une herbe trop haute ou la présence de surfaces irrégulières déclenchent le capteur ultrasonique.	Veillez à ce que l'herbe ne dépasse pas 8 cm de hauteur. Évitez les zones accidentées lors de la configuration de la carte.
État des voyants de la station de référence.	Le clignotement des LED indique un dysfonctionnement de la station de référence et, simultanément, de la tondeuse robotisée. La station de référence comporte cinq indicateurs.	LED : Si la LED clignote en continu, cela signifie que la tondeuse robotisée rencontre des problèmes de communication avec la station de référence. Vérifiez si la LED redevient allumée en continu. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris. Voyant DSG : Si le voyant clignote en continu, cela signifie que la station de référence ne parvient pas à capter un signal stable. Déplacez la station dans un endroit dégagé et réessayez. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris. Voyant LED RMG : Si le voyant clignote en continu, cela signifie que la tondeuse robot ne parvient pas à capter un signal stable. Déplacez-la dans un espace dégagé et réessayez. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris. Voyant Wi-Fi : Si le voyant clignote en continu, cela signifie que le robot ne parvient pas à établir une connexion Wi-Fi stable. Approchez le robot de votre routeur et réessayez. Si le problème persiste, contactez un centre de service agréé Ruris.

8. DÉCLARATIONS DE CONFORMITÉ

DÉCLARATION CE DE CONFORMITÉ

Fabricant: SC RURIS IMPEX SRL

Boulevard. Décébal, non. 111, bâtiment administratif, Craiova, Dolj, Roumanie

Objectif : 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Représentant autorisé : Ing. Stroe Marius Catalin – Directeur général

Personne autorisée pour le dossier technique : Ing. Radoi Alexandru – Directeur de la conception de la production

Description de la machine : Le robot tondeuse périmétrique sans fil est conçu pour effectuer des travaux de tonte de pelouse.

Numéro de série du produit : AATC00100001RURSTN1500 (où AA représente les deux derniers chiffres de l'année de fabrication, les caractères 5 et 7 sont le numéro de lot, les caractères 7 à 12 sont le numéro de produit)

Produit : ROBOT TONDEUSE à GAZON

Modèle : RURIS

Type : Sentinel 1500

Type de moteur : Moteur électrique sans balais

Largeur de coupe : 180 mm

Type de connexion : Bluetooth, Wi-Fi, application, GPS 4G

Surface maximale : 1500 m²

Nous, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, fabricant, conformément au GD 1029/2008 - relatif aux conditions de mise sur le marché des machines, à la **Directive 2006/42/CE** - exigences de sécurité et de sûreté, à la norme EN ISO 12100:2010 - Machines. Conformément à la **directive 2014/35/UE**, au décret législatif n° 409/2016 relatif aux équipements basse tension, à la **directive 2014/30/UE** relative à la compatibilité électromagnétique (décret législatif n° 487/2016 relatif à la compatibilité électromagnétique, mis à jour en 2019), à la **directive 2014/53/UE** (transposée en

Roumanie par la décision n° 740 du 5 octobre 2016 relative à la mise sur le marché des équipements radioélectriques), et à la directive 2011/65/UE du 8 juin 2011 relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques, modifiée par la directive 2015/863/UE, annexe 2, nous déclarons que tous les essais radioélectriques essentiels ont été réalisés afin de certifier la conformité du produit aux normes spécifiées et que celui-ci satisfait aux principales exigences de sécurité, ne présente aucun danger pour la vie, la santé ou la sécurité au travail et n'a aucun impact négatif sur l'environnement.

Le soussigné, Stroe Catalin, représentant du fabricant, déclare sous sa propre responsabilité que le produit est conforme aux normes et directives européennes suivantes :

- **Directive 2006/42/CE** – exigences de sécurité et de sûreté, Directive 2014/35/UE relative aux équipements basse tension :
- EN 13857:2008** - Sécurité des machines - Distances de sécurité pour empêcher la pénétration des membres supérieurs et inférieurs dans les zones dangereuses
- EN 60335-2-29:2004** - Appareils électroménagers et analogues - Sécurité - Partie 2-29 : Exigences particulières pour les chargeurs de batteries
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A2+A15:2021** - Appareils électrodomestiques et analogues - Sécurité - Partie 1 : Exigences générales
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Sécurité des appareils électrodomestiques et analogues. Partie 2-107 : Exigences particulières pour les tondeuses à gazon robotisées électriques à batterie
- EN 61558-1:2019** - Sûreté des transformateurs, réacteurs, groupes électrogènes et leurs combinaisons. Partie 1 : Exigences générales et essais
- CEI 61558-2-16:2009/AMD1:2013**- Amendement 1 - Sûreté des transformateurs, réacteurs, alimentations et produits similaires pour les tensions d'alimentation jusqu'à 1 100 V inclus - Partie 2-16 : Exigences particulières et essais pour les alimentations à découpage et les transformateurs pour alimentations à découpage
- EN 62841-1:2015** - Outils portatifs à moteur électrique, outils transportables et machines de jardinage - Sécurité - Partie 1 : Exigences générales
- EN 62233:2008+AC:2008** - Méthodes de mesure des champs électromagnétiques émis par les appareils électriques à usage domestique et analogue en ce qui concerne l'exposition humaine
- EN IEC 60730-1:2025** - Commandes électriques automatiques. Partie 1 : Exigences générales
- EN 61508-3:2011** - Sécurité fonctionnelle des systèmes électriques/électroniques/électroniques programmables critiques pour la sécurité. Partie 3 : Exigences logicielles
- EN 61508-7:2011** - Sécurité fonctionnelle des systèmes électriques/électroniques/électroniques programmables critiques pour la sécurité. Partie 7 : Aperçu des techniques et des mesures
- EN 62479:2010** - Évaluation de la conformité des équipements électriques et électroniques de faible puissance aux restrictions de base relatives à l'exposition humaine aux champs électromagnétiques (10 MHz - 300 GHz)
- IEC 62133-2:2017** - Accumulateurs alcalins et autres accumulateurs non acides - Exigences de sécurité pour les accumulateurs portables scellés et les batteries fabriquées à partir de ces accumulateurs, destinés à être utilisés dans des applications portables. Partie 2 : Systèmes au lithium
- EN 60127-1:2006** - Fusibles miniatures. Partie 1 : Définitions des fusibles miniatures et exigences générales relatives aux éléments de remplacement miniatures
- EN 60384-14:2013/A1:2016** - Condensateurs fixes pour équipements électroniques - Partie 14 : Spécifications sectorielles - Condensateurs de suppression fixes pour raccordement à l'alimentation électrique
- EN IEC 61051-1:2019** - Varistances pour équipements électroniques. Partie 1 : Spécifications générales
- Directive 2014/30/UE** relative à la compatibilité électromagnétique, Directive 2014/53/UE (transposée en Roumanie par la DÉCISION n° 740 du 5 octobre 2016) :
- EN 50665:2017** - Norme de produit pour l'évaluation des équipements électroniques et électriques en relation avec les restrictions d'exposition humaine aux champs électromagnétiques (0 Hz - 300 GHz)
- EN 50663:2017** - Norme de produit pour l'évaluation de la conformité des équipements électriques et électroniques de faible puissance aux restrictions de base relatives à l'exposition humaine aux champs électromagnétiques (10 MHz - 300 GHz)
- EN 62311:2008** - Évaluation des équipements électriques et électroniques au regard des restrictions d'exposition humaine aux champs électromagnétiques (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020** - Évaluation des équipements électriques et électroniques au regard des restrictions d'exposition humaine aux champs électromagnétiques (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 55014-1:2021** - Compatibilité électromagnétique. Exigences relatives aux appareils ménagers, aux outils électriques et aux appareils analogues. Partie 1 : Émissions
- EN IEC 55014-2:2021** - Compatibilité électromagnétique. Exigences relatives aux appareils ménagers, aux outils électriques et aux appareils analogues. Partie 2 : Immunité. Norme de famille de produits

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 3-2 : Limites - Limites d'émissions de courant harmonique (courant d'entrée de l'équipement ≤ 16 A par phase)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Compatibilité électromagnétique (CEM) - Partie 3-3 : Limites - Limitation des variations de tension, des fluctuations de tension et du scintillement dans les réseaux publics de distribution basse tension, pour les équipements ayant un courant nominal ≤ 16 A par phase et non soumis à des restrictions de raccordement

EN 301 489-1 V2.2.3 - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) pour les équipements et services radio. Partie 1 : Exigences techniques communes. Norme harmonisée pour la compatibilité électromagnétique.

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) pour les équipements et services radio. Partie 3 : Conditions particulières pour les dispositifs à courte portée (SRD) fonctionnant dans la bande de fréquences de 9 kHz à 246 GHz. Norme harmonisée pour la compatibilité électromagnétique.

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) pour les équipements et services radio. Partie 17 : Conditions particulières pour les équipements de transmission de données à large bande. Norme harmonisée pour la compatibilité électromagnétique

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) pour les équipements et services radio. Partie 19 : Conditions particulières pour les stations terriennes mobiles de réception (ROMES) fonctionnant dans la bande 1,5 GHz et assurant des communications de données, ainsi que pour les récepteurs GNSS fonctionnant dans la bande RNSS et fournissant des données de positionnement, de navigation et de synchronisation. Norme harmonisée pour la compatibilité électromagnétique.

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) pour les équipements et services radio ; Partie 52 : Conditions spécifiques pour les équipements radio et les équipements auxiliaires des équipements de communications cellulaires (UE) ; Norme harmonisée de compatibilité électromagnétique

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Systèmes de transmission à large bande. Équipements de transmission de données fonctionnant dans la bande des 2,4 GHz. Norme harmonisée pour l'accès au spectre radioélectrique

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Dispositifs à courte portée (SRD) fonctionnant dans la bande de fréquences de 25 MHz à 1000 MHz. Partie 2 : Norme harmonisée pour l'accès au spectre radioélectrique pour les équipements radio non spécifiques

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Systèmes par satellite et stations terriennes (SES). Récepteurs GNSS (Système mondial de navigation par satellite). Équipements radio fonctionnant dans les bandes de fréquences de 1164 MHz à 1300 MHz et de 1559 MHz à 1610 MHz. Norme harmonisée pour l'accès au spectre radioélectrique.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - Réseaux cellulaires IMT. Norme harmonisée pour l'accès au spectre radioélectrique. Partie 1 : Introduction et exigences communes. Version 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Réseaux cellulaires IMT. Norme harmonisée pour l'accès au spectre radioélectrique. Partie 13 : Équipement utilisateur (UE) pour l'accès radioélectrique universel terrestre évolué (E-UTRA).

Directive 2006/42/CE relative aux machines - mise sur le marché des machines

Directive 2014/30/UE - relative à la compatibilité électromagnétique (RG 487/2016 relative à la compatibilité électromagnétique, mise à jour en 2019) ;

Directive 2014/35/UE, GD 409/2016 - relative aux équipements basse tension

Directive 2014/53/UE – relative à l'harmonisation des législations des États membres concernant la mise à disposition sur le marché des équipements radioélectriques (**Décision n° 740 du 5 octobre 2016 relative à la mise à disposition sur le marché des équipements radioélectriques**)

Directive 2011/65/UE du 8 juin 2011, modifiée par la directive 2015/863/UE, annexe 2 – relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques

La conformité de ce produit aux exigences essentielles de la directive 2014/53/UE relative aux équipements radioélectriques a été vérifiée par l'organisme notifié suivant : N° 0123 :

Service produit TÜV SÜD basé sur le certificat numéro TPS-RED500909 i01, délivré le 22.04.2025.

Autres normes ou spécifications utilisées :

- **SR EN ISO 9001** - Système de management de la qualité
- **Norme ISO 14001** - Système de management environnemental
- **SR ISO 45001:2018** - Système de management de la santé et de la sécurité au travail.

Marque et nom du fabricant : SH&T Co. Ltd

Remarque : la documentation technique appartient au fabricant.

Remarque : Cette déclaration est conforme à l'originale.

Durée de validité : 10 ans à compter de la date d'approbation.

Lieu et date d'émission : **Craiova, le 02.12.2025**

Année d'application du marquage CE : **2025**

Numéro d'enregistrement : **1503/02.12.2025**

Personne autorisée et signature :

Ing. Stroe Marius Catalin
Directeur Général de SC RURIS IMPEX SRL


DÉCLARATION CE DE CONFORMITÉ**Fabricant:** SC RURIS IMPEX SRL

Boulevard. Décébal, non. 111, bâtiment administratif, Craiova, Dolj, Roumanie

Objectif : 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Représentant autorisé : Ing. Stroe Marius Catalin – Directeur général

Personne autorisée pour le dossier technique : Ing. Radoi Alexandru – Directeur de la conception de la production

Description de la machine : Cette tondeuse robotisée est conçue pour effectuer des travaux de tonte de gazon.

Numéro de série du produit : AATC00100001RURSTN1500 (où AA représente les deux derniers chiffres de l'année de fabrication, les caractères 5 et 7 sont le numéro de lot, les caractères 7 à 12 sont le numéro de produit)

Produit : ROBOT TONDEUSE à GAZON**Modèle :** RURIS**Type :** Sentinel 1500**Type de moteur :** Moteur électrique sans balais**Largeur de coupe :** 180 mm**Type de connexion :** Bluetooth, Wi-Fi, application, GPS 4G**Surface maximale :** 1500 m²**Niveau de pression acoustique mesuré :** 55 dB **Niveau de puissance acoustique maximal :** 63 dB

Le niveau de puissance acoustique est certifié par TÜV Rheinland sous le numéro de rapport CN25A58Q 001 du 08.08.2024, conformément aux dispositions de la norme EN ISO 3744:2010.

Nous, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, fabricant, conformément au GD 1029/2008 - relatif aux conditions de mise sur le marché des machines, à la **Directive 2006/42/CE** - exigences de sécurité et de sûreté, à la norme EN ISO 12100:2010 - Machines. Conformément à la **directive 2014/35/UE**, au décret législatif n° 409/2016 relatif aux équipements basse tension, à la **directive 2014/30/UE** relative à la compatibilité électromagnétique (décret législatif n° 487/2016 relatif à la compatibilité électromagnétique, mis à jour en 2019), à la **directive 2014/53/UE** (transposée en Roumanie par la décision n° 740 du 5 octobre 2016 relative à la mise sur le marché des équipements radioélectriques), et à la **directive 2011/65/UE** du 8 juin 2011 relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques, modifiée par la directive 2015/863/UE, annexe 2, nous déclarons que tous les essais radioélectriques essentiels ont été réalisés afin de certifier la conformité du produit aux normes spécifiées et que celui-ci satisfait aux principales exigences de sécurité, ne présente aucun danger pour la vie, la santé ou la sécurité au travail et n'a aucun impact négatif sur l'environnement.

Le soussigné, Stroe Catalin, représentant du fabricant, déclare sous sa propre responsabilité que le produit est conforme aux normes et directives européennes suivantes :

EN 3744:2010 : Acoustique — Détermination des niveaux de puissance et d'énergie acoustiques des sources de bruit par la méthode de la pression acoustique — Méthodes d'ingénierie dans des conditions proches de celles d'un champ libre au-dessus d'un plan réfléchissant**EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Sécurité des appareils électrodomestiques et analogues. Partie 2-107 : Exigences particulières pour les tondeuses robotisées à batterie**Autres normes ou spécifications utilisées :**

- **SR EN ISO 9001** - Système de management de la qualité
- **Norme ISO 14001** - Système de management environnemental
- **ISO 45001:2018** - Système de management de la santé et de la sécurité au travail.

Remarque : la documentation technique appartient au fabricant.

Remarque : Cette déclaration est conforme à l'originale.

Durée de validité : 10 ans à compter de la date d'approbation.

Lieu et date d'émission : **Craiova, le 02.12.2025**Année d'application du marquage CE : **2025**Numéro d'enregistrement : **1504/02.12.2025**

Personne autorisée et signature :

Ingénieur Stroe Marius Catalin
Directeur Général de SC RURIS IMPEX SRL



ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ RURIS SENTINEL 1500



1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ	2
2. ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ	2
3. ΤΕΧΝΙΚΑ ΔΕΔΟΜΕΝΑ	4
4. ΕΠΙΣΚΟΠΗΣΗ ΜΗΧΑΝΗΜΑΤΟΣ	5
5. ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ	6
4. ΘΕΣΗ ΣΕ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ	28
5. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ ΚΑΙ ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ	38
8. ΔΗΛΩΣΕΙΣ ΣΥΜΜΟΡΦΩΣΗΣ	43

1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

Αγαπητέ πελάτη!

Σας ευχαριστούμε για την απόφασή σας να αγοράσετε ένα προϊόν RURIS και για την εμπιστοσύνη που δείξατε στην εταιρεία μας! Η RURIS υπάρχει στην αγορά από το 1993 και κατά τη διάρκεια αυτής της περιόδου έχει γίνει μια ισχυρή μάρκα, η οποία έχει χτίσει τη φήμη της τηρώντας τις υποσχέσεις της, αλλά και με συνεχείς επενδύσεις που στοχεύουν στην υποστήριξη των πελατών με αξιόπιστες, αποτελεσματικές και ποιοτικές λύσεις.

Είμαστε πεπεισμένοι ότι θα εκτιμήσετε το προϊόν μας και θα απολαύσετε την απόδοσή του για μεγάλο χρονικό διάστημα. Η RURIS δεν προσφέρει στους πελάτες της μόνο μηχανήματα, αλλά ολοκληρωμένες λύσεις. Ένα σημαντικό στοιχείο στη σχέση με τον πελάτη είναι η συμβουλευτική τόσο πριν όσο και μετά την πώληση, έχοντας στη διάθεσή τους ένα ολόκληρο δίκτυο συνεργαζόμενων καταστημάτων και σημείων εξυπηρέτησης.

Για να απολαύσετε το προϊόν που αγοράσατε, διαβάστε προσεκτικά το εγχειρίδιο χρήσης. Ακολουθώντας τις οδηγίες, θα έχετε εγγυημένη μακροχρόνια χρήση.

Η εταιρεία RURIS εργάζεται συνεχώς για την ανάπτυξη των προϊόντων της και ως εκ τούτου διατηρεί το δικαίωμα να τροποποιήσει, μεταξύ άλλων, το σχήμα, την εμφάνιση και την απόδοσή τους, χωρίς να έχει την υποχρέωση να το γνωστοποιήσει εκ των προτέρων.

Σας ευχαριστούμε για άλλη μια φορά που επιλέξατε τα προϊόντα RURIS!

Πληροφορίες και υποστήριξη πελατών:

Τηλέφωνο: 0351.820.105

ηλεκτρονικό ταχυδρομείο: info@ruris.ro

2. ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ

2.1. ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΕΙΣ ΣΤΟ ΜΗΧΑΝΗΜΑ

	Προσοχή! Κίνδυνος!		Διατηρείτε ασφαλή απόσταση από το ρομπότ κατά τη λειτουργία.
	Απενεργοποιήστε το ρομπότ πριν το σηκώσετε κατά την εκτέλεση εργασιών συντήρησης.		Κρατήστε τα χέρια και τα πόδια σας μακριά από τις περιστρεφόμενες λεπίδες. Ποτέ μην βάζετε τα χέρια ή τα πόδια σας κοντά ή κάτω από το ρομπότ.
	Βεβαιωθείτε ότι ο κύριος διακόπτης τροφοδοσίας βρίσκεται στη θέση «OFF» πριν από οποιαδήποτε επιθεώρηση ή/και συντήρηση.		Διαβάστε το εγχειρίδιο.
	Προσοχή! Μην ρίχνετε νερό πάνω στο ρομπότ.		Μην σκαρφαλώνετε στο ρομπότ.
	Προσοχή! Μην πλένετε την κάτω πλευρά του ρομπότ με πίδακα νερού.		

2.2. ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΕΙΣ

Διαβάστε το εγχειρίδιο οδηγιών πριν από τη χρήση. Φυλάξτε το για μελλοντική αναφορά.

Εκπαίδευση

α. Διαβάστε προσεκτικά τις οδηγίες. Εξοικειωθείτε με τα χειριστήρια του ρομπότ.

β. Μην επιτρέπεται σε άτομα που δεν είναι εξοικειωμένα με αυτές τις οδηγίες ή σε παιδιά να χρησιμοποιούν το ρομπότ.

γ. Ο χειριστής ή ο χρήστης είναι υπεύθυνος για ατυχήματα ή κινδύνους που προκαλούνται σε άλλα άτομα ή στην περιουσία τους.

Εκπαίδευση

α. Ελέγχετε περιοδικά την περιοχή όπου χρησιμοποιείται η συσκευή και αφαιρέστε όλες τις πέτρες, τα ξύλα, τα σύρματα και άλλα ξένα αντικείμενα.

β. Ελέγχετε περιοδικά τις λεπίδες, τις βίδες των λεπίδων και το σύστημα κοπής για φθορά ή ζημιά.

Αντικαταστήστε τις φθαρμένες ή κατεστραμμένες λεπίδες και τις βίδες σε σεν για να διατηρήσετε την ισορροπία.

Χρήση

α. Μην τοποθετείτε τα χέρια ή τα πόδια σας κοντά ή κάτω από τα περιστρεφόμενα μέρη του ρομπότ.

β. Μην σηκώνετε ή μεταφέρετε το ρομπότ ενώ ο κινητήρας λειτουργεί.

γ. Απενεργοποιήστε το ρομπότ από το κουμπί λειτουργίας:

- Πριν από την αφαίρεση ενός μπλοκαρίσματος·

- Πριν από τον έλεγχο, τον καθαρισμό ή την εκτέλεση εργασιών στο ρομπότ.

Μην αφήνετε το ρομπότ σε λειτουργία χωρίς επίβλεψη εάν γνωρίζετε ότι υπάρχουν κατοικίδια, παιδιά ή άτομα κοντά του.

Επιπλέον, κατά τη χρήση του ρομπότ:

α) Αποφύγετε τη χρήση του ρομπότ σε βρεγμένο γρασίδι.

β) Μην χρησιμοποιείτε το ρομπότ ξυπόλυτοι ή φορώντας ανοιχτά σανδάλια. Να φοράτε πάντα προστατευτικά υποδήματα και μακριά παντελόνια.

γ) Να είστε εξαιρετικά προσεκτικοί όταν στρέφετε το μηχανήμα προς το μέρος σας.

δ) Να ξεκινάτε πάντα το ρομπότ σύμφωνα με τις οδηγίες, με τα πόδια σας μακριά από τη/τις λεπίδα/ες.

Συντήρηση και αποθήκευση

α. Διατηρείτε όλα τα παξιμάδια, τα μπουλόνια και τις βίδες σφιχτά για να διασφαλίσετε ότι το μηχανήμα λειτουργεί σωστά και με ασφάλεια.

β. Για λόγους ασφαλείας, αντικαταστήστε τα φθαρμένα ή κατεστραμμένα εξαρτήματα.

γ. Βεβαιωθείτε ότι χρησιμοποιείτε γνήσια ανταλλακτικά κατά την αντικατάσταση των κατεστραμμένων.

δ. Βεβαιωθείτε ότι η μπαταρία φορτίζεται χρησιμοποιώντας τον σωστό φορτιστή που συνοδιά ο κατασκευαστής. Η λανθασμένη χρήση του φορτιστή μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία, υπερθέρμανση ή διαρροή διαβρωτικού υγρού από την μπαταρία.

ε. Σε περίπτωση διαρροής ηλεκτρολυτών, ξεπλύνετε με νερό/εξουδετερωτικό μέσο, ζητήστε ιατρική βοήθεια εάν έρθει σε επαφή με τα μάτια κ.λπ.

στ. Το ρομπότ θα συντηρείται σύμφωνα με τις οδηγίες του κατασκευαστή.

ζ. Μην ανοίγετε ή προκαλείτε ζημιά στην μπαταρία.

η. Βεβαιωθείτε ότι η μπαταρία φορτίζεται χρησιμοποιώντας τον σωστό φορτιστή που συνοδιά ο κατασκευαστής.

Η λανθασμένη χρήση μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία, υπερθέρμανση ή διαρροή διαβρωτικού υγρού από την μπαταρία.

Συντήρηση και ειδικές οδηγίες

1. Να απενεργοποιείτε πάντα τον κύριο διακόπτη λειτουργίας του ρομπότ πριν καθαρίσετε τυχόν μπλοκαρίσματα, ελέγξετε και καθαρίσετε το μηχανήμα ή πριν αντικαταστήσετε τη λεπίδα κοπής. Μην επιχειρήσετε ποτέ να επισκευάσετε ή να ρυθμίσετε το ρομπότ ενώ βρίσκεται σε λειτουργία.

2. Σε περίπτωση ασυνήθιστων κραδασμών, σταματήστε το ρομπότ και ελέγξτε εάν οι λεπίδες έχουν υποστεί ζημιά. Αντικαταστήστε τις φθαρμένες ή κατεστραμμένες λεπίδες για να διατηρήσετε την ισορροπία. Εάν η δόνηση συνεχιστεί, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της RURIS.

3. Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια κατά την επιθεώρηση ή τη συντήρηση της λεπίδας.

4. Μην εκτελείτε εργασίες συντήρησης ξυπόλυτοι ή φορώντας ανοιχτά σανδάλια. Να φοράτε πάντα κατάλληλα παπούτσια εργασίας και μακριά παντελόνια.

5. Αντικαταστήστε τα φθαρμένα ή κατεστραμμένα εξαρτήματα για την ασφάλειά σας.

6. Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσιο εξοπλισμό και αξεσουάρ. Δεν επιτρέπεται η τροποποίηση του αρχικού σχεδιασμού του ρομπότ. Όλες οι τροποποιήσεις γίνονται με δική σας ευθύνη και ακυρώνουν την εγγύηση.

7. Διατηρείτε όλα τα παξιμάδια και τα μπουλόνια σφιγμένα για να διασφαλίσετε ότι το ρομπότ βρίσκεται σε ασφαλή κατάσταση λειτουργίας.

Οδηγίες ασφαλείας για τον φορτιστή

1. Η πρίζα πρέπει να εγκατασταθεί κοντά στον εξοπλισμό και να είναι εύκολα προσβάσιμη.
2. Το εξωτερικό καλώδιο αυτής της μονάδας δεν μπορεί να αντικατασταθεί. Εάν το καλώδιο είναι κατεστραμμένο, η μονάδα πρέπει να αντικατασταθεί πλήρως.
4. Μην ανοίγετε τη θήκη του φορτιστή. Για λόγους ασφαλείας, μόνο εξειδικευμένο προσωπικό σέρβις επιτρέπεται να ανοίγει οποιονδήποτε εξοπλισμό.
5. Προστατέψτε τον εξοπλισμό από την υγρασία.
6. Αποσυνδέστε τον εξοπλισμό από την πρίζα πριν τον καθαρισμό. Χρησιμοποιήστε ένα υγρό πανί.
7. Ο εξοπλισμός πρέπει να τοποθετείται σε σταθερή επιφάνεια.
8. Εάν ο φορτιστής δεν χρησιμοποιηθεί για μεγάλο χρονικό διάστημα, αποσυνδέστε τον από την πηγή τροφοδοσίας.
9. Εάν συμβεί οποιαδήποτε από τις ακόλουθες συνθήκες, ο εξοπλισμός θα πρέπει να ελεγχθεί από εξειδικευμένο προσωπικό σέρβις:
 - Το φιλτράρισμα είναι κατεστραμμένο.
 - Έχει εισέλθει υγρό στον εξοπλισμό.
 - Ο φορτιστής έχει εκτεθεί σε υγρασία.
 - Ο φορτιστής έχει πέσει ή/και έχει υποστεί ζημιά.
 - Ο φορτιστής εμφανίζει εμφανή σημάδια σπασίματος.
 - Ο φορτιστής δεν λειτουργεί καλά ή δεν μπορείτε να τον κάνετε να λειτουργήσει σύμφωνα με αυτό το εγχειρίδιο.
10. Μην συνδέετε ένα κατεστραμμένο καλώδιο τροφοδοσίας στην πηγή τροφοδοσίας. Μην αγγίζετε ένα κατεστραμμένο καλώδιο τροφοδοσίας ενώ είναι συνδεδεμένο στην πηγή τροφοδοσίας.

Ειδικές οδηγίες ασφαλείας για συσκευές που τροφοδοτούνται με μπαταρία:

1. Βεβαιωθείτε ότι το ρομπότ είναι απενεργοποιημένο πριν τοποθετήσετε την επαναφορτιζόμενη μπαταρία. Η τοποθέτηση μπαταρίας σε ένα ενεργοποιημένο ηλεκτρικό εργαλείο μπορεί να οδηγήσει σε ατυχήματα.
2. Αποσυνδέστε τον φορτιστή από την πρίζα πριν τον καθαρισμό.
3. Μην εκθέτετε την μπαταρία σε άμεσο ηλιακό φως για μεγάλα χρονικά διαστήματα και μην την τοποθετείτε πάνω σε καλοριφέρ. Η θερμότητα καταστρέφει την μπαταρία και υπάρχει κίνδυνος έκρηξης. Εάν η μπαταρία είναι ζεστή, αφήστε την να κρυώσει πριν τη φόρτιση. Μην ανοίγετε την μπαταρία και αποφύγετε τυχόν μηχανικές βλάβες σε αυτήν.

3. ΤΕΧΝΙΚΑ ΔΕΔΟΜΕΝΑ

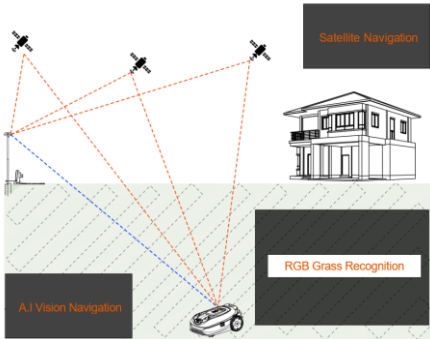
Τύπος κινητήρα	Ηλεκτρικός κινητήρας χωρίς ψήκτρες
Τάση μπαταρίας ιόντων λιθίου	20V
Χωρητικότητα μπαταρίας ιόντων λιθίου	6Ah
Τύπος σύνδεσης	Bluetooth, Wi-Fi , εφαρμογή, GPS 4G
Χρόνος φόρτισης	120 λεπτά
Χρόνος εργασίας	90 λεπτά
Πλάτος κοπής	180 χιλιοστά
Ύψος κοπής	20mm-100mm
Μέγιστη γωνία ανόδου	70°
Μέγιστη περιοχή	1500 τ.μ.
Καθαρό βάρος με αξεσουάρ	22,5 κιλά
επιλογή	- Οθόνη LCD - Φωνητική διεπαφή - Αισθητήρας βροχής - Αισθητήρας ανύψωσης
Προδιαγραφές ραδιοφώνου	Bluetooth BLE • Συχνότητα: 2400–2483,5 MHz • Μέγιστη εκπεμπόμενη ισχύς : 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax)

	• Συχνότητα: 2400–2483,5 MHz • Μέγιστη εκπεμπόμενη ισχύς: 18,33dBm (μητρική πλακέτα) • Μέγιστη εκπεμπόμενη ισχύς: 17,5 dBm (λειτουργία αλγοριθμικής επεξεργασίας Wi -Fi) • Μέγιστη εκπεμπόμενη ισχύς : 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Συχνότητες: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Μέγιστη εκπεμπόμενη ισχύς : 5,42 dBm GNSS • Το Sistema έλαβε: GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Συχνότητα: 1559–1610 MHz LTE 4G – μεταδόσεις κινητής τηλεφωνίας Υποστηριζόμενες ζώνες + μέγιστη ισχύς που εκδόθηκε: • Ζώνη 1: 24,37 dBm • Ζώνη 3: 23,96 dBm • Ζώνη 7: 23,60 dBm • Ζώνη 8: 24,17 dBm • Ζώνη 20: 22,88 dBm • Ζώνη 28: 23,24 dBm • Ζώνη 38: 23,99 dBm • Ζώνη 40: 23,79 dBm Ο εξοπλισμός μπορεί να χρησιμοποιηθεί χωρίς περιορισμούς σε όλα τα Μέλη της Ευρωπαϊκής Ένωσης .
Εγγύηση	36 μήνες

Το ρομπότ είναι κατάλληλο για ύψος γρασιδιού έως 100 mm. Σε ψηλότερο γρασίδι, το ρομπότ μπορεί να σταματήσει. Κουράμπτε το γκαζόν σε ύψος μικρότερο από 100 mm χρησιμοποιώντας μια χλοοκοπτική μηχανή.

Η μπαταρία ρομπότ επωφελείται από τη λειτουργία "α UP- Innovation RURIS". Αυτή η λειτουργία βοηθά την μπαταρία όταν φτάσει στο κρίσιμο όριο αποφόρτισης. Η Ruris έχει δημιουργήσει μια καινοτομία στο σύστημα στοιχείων στο εσωτερικό της μπαταρίας, μέσω της οποίας η μπαταρία μπορεί να επαναφορτιστεί μετά από ένα μεγάλο χρονικό διάστημα που έχει αποφορτιστεί. Έτσι, οι χρήστες της RURIS μπορούν να απολαύσουν την αξιοπιστία και την καινοτομία της RURIS. Μετά την αποθήκευση, συνιστάται η φόρτιση σε διάστημα 6 μηνών - 1 έτους.

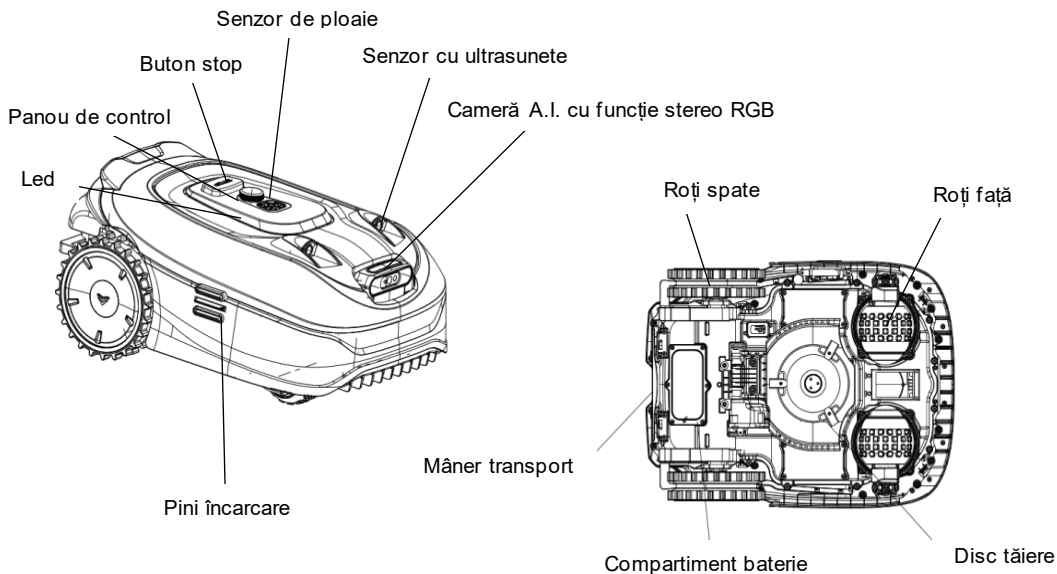
4. ΕΠΙΣΚΟΠΗΣΗ ΜΗΧΑΝΗΜΑΤΟΣ



Το ρομπότ χλοοκοπτικού Ruris Sentinel 1500 είναι ένα εξαιρετικά προηγμένο μηχάνημα που χρησιμοποιεί την τεχνολογία Advanced Positioning and Navigation (APNT), η οποία συνδυάζει:

- τεχνολογία πλοήγησης μέσω δορυφόρου και RGB.
- ΧΑΡΤΟΓΡΑΦΗΣΗΣ .
- διαγνωστική τεχνολογία οπτικά αντικείμενα A.

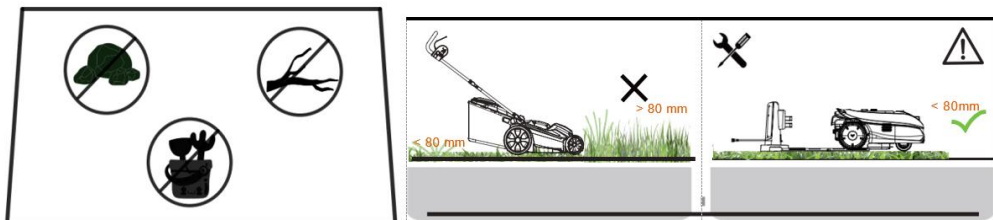
Αυτή η τεχνολογία επιτρέπει στη ρομποτική σέλα να χαρτογραφεί το περιβάλλον και να προσδιορίζει τη θέση της σε περιβάλλον εκατοστών, επιτρέποντάς της έτσι να σερφάρει και να ελίσσεται γύρω από εμπόδια με μεγάλη ακρίβεια.



Οι εικόνες προορίζονται μόνο για ενημερωτικούς σκοπούς. Ο προμηθευτής διατηρεί το δικαίωμα να κάνει δομικές και λειτουργικές αλλαγές στον εξοπλισμό που παρουσιάζεται σε αυτό το εγχειρίδιο.

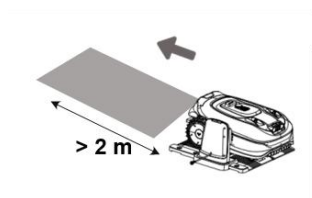
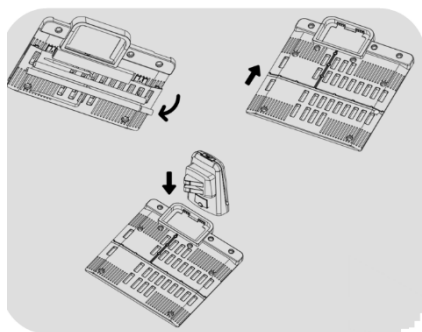
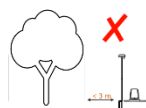
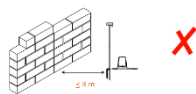
5. ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ

Αφαιρέστε κλαδιά δέντρων, πέτρες, παιχνίδια και άλλα εμπόδια που μπορούν να προκαλέσουν ζημιά στο ρομπότ και τις λεπίδες του.



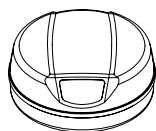
Συναρμολόγηση και τοποθέτηση του σταθμού φόρτισης

Αρχικά, βρείτε την καλύτερη θέση για τον σταθμό φόρτισης. Σκεφτείτε την πλησιέστερη εξωτερική πρίζα, καθώς ο σταθμός πρέπει να είναι συνδεδεμένος σε αυτήν. Βεβαιωθείτε ότι το έδαφος όπου τοποθετείτε τον σταθμό φόρτισης είναι επίπεδο, στεγνό, χωρίς μαγνητικά πεδία και χωρίς εμπόδια μπροστά. Κρατήστε τον σταθμό σύνδεσης σε απόσταση τουλάχιστον 3 μέτρων από σπίτια, δέντρα και φράχτες. Εάν ο σταθμός σύνδεσης περιβάλλεται από κτίρια ή δέντρα, βεβαιωθείτε ότι η γωνία ανοίγματος μπροστά από τον σταθμό είναι μεγαλύτερη από 110°. Βεβαιωθείτε ότι υπάρχει τουλάχιστον 2 μέτρα επίπεδου χώρου μπροστά από την πλάκα βάσης του σταθμού σύνδεσης.

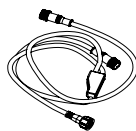


Εγκαταστήστε τον σταθμό RTK στην τηλεσκοπική ράβδο.

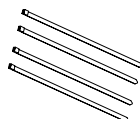
Μόλις βρείτε τη σωστή θέση για τον σταθμό φόρτισης και τον σταθμό αναφοράς, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία για να ολοκληρώσετε την εγκατάσταση του σταθμού σύνδεσης και του σταθμού αναφοράς.



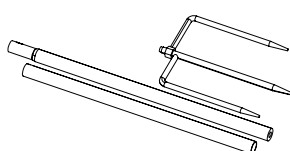
Stația de referință



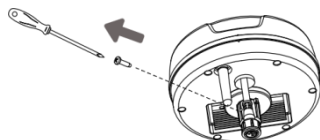
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



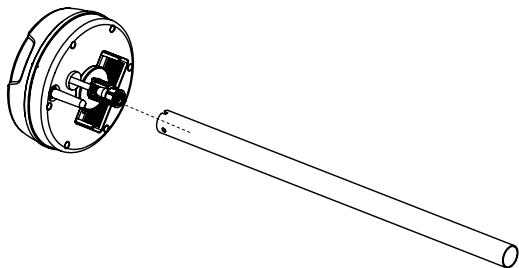
Coliere de plastic



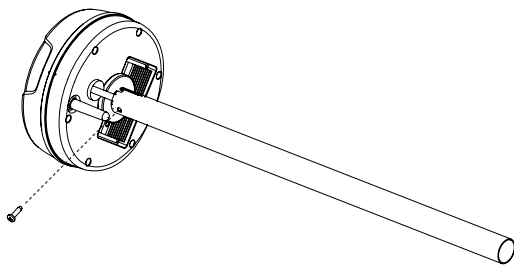
Tijă telescopică pentru stația de referință



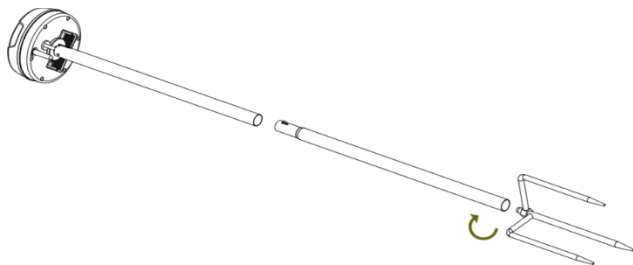
Αφαιρέστε τις βίδες στερέωσης του σταθμού αναφοράς.



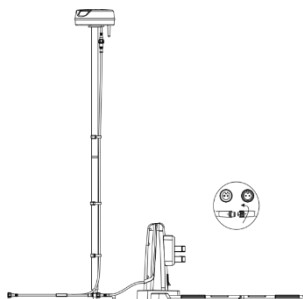
Τοποθετήστε την τηλεσκοπική ράβδο μαζί με τον σταθμό αναφοράς.



Χρησιμοποιήστε το κατσαβίδι για να ασφαλίσετε τον σταθμό αναφοράς στην τηλεσκοπική ράβδο.



Συνδέστε το πάνω μέρος με το κάτω μέρος της τηλεσκοπικής ράβδου



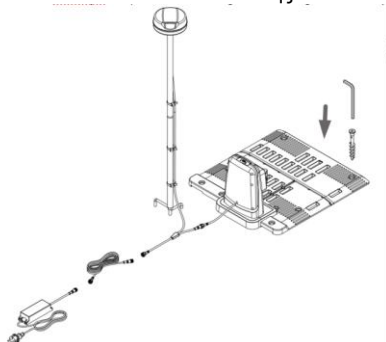
Συνδέστε τον σύνδεσμο (με το μακρύτερο καλώδιο) στον σταθμό αναφοράς, συνδέστε τον σύνδεσμο (με το κοντύτερο καλώδιο) στον σταθμό σύνδεσης και, στη συνέχεια, χρησιμοποιήστε ένα πλαστικό δεματικό καλωδίων για να ασφαλίσετε το καλώδιο στη ράβδο.

Έναρξη του σταθμού σύνδεσης.

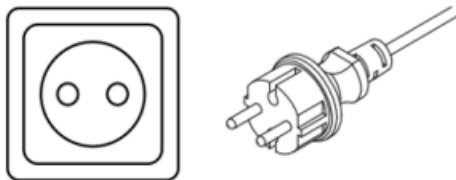
1. Συνδέστε το καλώδιο επέκτασης στην πηγή ρεύματος.



2. Συνδέστε το καλώδιο επέκτασης στον σταθμό σύνδεσης και ασφαλίστε τη βάση σύνδεσης στο έδαφος.



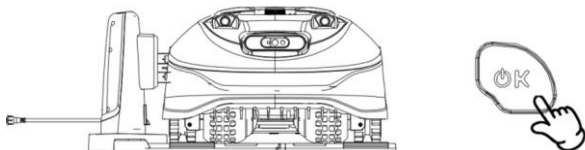
3. Συνδέστε το ρεύμα σε μια πρίζα και, στη συνέχεια, ενεργοποιήστε τον σταθμό σύνδεσης και τον σταθμό αναφοράς.



Όταν ο σταθμός σύνδεσης είναι ενεργοποιημένος, η μπλε λυχνία LED από κάτω θα ανάβει συνεχώς. Εάν δεν ανάβει καμία λυχνία LED, ελέγξτε την τροφοδοσία ρεύματος και τις υποδοχές ή επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο Ruris .

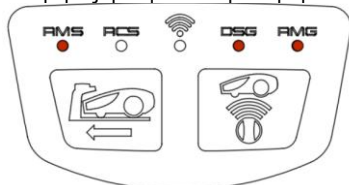


Ενεργοποιήστε το ρομπωτικό χλοοκοπτικό και τοποθετήστε το στη βάση σύνδεσης.



Ενεργοποιήστε τον κύριο διακόπτη για να ενεργοποιήσετε το ρομπωτικό χλοοκοπτικό και εισαγάγετε τον κωδικό Προεπιλεγμένος κωδικός PIN: 0000.

Αφού ενεργοποιηθεί και φορτιστεί η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ στη βάση σύνδεσης, περιμένετε λίγα λεπτά και, στη συνέχεια, ελέγξτε τη σύνδεση με τους δορυφόρους στον πίνακα του σταθμού αναφοράς ή στην οθόνη του ρομπότ.



Ένδειξη RMS: Υποδεικνύει επικοινωνία με το ρομποτικό χλοοκοπτικό (χρησιμοποιώντας ραδιοσυχνότητα). Η λυχνία LED είναι συνεχώς αναμμένη - ενεργή σύνδεση.

Αναβοσβήνει η λυχνία LED – η σύνδεση διακόπηκε.

Δείκτης RCS : Δεσμευμένο για επικοινωνία με το τηλεχειριστήριο, προς το παρόν δεν χρησιμοποιείται (η λυχνία LED δεν υποδεικνύει καμία κατάσταση).

Ένδειξη DSG: Κατάσταση δορυφορικού σήματος του σταθμού αναφοράς.

Η λυχνία LED είναι συνεχώς αναμμένη - ο σταθμός αναφοράς λειτουργεί σωστά.

Αναβοσβήνει η λυχνία LED - ο σταθμός αναφοράς έχει πρόβλημα.

Ένδειξη RMG: Κατάσταση δορυφορικού σήματος της ρομποτικής χλοοκοπτικής μηχανής.

Η λυχνία LED είναι συνεχώς αναμμένη - το ρομπότ έχει καλό σήμα.

Αναβοσβήνει η λυχνία LED – το ρομπότ έχει ασθενές σήμα.

WiFi : Κανονικά, η λυχνία LED αναβοσβήνει αργά. Κατά τη λειτουργία σύζευξης (σταθμός αναφοράς και ρομπότ), η λυχνία LED παραμένει συνεχώς αναμμένη.

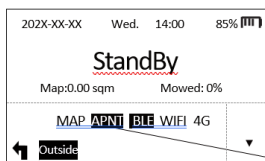
Κουμπί ανάκλησης: Κουμπί για την επιστροφή του ρομποτικού χλοοκοπτικού στη βάση σύνδεσης.



Κουμπί Σύζευξης Σταθμού Αναφοράς – Ρομπότ: Χρησιμοποιείται όταν εγκαθίσταται ένας νέος σταθμός αναφοράς και πρέπει να συζευχθεί με το ρομπότ. Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία, πατήστε παρατεταμένα το κουμπί για 5 δευτερόλεπτα.



Εν τω μεταξύ, η κατάσταση του συστήματος μπορεί επίσης να ελεγχθεί στην οθόνη του ρομπότ. Όταν το κείμενο **APNT** εμφανίζεται στην οθόνη με διαφορετικό χρώμα, σημαίνει ότι το σύστημα έχει διαμορφωθεί σωστά και είναι έτοιμο για δημιουργία χάρτη.



Simbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.

Buton pornire

Buton înapoi

Buton verificare

Buton reincarcare

Buton rotativ
Rotiți pentru navigarea în meniul.
Apăsăți pentru confirmare.

5.1 ΠΡΟΣΘΗΚΗ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΣΤΗΝ ΕΦΑΡΜΟΓΗ REVOLA ΚΑΙ ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΗ ΤΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ

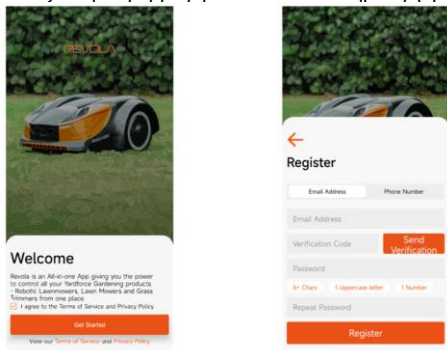
Εφαρμογή REVOLA APP

Εφαρμογή REVOLA APP είναι ένα βασικό συστατικό του συστήματος. Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝΣΥΝΕΡΓΑΖΕΤΑΙ με αυτήν την εφαρμογή για να δημιουργήσει ένα εικονικό σύστημα ορίων, το οποίο το ρομπότ θα αναγνωρίζει αργότερα και ΕΣΕΙΣ θα χρησιμοποιείτε για να εργάζεστε σωστά στο έδαφος. Για λήψη της εφαρμογής, σαρώστε τον κωδικό QR του Μαΐου. Μπορείτε επίσης να κάνετε αναζήτηση χειροκίνητα στο app store χρησιμοποιώντας τη λέξη-κλειδί **"REVOLA APP"**.

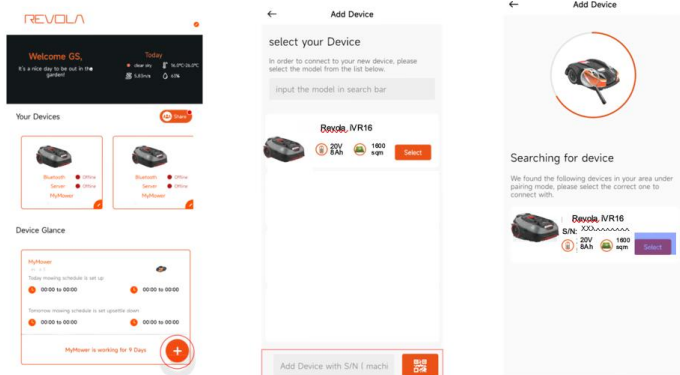
- **App Store** – για χρήστες iPhone
- **Google Play** – για χρήστες Android

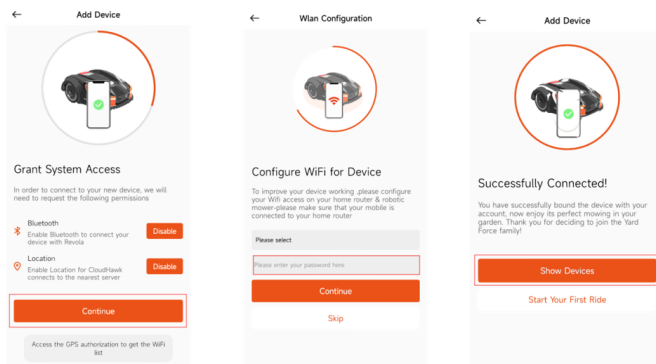


Ανοίξτε την εφαρμογή REVOLA και δημιουργήστε έναν νέο λογαριασμό.



Για να προσθέσετε το χλοοκοπτικό σας, κάντε κλικ στο σύμβολο "+" κάτω δεξιά στην κύρια σελίδα. Ελέγξτε τον σειριακό αριθμό του χλοοκοπτικού στην πινακίδα τύπου και, στη συνέχεια, εισαγάγετε τον σειριακό αριθμό ή σαρώστε τον κωδικό QR στην πινακίδα τύπου για να συνεχίσετε και ακολουθήστε τις οδηγίες στην οθόνη.

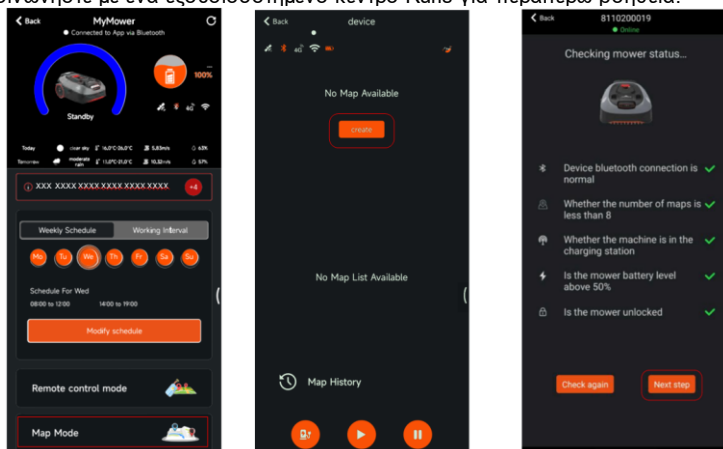




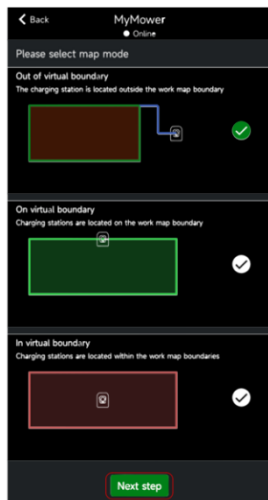
Σχεδιασμός και διαμόρφωση της περιοχής εργασίας

Μεταβείτε στη σελίδα προδιαγραφών της συσκευής, επιλέξτε Λειτουργία χάρτη και δημιουργήστε έναν νέο χάρτη.

Πριν εισέλθετε στη διαδικασία "Λειτουργία χάρτη" στην εφαρμογή, η εφαρμογή θα ελέγξει την κατάσταση του συστήματος για να διασφαλίσει ότι ο χάρτης μπορεί να δημιουργηθεί με επιτυχία. Εάν αντιμετωπίσετε δυσκολίες, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο Ruris για περαιτέρω βοήθεια.



Η εφαρμογή REVOLA υποστηρίζει τρεις τύπους τοποθέτησης σταθμών σύνδεσης: στην επιφάνεια του γκαζόν, στην επιφάνεια του γκαζόν ή εκτός της επιφάνειας του γκαζόν. Επιλέξτε την κατάλληλη για τον χάρτη σας.



Σταθμός σύνδεσης εκτός των εικονικών ορίων της περιοχής με γκαζόν
Βεβαιωθείτε ότι ο σταθμός σύνδεσης δεν βρίσκεται πολύ κοντά σε κτίρια, φράχτες ή δέντρα. Βεβαιωθείτε ότι υπάρχει μια ευθεία γραμμή τουλάχιστον 2 μέτρων μπροστά από την πλάκα βάσης.

Σταθμός σύνδεσης στην άκρη ΠΕΡΙΟΡΙΣΤΕ την εικονική επιφάνεια του γκαζόν .

Παρακαλούμε να επιβιβαστείτε σε σέλες ώστε ο σταθμός σύνδεσης να μην βρίσκεται πολύ κοντά σε κτίρια, φράχτες ή δέντρα.

Παρακαλούμε βεβαιωθείτε ότι υπάρχει μια ευθεία γραμμή τουλάχιστον 2 μέτρων στη μητρική πλακέτα .

Επιφάνεια γκαζόν INSIDE LIMIT

Παρακαλώ, βεβαιωθείτε ότι υπάρχει μια ευθεία γραμμή τουλάχιστον 2 μέτρων στη μητρική πλακέτα.

Παρακαλούμε μην τοποθετείτε τον σταθμό σύνδεσης πολύ κοντά στο εικονικό όριο (πρέπει να είναι μεγαλύτερο από 2 μέτρα).

Σημαντικές πληροφορίες πριν από τη σχεδίαση του χάρτη

 Παρακαλούμε να χειρίζεστε κοντά στο χλοοκοπτικό όταν σχεδιάζετε την περιοχή εργασίας για να αποφύγετε τη διακοπή σήματος. Η διαδικασία απαιτεί σύνδεση Bluetooth μεταξύ του μηχανήματος και της εφαρμογής (βεβαιωθείτε ότι η απόσταση μεταξύ του τηλεφώνου και του μηχανήματος είναι μικρότερη από 10 μέτρα).

 Το διάστημα μεταξύ των οριακών σημείων της περιοχής εργασίας πρέπει να είναι μεγαλύτερο από 50 cm και τα οριακά σημεία μπορούν να σχεδιαστούν μόνο όταν το τμήμα της γραμμής γίνει πράσινο.

 Λάβετε υπόψη ότι ο χάρτης της περιοχής με χλοοτάπητα περιορίζεται σε 96 σημεία.

 Το μήκος και το πλάτος του χάρτη πρέπει να είναι μικρότερα από 100 μέτρα.

  Πράσινη διακεκομμένη γραμμή: Μπορεί να σχεδιαστεί ένα σημείο στην τρέχουσα θέση.

  Κίτρινη διακεκομμένη γραμμή: Δεν είναι δυνατή η σχεδίαση σημείου στην τρέχουσα θέση.

  Συνεχής πράσινη γραμμή: Δημιουργήθηκε όριο εργασίας.

  Συνεχής μπλε γραμμή: Η διαδρομή του ρομποτικού χλοοκοπτικού προς τη βάση σύνδεσης.

  Συνεχής κόκκινη γραμμή: τα όρια του εμποδίου που δημιουργήθηκε.

  Διαγράφει το τελευταίο σχεδιασμένο σημείο.



Αποθηκεύστε και δημιουργήστε τον χάρτη.



Αποθηκεύστε τον χάρτη εμποδίων.



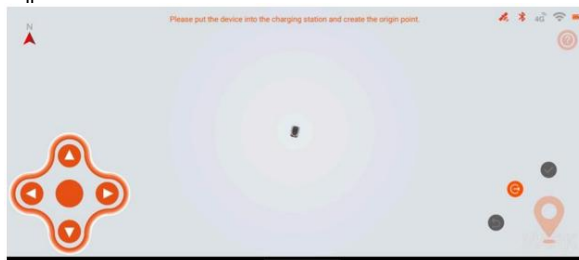
Προσθέστε ένα εμπόδιο.

Σχεδίαση του χάρτη με τον σταθμό σύνδεσης έξω από την περιοχή εργασίας του ρομπότ.
Διαμορφώστε τη διαδρομή καθοδήγησης και την περιοχή εργασίας.

Προσεκτικός

Κατά τη διαδικασία δημιουργίας χάρτη, βεβαιωθείτε ότι τα σύμβολα δορυφόρου  και bluetooth  έχουν πορτοκαλί χρώμα. Μπορείτε να τα δείτε στην επάνω δεξιά γωνία της οθόνης του κινητού σας τηλεφώνου.

Βήμα 1



Consola de navigare



Arăsați să
marcați punctul

Σημειώστε το πρώτο σημείο για τον σταθμό σύνδεσης.



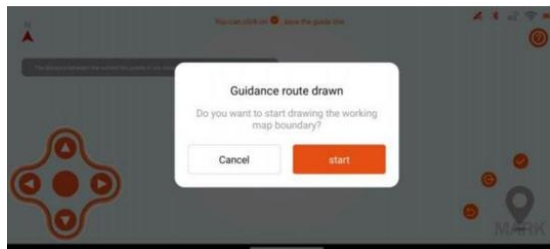
Κάντε κλικ για να εμφανίσετε περισσότερες πληροφορίες.

Βήμα 2



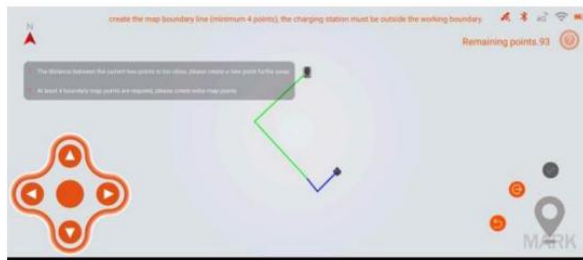
Πριν σημειώσετε το πρώτο σημείο της διαδρομής καθοδήγησης, παρακαλούμε να έχετε υπόψη σας ότι το ΡΟΜΠΟΤ θα δημιουργήσει μια ευθεία γραμμή 2 μέτρων στον σταθμό σύνδεσης κορπισίων.

Βήμα 3



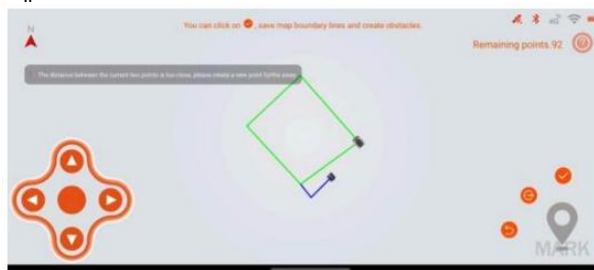
Μόλις επισημανθούν όλα τα σημεία της διαδρομής καθοδήγησης, πατήστε το κουμπί  για να αποθηκεύσετε τη διαδρομή καθοδήγησης και να συνεχίσετε τη διαδικασία ρύθμισης του εικονικού χάρτη.

Βήμα 4



Ο χρήστης πρέπει να έχει κατά νου ότι η ελάχιστη απόσταση μεταξύ κάθε σημείου είναι περίπου 50 cm και το σύστημα απαιτεί τουλάχιστον 4 σημεία (μέγιστο 96 σημεία). Ο χρήστης πρέπει να δώσει προσοχή στην κατάσταση της γραμμής κατά τη δημιουργία του χάρτη και να ακολουθήσει τα μηνύματα που εμφανίζονται από την εφαρμογή.

Βήμα 5

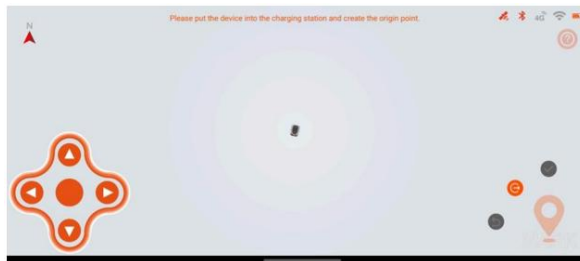


Αφού επισημανθούν όλα τα σημεία της περιοχής εργασίας, ο χρήστης πρέπει να πατήσει το κουμπί , να εισάγει ένα όνομα και να αποθηκεύσει τον χάρτη.

Σχεδιάζοντας τον χάρτη με τον σταθμό σύνδεσης κοντά στην περιοχή εργασίας. Ρύθμιση του χώρου εργασίας.

Κατά τη διαδικασία δημιουργίας χάρτη, βεβαιωθείτε ότι τα σύμβολα δορυφόρου  και bluetooth  έχουν πορτοκαλί χρώμα. Μπορείτε να τα δείτε στην επάνω δεξιά γωνία της οθόνης του κινητού σας τηλεφώνου.

Βήμα 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Σημειώστε το πρώτο σημείο για τον σταθμό σύνδεσης.

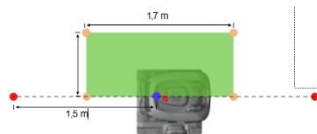
Βήμα 2



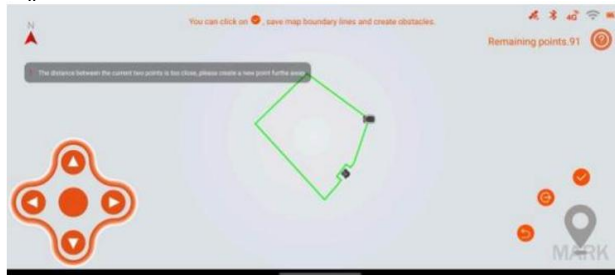
Δημιουργία εικονικού ορίου της περιοχής γκαζόν χρησιμοποιώντας κουμπιά πλοήγησης και σημεία σχεδίασης χάρτη.

Κοπή γύρω από τον σταθμό φόρτισης.

Για πιο αποτελεσματικό κόψιμο γκαζόν γύρω από τον σταθμό φόρτισης, το σύστημα δημιουργεί μια ειδική περιοχή γύρω από τον σταθμό και τον κουρεύει πρώτα.



Βήμα 3



Αφού επισημανθούν όλα τα σημεία της περιοχής εργασίας, ο χρήστης πρέπει να πατήσει το κουμπί , να εισάγει ένα όνομα και να αποθηκεύσει.

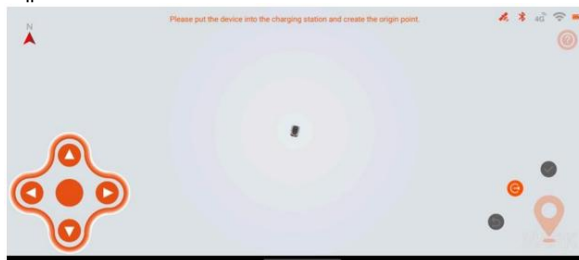
Σχεδίαση του χάρτη με τον σταθμό σύνδεσης εντός του χώρου εργασίας

. Ρύθμιση του χώρου εργασίας.

Προσεκτικός!

Κατά τη διαδικασία δημιουργίας χάρτη, βεβαιωθείτε ότι τα σύμβολα δορυφόρου  και bluetooth έχουν πορτοκαλί χρώμα. Μπορείτε να τα δείτε στην επάνω δεξιά γωνία της οθόνης του κινητού σας τηλεφώνου.

Βήμα 1



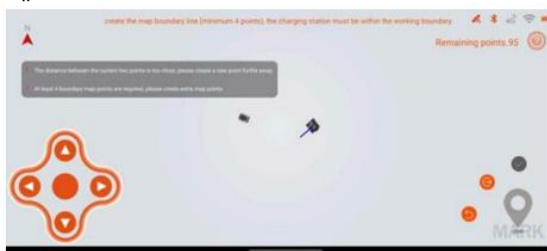
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

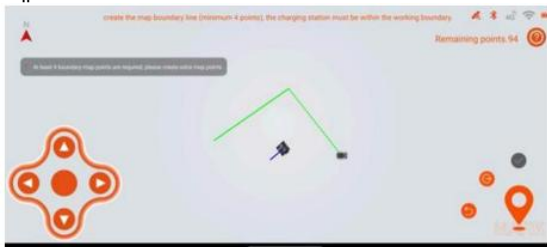
Σημειώστε το πρώτο σημείο για τον σταθμό σύνδεσης.

Βήμα 2



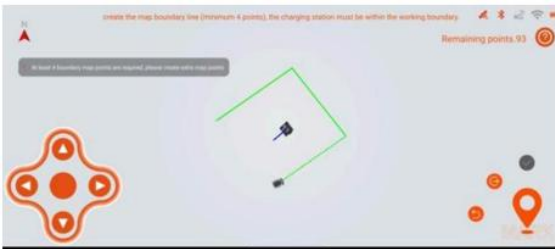
Πλοηγηθείτε στο ρομπότ στο επόμενο σημείο και σημειώστε το δεύτερο εικονικό σημείο ορίου.

Βήμα 3



Δώστε προσοχή στην ελάχιστη απόσταση περίπου 50 cm μεταξύ των σημείων και στην απαίτηση συστήματος για ελάχιστο αριθμό 4 σημείων (μέγιστο 96 σημεία).

Βήμα 4



Δώστε προσοχή στην κατάσταση της γραμμής κατά τη δημιουργία του χάρτη και στα μηνύματα που εμφανίζονται από την εφαρμογή.

Βήμα 5



Αφού επιλέξετε την περιοχή εργασίας με τα σημεία Mark to all (Μαρκάρισμα σε όλους), πατήστε το κουμπί , εισαγάγετε ένα όνομα και αποθηκεύστε την περιοχή εργασίας.

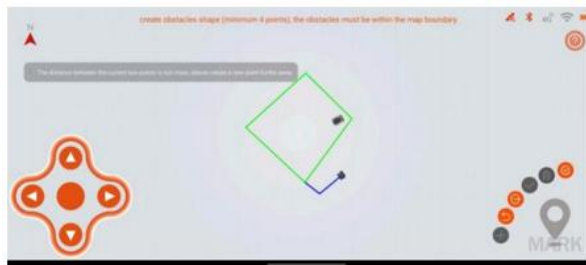


προσθήκη απαγορευμένης περιοχής / εμποδίου στον χάρτη. Απαγορεύεται η ζώνη διαμόρφωσης .

Προσεκτικός!

Κατά τη διαδικασία δημιουργίας χάρτη, βεβαιωθείτε ότι τα σύμβολα δορυφόρου και bluetooth έχουν πορτοκαλί χρώμα. Μπορείτε να τα δείτε στην επάνω δεξιά γωνία της οθόνης του κινητού σας τηλεφώνου.

Βήμα 1



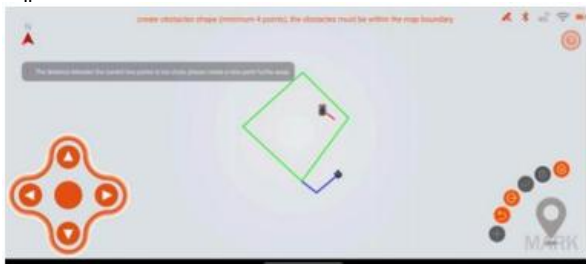
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Πλοηγηθείτε στο ρομπότ στο πρώτο σημείο της απαγορευμένης περιοχής/εμποδίου.

Βήμα 2



Σημειώστε το σημείο 2. Αφού σημειώσετε το δεύτερο σημείο, η γραμμή θα γίνει κόκκινη, υποδεικνύοντας την άκρη της απαγορευμένης ζώνης.

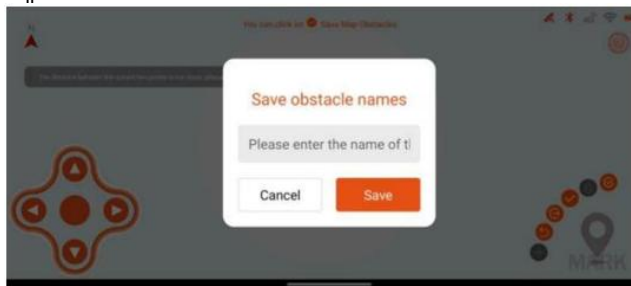
Βήμα 3



Δώστε προσοχή στην ελάχιστη απόσταση περίπου 50 cm μεταξύ των σημείων και στην απαίτηση συστήματος για ελάχιστο αριθμό 4 σημείων (μέγιστο 96 σημεία).

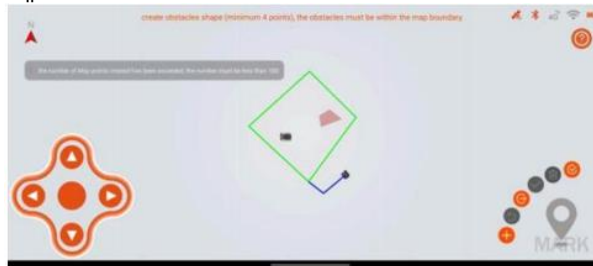
Δώστε προσοχή στην κατάσταση της γραμμής κατά τη δημιουργία του χάρτη και στα μηνύματα που εμφανίζονται από την εφαρμογή.

Βήμα 4



Αφού επιλέξετε τα σημεία Mark to all (Μαρκάρισμα σε όλους), πατήστε το κουμπί , εισαγάγετε ένα όνομα και αποθηκεύστε τον χώρο εργασίας.

Βήμα 5



Η καθορισμένη απαγορευμένη περιοχή θα επισημαίνεται με διαφορετικό χρώμα στον χάρτη.

Δημιουργία και συγχρονισμός του χάρτη με το ρομπότ.

Αφού ονομασθεί και αποθηκευτεί ο χάρτης, η εφαρμογή REVOLA επικοινωνεί με το ρομπότ και συγχρονίζει τις πληροφορίες του χάρτη με αυτό.



Ολοκλήρωση της διαδικασίας δημιουργίας χάρτη.

Ο χρήστης πρέπει να βρίσκεται κοντά στο ρομπότ και να βεβαιώνεται ότι το Bluetooth είναι συνδεδεμένο πριν ολοκληρώσει τη διαδικασία δημιουργίας χάρτη. Εάν η διαδικασία συγχρονισμού χάρτη διακοπεί, ο χρήστης πρέπει να επιστρέψει στη σελίδα του χάρτη και να ελέγξει εάν ο χάρτης έχει αποθηκευτεί με επιτυχία.

Διεπαφή λειτουργίας χάρτη.

Αφού δημιουργηθεί με επιτυχία ο χάρτης, θα εμφανιστεί στην κύρια σελίδα της λειτουργίας χάρτη. Ο χρήστης μπορεί να βρει πρόσβαση στη λειτουργία διαχείρισης εμποδίων εδώ.



Κουμπί επεξεργασίας εμποδίων.

Η εφαρμογή υποστηρίζει τη λειτουργία επεξεργασίας εμποδίων. Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης αποκτά πρόσβαση στη σελίδα επεξεργασίας εμποδίων. Πρέπει να διασφαλιστεί ότι το ρομπότ είναι συνδεδεμένο στο

κινητό τηλέφωνο μέσω Bluetooth.



Κουμπί διαγραφής χάρτη.

Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης διαγράφει τον χάρτη που εφαρμόζεται αυτήν τη στιγμή.



Μετάβαση σε δορυφορικό χάρτη.

Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης μπορεί να δει τον χάρτη σε λειτουργία δορυφόρου.

**Κουμπί επιστροφής στον σταθμό σύνδεσης.**

Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης δίνει εντολή στο ρομπότ να επιστρέψει στον σταθμό σύνδεσης.

**κουμπί.**

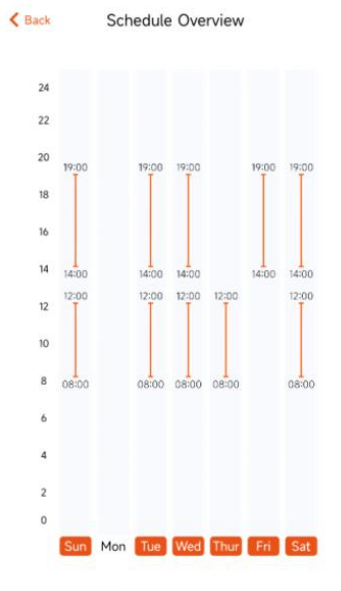
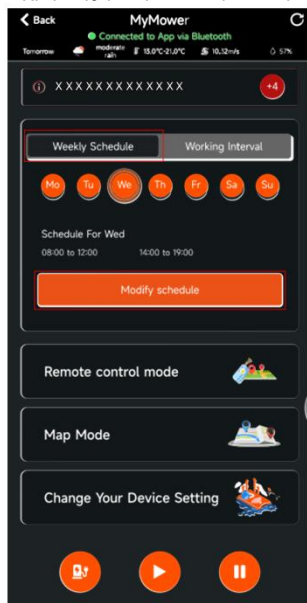
Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης δίνει εντολή στη σέλα ROBOT να ξεκινήσει το κούρεμα.

**Κουμπί παύσης.**

Πατώντας αυτό το κουμπί, ο χρήστης θέτει το ρομπότ σε παύση.

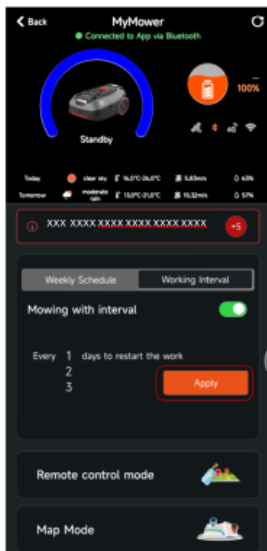
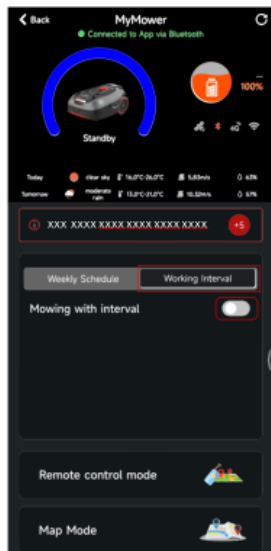
**Λειτουργίες και ρυθμίσεις της εφαρμογής REVOLA****Ρύθμιση του χρονοδιαγράμματος εργασίας**

Ο χρήστης μπορεί να ορίσει το πρόγραμμα εργασίας από την εφαρμογή REVOLA. Υπάρχουν δύο λειτουργίες προγραμματισμού: εβδομαδιαίο πρόγραμμα και διάστημα εργασίας. Στην εβδομαδιαία λειτουργία, ο χρήστης μπορεί να ορίσει επτά ημέρες, κάθε ημέρα έχει δύο χρονικά διαστήματα. Στη λειτουργία διαστήματος εργασίας, ο χρήστης μπορεί να ορίσει την ημέρα επανεκκίνησης αφού το ρομπότ ολοκληρώσει το κούρεμα του.



Απăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Απăsarea butonului „x” pentru σtergereα unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

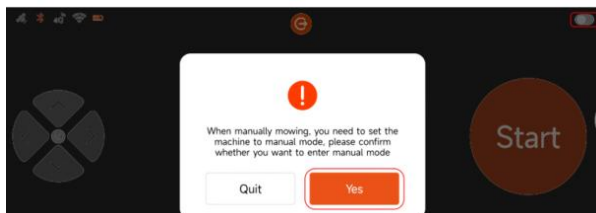
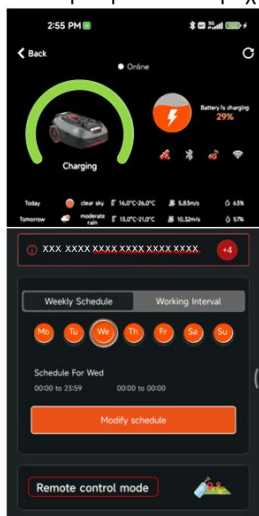


Διάστημα εργασίας.

Σε αυτήν τη λειτουργία εργασίας, το ρομπότ θα επανεκκινήσει και θα κουρέψει ξανά ολόκληρη την περιοχή του γκαζόν μετά το καθορισμένο χρονικό διάστημα.

Λειτουργία τηλεχειρισμού.

Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ υποστηρίζει τη «Λειτουργία τηλεχειρισμού». Ο χρήστης μπορεί να πιλοτήσει το ρομπότ σε μια συγκεκριμένη περιοχή και να θέσει σε λειτουργία τον κινητήρα της χλοοκοπτικής μηχανής. Πρέπει να βρίσκεται κοντά στο ρομπότ και να δίνει προσοχή στον κίνδυνο ατυχήματος κατά τη διάρκεια του τηλεχειρισμού.



Προσοχή!

Η λειτουργία "Τηλεχειριστήριο" απαιτεί τη διατήρηση της σύνδεσης Bluetooth ανά πάσα στιγμή. Ο χρήστης πρέπει να βρίσκεται κοντά στο ρομπότ κατά τη χρήση αυτής της λειτουργίας.



Πρέπει να βεβαιωθείτε ότι αυτό το κουμπί είναι ενεργοποιημένο κατά τη χρήση της λειτουργίας "Τηλεχειριστήριο".



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

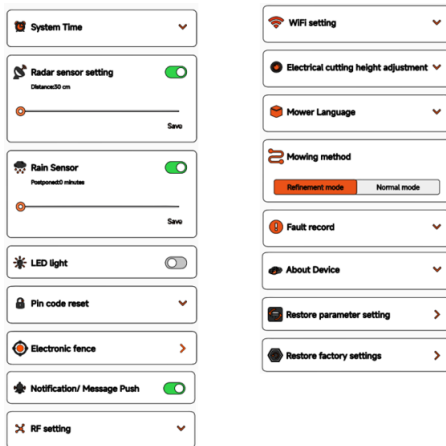
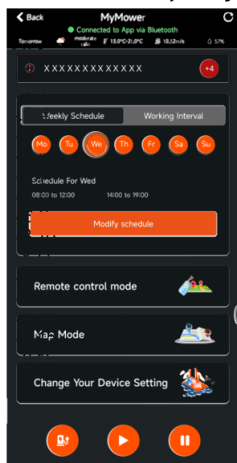
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



Ieșirea din modul telecomandă.

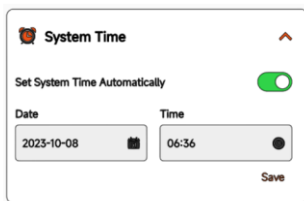
Αλλαγή ρυθμίσεων

Στην αρχică σελίδα της συσκευής, πατήστε « Αλλαγή ρυθμίσεων συσκευής» για να αποκτήσετε πρόσβαση, να δείτε και να αλλάξετε τις ρυθμίσεις του ρομποτικού χλοοκοπτικού.



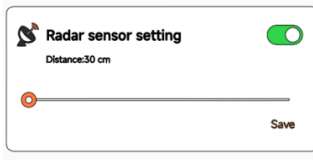
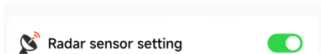
Ρύθμιση της ώρας συστήματος

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό μπορεί να ρυθμιστεί ώστε να ρυθμίζει αυτόματα την ώρα συστήματος, ακολουθώντας την ώρα στο κινητό σας τηλέφωνο ή να ρυθμίζει χειροκίνητα την ώρα λειτουργίας.



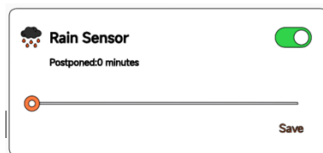
Ρύθμιση του αισθητήρα ραντάρ

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σας επιτρέπει να ρυθμίσετε την απόσταση ανίχνευσης του αισθητήρα ραντάρ μεταξύ 30 cm και 60 cm.



Ρύθμιση του αισθητήρα βροχής

Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝσας επιτρέπει να ενεργοποιήσετε ή να απενεργοποιήσετε τον αισθητήρα βροχής. Αφού ενεργοποιήσετε τον αισθητήρα, μπορείτε επίσης να ρυθμίσετε τον χρόνο καθυστέρησης: το χρονικό διάστημα που το ρομπότ θα παραμείνει στον σταθμό φόρτισης αφού στεγνώσει ο αισθητήρας βροχής.



Ρύθμιση της λυχνίας LED

Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝσας επιτρέπει να διαμορφώσετε τη λυχνία LED. Μετά την ενεργοποίηση, είναι διαθέσιμες δύο λειτουργίες: " Πάντα ενεργοποιημένη" και "Λειτουργία θέσης σε λειτουργία". Για λεπτομέρειες σχετικά με τη δοκιμαστική λειτουργία, ανατρέξτε στην παρακάτω περιγραφή.



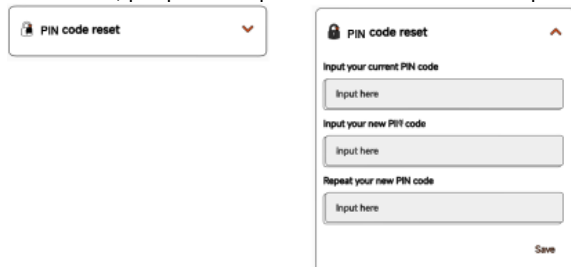
Λειτουργία θέσης σε λειτουργία Όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία ελέγχου , η λυχνία LED λειτουργεί σύμφωνα με τις παραπάνω αρχές :

- **Σταθερά αναμμένο πράσινο** : σε κατάσταση αναμονής ή σε λειτουργία, σηματοδοτεί δορυφόρους. Είναι φυσιολογικό.
- **Έντονο πράσινο** : σε κατάσταση αναμονής ή σε λειτουργία, το σήμα των δορυφόρων είναι ασθενές, αλλά η λειτουργία είναι εφικτή.
- **Σταθερό μπλε** : κατά τη φόρτιση, το σήμα των δορυφόρων είναι φυσιολογικό.
- **Αναβοσβήνει με μπλε χρώμα** : κατά τη φόρτιση, το σήμα των δορυφόρων είναι ασθενές, αλλά η λειτουργία είναι εφικτή.
- **Σταθερό κόκκινο** : διακοπή έκτακτης ανάγκης / ανάγνωση / έλλειψη σύνδεσης μεταξύ του σταθμού αναφοράς και του ρομπότ.
- **Αναβοσβήνει κόκκινο: συνθήκη σφάλματος** .
- **Αναβοσβήνει με κίτρινο χρώμα** : ασθενές σήμα δορυφόρου.
- **Σταθερό μωβ** : σε λειτουργία "ηλεκτρονιστηρίου" , οι δορυφόροι σήματος. Είναι φυσιολογικό.

- **Έντονο μωβ** : σε λειτουργία «τηλεχειρισμού» , το σήμα των δορυφόρων είναι ασθενές, αλλά η λειτουργία είναι δυνατή.
- **Σταθερό λευκό** : με την πάροδο του χρόνου το OTA (υλικολογισμικό ενημέρωση) διαδικασία.

Επαναφορά του κωδικού PIN

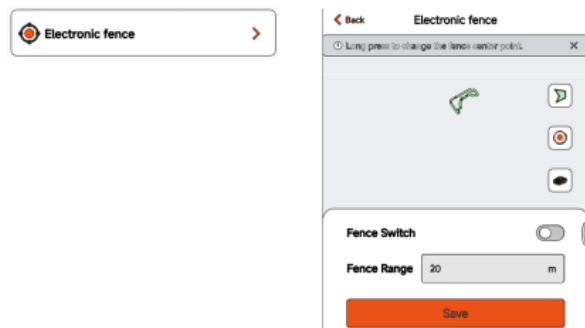
Το ρομπωτικό χλοοκοπτικό σας επιτρέπει να επαναφέρετε τον κωδικό PIN. Αφού εισαγάγετε τον αρχικό κωδικό PIN, μπορείτε να ορίσετε έναν νέο κωδικό PIN για τη συσκευή.



The image shows two parts of the PIN reset process. On the left is a button labeled 'PIN code reset' with a downward arrow. On the right is a form titled 'PIN code reset' with three input fields: 'Input your current PIN code', 'Input your new PIN code', and 'Repeat your new PIN code'. Each field has a placeholder 'Input here'. A 'Save' button is at the bottom right of the form.

Ρυθμίσεις ηλεκτρικού

φράχτη Η χλοοκοπτική μηχανή ρομπότ επιτρέπει την ενεργοποίηση ή απενεργοποίηση του ηλεκτρικού φράχτη. Αφού ενεργοποιήσετε τον διακόπτη "Διακόπτης φράχτη" , πατήστε το κουμπί  για να ορίσετε το σημείο προέλευσης του ηλεκτρικού φράχτη. Στη συνέχεια, μπορείτε να ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΕΤΕ την τιμή "Εύρος φράχτη". Εάν το σύστημα εντοπίσει ότι το ρομπότ έχει υπερβεί αυτήν την τιμή, θα στείλει αυτόματα ένα μήνυμα ειδοποίησης μέσω του κινητού τηλεφώνου του χρήστη PHONE .



The image shows the 'Electronic fence' settings screen. At the top is a button labeled 'Electronic fence' with a right arrow. Below it is a map showing a green target icon. To the right of the map are three icons: a target, a power button, and a speaker. Below the map is a 'Fence Switch' toggle switch, currently turned on. Below that is a 'Fence Range' input field with the value '20' and a unit 'm'. A 'Save' button is at the bottom.

Ειδοποιήσεις / Αποστολή μηνυμάτων

Το ρομπότ χλοοκοπτικού σας επιτρέπει να ενεργοποιήσετε ή να απενεργοποιήσετε τη λειτουργία ειδοποιήσεων/αποστολής μηνυμάτων. Μετά την ενεργοποίηση αυτής της λειτουργίας, το σύστημα θα στέλνει αυτόματα μηνύματα στο κινητό τηλέφωνο του χρήστη κάθε φορά που προκύπτουν σχετικά συμβάντα στη λειτουργία του ρομπότ.



The image shows a toggle switch labeled 'Notification/ Message Push'. The switch is currently turned on, indicated by a green circle.

Ρύθμιση Ραδιοσυχνότητας (RF)

Όταν χρησιμοποιείτε πολλαπλές συσκευές σε κοντινή απόσταση (π.χ. δύο μονάδες στο ίδιο πεδίο), εάν παρουσιαστούν παρεμβολές ραδιοσυχνοτήτων, η ρύθμιση μπορεί να ελεγχθεί και, εάν είναι απαραίτητο, το κανάλι RF μπορεί να αλλάξει.



RF setting

Slink info

ID:
MD:

The communication is abnormal, the same channel exists nearby
Slink status:

Ρύθμιση

WiFi Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝσάς επιτρέπει να διαμορφώσετε την πρόσβαση WiFi. Για παράδειγμα, εάν αλλάξετε τον οικιακό δρομολογητή, μπορείτε να εισαγάγετε το νέο όνομα και τον κωδικό πρόσβασης WiFi και το ρομπότ θα χρησιμοποιήσει αυτά τα δεδομένα για να συνδεθεί στο διαδίκτυο. Συνιστάται να θυμάστε ότι το ρομπότ υποστηρίζει μόνο τη συχνότητα 2,4 GHz.



WiFi setting

Select your WiFi name:

Input your password:

Ρύθμιση του ύψους κοπής

Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝσάς επιτρέπει να ρυθμίζετε το ύψος κοπής μέσω αυτής της λειτουργίας.

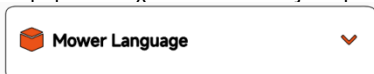


Electrical cutting height adjustment

Select your cutting height: 50 mm

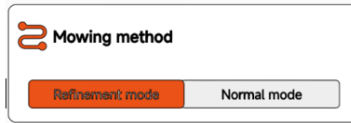
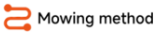
Ρύθμιση της γλώσσας εμφάνισης.

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σάς επιτρέπει να επιλέξετε τη γλώσσα εμφάνισης.



Μέθοδος κουρέματος γκαζόν

Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝσάς επιτρέπει να επιλέξετε τη μέθοδο κουρέματος γκαζόν. Διατίθενται δύο μέθοδοι: "Λειτουργία διπλής κάλυψης" και "Κανονική λειτουργία".



Κάλυψη διπλής λειτουργίας : Το ρομπότ χλοοκοπτικού θα κλαδεύει αρχικά από βορρά προς νότο και στη συνέχεια από ανατολή προς δύση.

Κανονική λειτουργία: Το ρομπότ χλοοκοπτικού μπορεί να κουρεύει πρώτα από βορρά προς νότο και, για ζώνη χωρίς κούρεμα, θα κουρεύει από ανατολικά προς δυτικά για να τα καλύψει πλήρως.

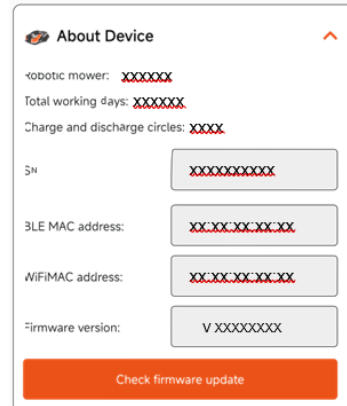
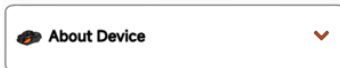
Αρχείο καταγραφής σφαλμάτων

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σας επιτρέπει να προβάλλετε τις τελευταίες πέντε εγγραφές σφαλμάτων χρησιμοποιώντας αυτήν τη λειτουργία.



Σχετικά με τη συσκευή

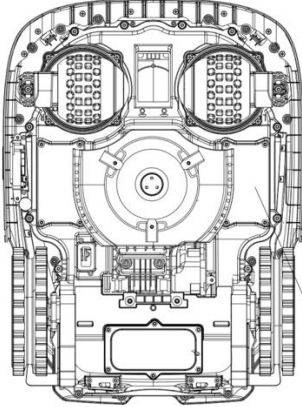
Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ σας επιτρέπει να προβάλλετε πληροφορίες σχετικά με τη συσκευή. Μπορείτε επίσης να ελέγξετε την έκδοση λογισμικού και αν είναι διαθέσιμη μια νέα έκδοση.



Ενημέρωση λογισμικού εκτός σύνδεσης

Το σύστημα υποστηρίζει επίσης τη λειτουργία ενημέρωσης λογισμικού σε λειτουργία εκτός σύνδεσης. Το

λογισμικό εκτός σύνδεσης θα είναι διαθέσιμο στον ιστότοπό μας και ο χρήστης πρέπει να κατεβάσει το αρχείο σε μια συσκευή USB και να εκτελέσει την ενημέρωση σύμφωνα με τις παρακάτω οδηγίες.



Port USB

Επαναφορά παραμέτρων

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό σας επιτρέπει να επαναφέρετε τις παραμέτρους από το μενού διαμόρφωσης.

 Restore parameter setting >



Parameter settings will be reset, is it reset?

No

Yes

Επαναφορά εργοστασιακών ρυθμίσεων

Το ρομποτικό χλοοκοπτικό επιτρέπει την πλήρη επαναφορά όλων των δεδομένων, συμπεριλαμβανομένων των δημιουργημένων χαρτών.

 Restore factory settings >



This operation will restore the factory data of the device, all data will be deleted, please [operate carefully](#).

No

Yes

4. ΘΈΣΗ ΣΕ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ

Εμφάνιση και λειτουργία

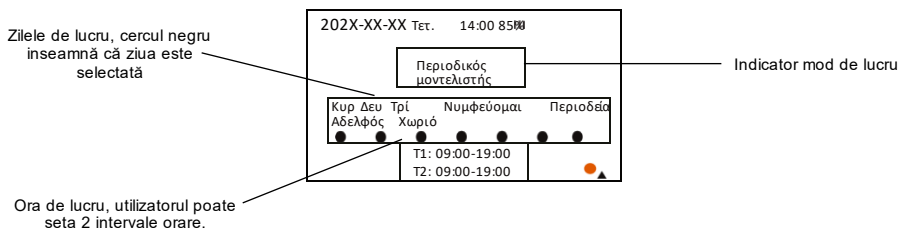
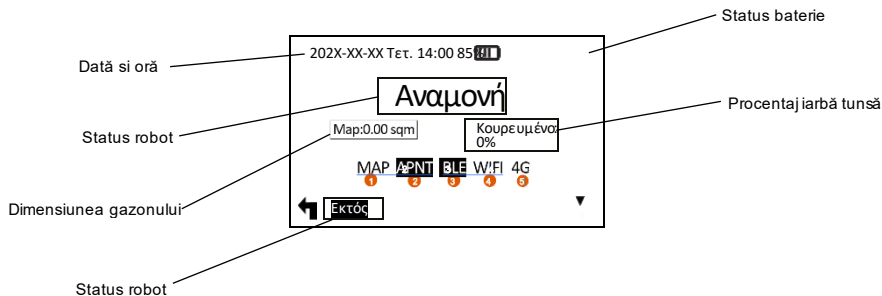
Αρχική σελίδα μετά την εκκίνηση

Αφού ενεργοποιήσει το ρομποτικό χλοοκοπτικό, ο χρήστης πρέπει να εισαγάγει τον **κωδικό PIN** (ορίστε τον κωδικό PIN εάν το ρομπότ χρησιμοποιείται για πρώτη φορά).

Εάν ο χρήστης δεν ρυθμίσει το ΡΟΜΠΟΤ εντός 3 **λεπτών**, το ρομπότ θα μπλοκαριστεί ξανά και ο ΧΡΗΣΤΗΣ θα εισάγει ξανά τον κωδικό PIN.

Please Enter PIN Code

* * * *



1. Σύμβολο ΧΑΡΤΗ

Ένδειξη χάρτη: όταν εμφανίζεται με διαφορετικό χρώμα, σημαίνει ότι υπάρχει ένας λειτουργικός χάρτης αποθηκευμένος στο σύστημα.

2. Σύμβολο APNT

Ένδειξη κατάσταση συστήματος: όταν εμφανίζεται με διαφορετικό χρώμα, σημαίνει ότι το ρομπότ έχει καλή σύνδεση με το δορυφορικό σύστημα και η κάμερα είναι έτοιμη.

3. Σύμβολο BLE

Ένδειξη Bluetooth: Όταν είναι συνδεδεμένο το Bluetooth, το σύμβολο εμφανίζεται με διαφορετικό χρώμα.

4. Σύμβολο Wi-Fi

WiFi : όταν είναι συνδεδεμένο WiFi , το σύμβολο εμφανίζεται με διαφορετικό χρώμα.

5. Σύμβολο 4G

Ένδειξη 4G: όταν είναι συνδεδεμένα δεδομένα κινητής τηλεφωνίας, το σύμβολο εμφανίζεται με διαφορετικό χρώμα.

6. Σύμβολο ▼

Χρησιμοποιήστε το κουμπί "↓" στο πληκτρολόγιο πλοήγησης για να μετακινηθείτε στην οθόνη στην επόμενη σελίδα.

7. Σύμβολο ▲

Χρησιμοποιήστε το κουμπί "↑" στο πληκτρολόγιο πλοήγησης για να μετακινηθείτε στην οθόνη στην προηγούμενη σελίδα.

Κύριο μενού ρυθμίσεων ρομπότ

Όταν εμφανιστεί η κύρια διεπαφή SCREEN robot SHOW , πατήστε το κουμπί "Πίσω" για να αποκτήσετε πρόσβαση στη σελίδα ρυθμίσεων του ρομπότ.

Ρύθμιση της "Ημερομηνίας" και της ώρας

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Ημερομηνία" και "Ωρα " και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για πρόσβαση στη ρύθμιση A.

Settings 1. Date & Time 2. Working Date & Mode 3. PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. RF Setting 6. Mowing Mode 7. Others	Date & Time 2024-03-15 12:52	Modification saving? 1. YES 2. NO
---	-------------------------------------	---

Ρύθμιση "Ημερομηνίας και λειτουργίας"

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Ημερομηνία και λειτουργία" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για να εισαγάγετε τη ρύθμιση.

Αυτή η ρύθμιση περιλαμβάνει τρεις επιλογές:

1. Ημερομηνία και ώρα εργασίας.
2. Ο τρόπος εργασίας.
3. κλάδεμα στην ώρα της ημέρας.

ρυθμίσεις εργασιών ημερών

Παρακαλώ, σελάρτε ακολουθήστε τις εικόνες από τον Μάιο και χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να ρυθμίσετε τις ημέρες εργασίας του ρομπότ .

Settings 1. Date & Time 2. Working Date & Mode 3. PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. RF Setting 6. Mowing Mode 7. Others	Working Date & Mode: 1. Working 2. Working Mode 3. Mowing with daylight	Working Date & Time: 1. Set working day 2. Set working time
---	--	---

Working Date & Time: Use knob to select working days Sun Mon Tue Wed Thu Fri Sat

ρυθμίσεις ωρών εργασίας

Παρακαλώ, σελάρτε ακολουθήστε τις εικόνες από τον Μάιο και μετά χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να ρυθμίσετε τις ώρες εργασίας του ρομπότ .

Για κάθε εργασία ημέρα που ενεργοποιείται, ο χρήστης μπορεί να ορίσει δύο ώρες διαστήματα.

Settings 1. Date & Time 2. Working Date & Mode 3. PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. RF Setting 6. Mowing Mode 7. Others	Working Date & Mode: 1. Working 2. Working Mode 3. Mowing with daylight	Working Date & Time: 1. Set working day 2. Set working time
---	--	---

Set working time Sun Mon Tue Wed Thu Fri Sat 0 1 2 3 4 5 6 09:00-19:00 09:00-19:00	Set working time Working Date: Fri 09:00-19:00 09:00-19:00
--	---

ρυθμίσεις κωδικού PIN

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Κωδικός πρόσβασης" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για ρύθμιση πρόσβασης A.

Για να αλλάξει ο χρήστης τον κωδικό PIN, πρέπει :

1. εισαγάγετε τον υπάρχοντα κωδικό PIN.
2. εισαγωγή νέου κωδικού PIN.
3. επιβεβαιώνεται με την εκ νέου εισαγωγή του νέου κωδικού PIN.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Enter Old PIN code * * * *	2	Enter New PIN code * * * *	3
Please Re-Enter New PIN code * * * *		4			

Ρύθμιση "Αισθητήρες" και ύψους κοπής

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Αισθητήρες" και ύψους κοπής" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για τη ρύθμιση πρόσβασης A.

Σε αυτές τις ρυθμίσεις, ο χρήστης μπορεί να ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΕΙ τις ακόλουθες λειτουργίες:

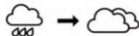
- αισθητήρες βροχής
- Υπερηχητικός αισθητήρας
- Ύψος κοπής ρομπότ
- Φωνή ειδοποίησης ρομπότ

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2
---	---	---	---

αισθητήρες βροχής

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Αισθητήρας βροχής" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για τη ρύθμιση πρόσβασης A.

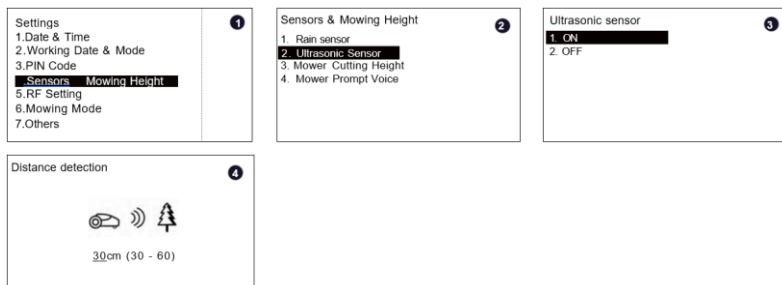
Στη συνέχεια, ο χρήστης μπορεί να ρυθμίσει τον χρόνο καθυστέρησης στη βάση σύνδεσης και στη συνέχεια, όταν ο ΑΙΣΘΗΤΗΡΑΣ ανιχνεύσει ξηρότητα. Μετά την ολοκλήρωση της ρύθμισης, αυτό θα εφαρμοστεί.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain Sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2	Rain Sensor 1. ON 2. OFF	3
Rain Delay Time  060 min (0 - 999)		4			

Υπερηχητικός αισθητήρας

επιλογή "Αισθητήρας υπερήχων" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για τη ρύθμιση πρόσβασης A.

Στη συνέχεια, ο χρήστης μπορεί να ρυθμίσει την απόσταση μεταξύ της κεφαλής του υπερηχητικού αισθητήρα και των αντικειμένων που ανιχνεύονται.

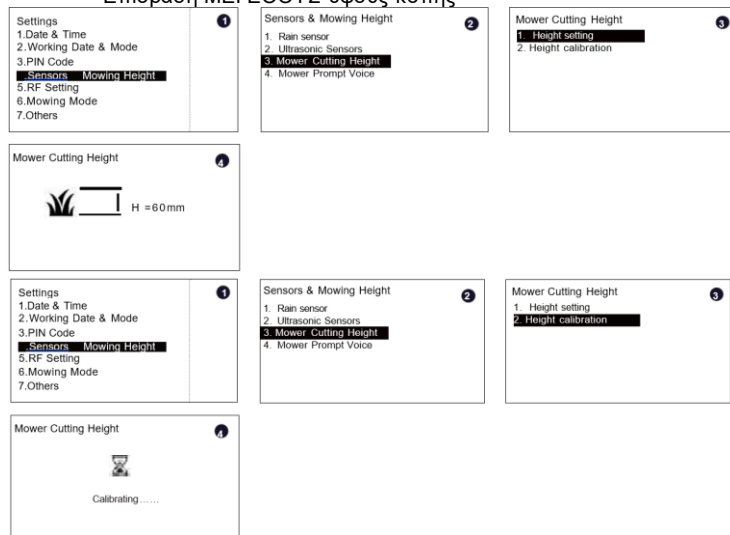


Ύψος κοπής ρομπότ

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Ύψος κοπής ρομπότ" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για τη ρύθμιση πρόσβασης A.

Στη συνέχεια, ο χρήστης μπορεί να χρησιμοποιήσει το περιστροφικό κουμπί για να:

- Ρυθμίστε το επιθυμητό ύψος κοπής
- Επίδραση ΜΕΓΕΘΟΥΣ ύψους κοπής

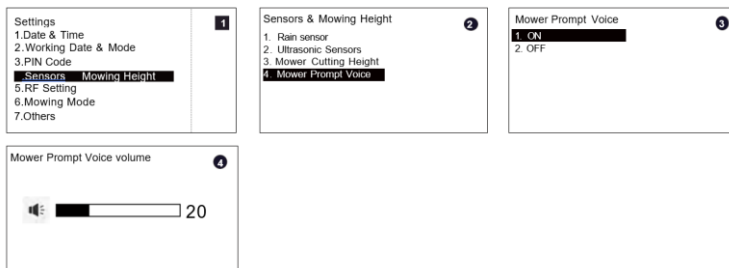


Φωνή ειδοποίησης ρομπότ

επιλογή «Φωνητική ειδοποίηση ρομπότ» και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για ρύθμιση πρόσβασης A.

Χρήστης ίσως:

- Ενεργοποιήστε ή απενεργοποιήστε τη φωνή ειδοποίησης του ρομπότ .
- Ρυθμίστε την ένταση της φωνής.

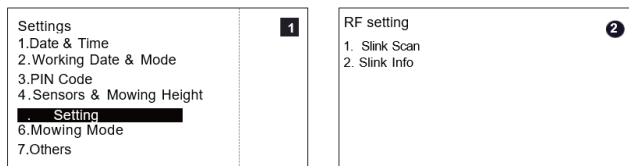


Ρύθμιση RF

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Ρύθμιση RF" και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για ρύθμιση πρόσβασης A.

Σε αυτές τις ρυθμίσεις, υπάρχουν δύο επιλογές:

1. Σάρωση Slink – επιτρέπει τη σάρωση διαθέσιμων συχνοτήτων RF για την ανίχνευση συνδέσεων.
2. Πληροφορίες σύνδεσης – εμφάνιση πληροφοριών σχετικά με την τρέχουσα σύνδεση RF, όπως αναφορά ισχύος ή λεπτομέρειες σχετικά με τη μονάδα RF.



Σάρωση με κρυφή σύνδεση

Στη συνέχεια, όταν ο ΧΡΗΣΤΗΣ πρέπει να ΑΛΛΑΞΕΙ τον σταθμό αναφοράς ή υπάρχουν παρεμβολές στο υπάρχον κανάλι επικοινωνίας, είναι απαραίτητο να χρησιμοποιήσει τη λειτουργία Slink Scan για να αναζητήσει και να συνδέσει το κανάλι ανάλογα.



Punerea stației de referință în modul de împerechere.
 Apăsati butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
 După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
 Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Σάρωση με κρυφή σύνδεση

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη ρύθμιση "Σάρωση με σύνδεση".

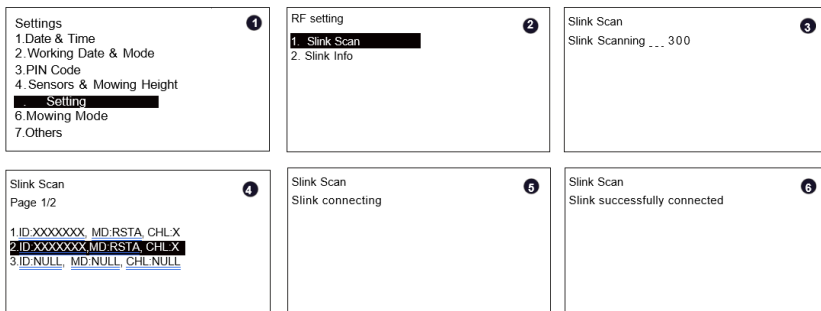
Το POMΠΟΤ θα δοκιμάσει τους σταθμούς αναφοράς FIND στη σέλα, οι οποίοι είναι διαθέσιμοι για 300 δευτερόλεπτα.

Μετά τις σαρώσεις END, όλα τα κανάλια που ανιχνεύονται θα εμφανιστούν σε μια λίστα.

- Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε το στοιχείο ανάλογα.
- Βεβαιωθείτε ότι το επιλεγμένο ID ΣΥΝΑΦΕΙ με τον σειριακό αριθμό του σταθμού αναφοράς.

Το POMΠΟΤ θα προσπαθήσει στη συνέχεια να συνδεθεί με τον σταθμό αναφοράς.

- Μόλις πραγματοποιηθούν οι συνδέσεις, στην οθόνη θα εμφανιστεί το μήνυμα "Η σύνδεση ολοκληρώθηκε με επιτυχία".

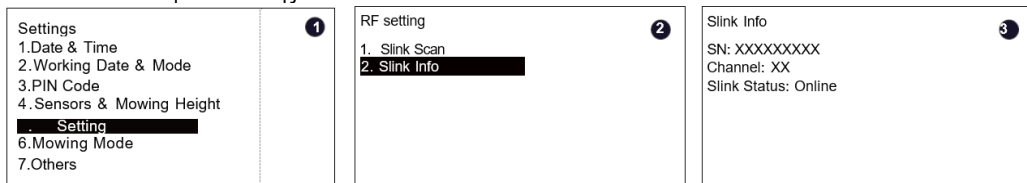


Πληροφορίες Slink

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε «RF» Ρύθμιση " και, στη συνέχεια, πατήστε το κουμπί για πρόσβαση στη ρύθμιση "Πληροφορίες σύνδεσης" .

Σε αυτήν τη σελίδα θα εμφανιστούν οι ακόλουθες πληροφορίες:

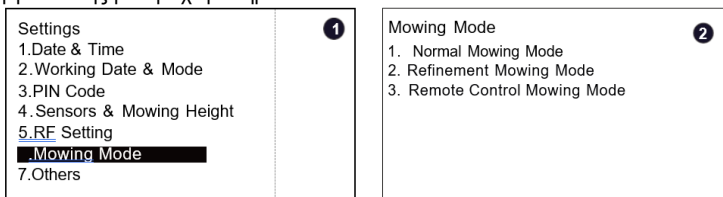
- Σειριακός αριθμός σταθμού αναφοράς
- Κανάλι RF
- Σύνδεση κατάσταση



Ρύθμιση της "Λειτουργίας Κοπής"

Ο χρήστης μπορεί να επιλέξει τρεις λειτουργίες περικοπής:

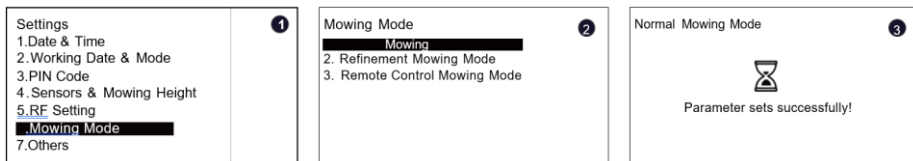
1. Κανονική λειτουργία κουρέματος.
2. Εκλεπτυσμένο κούρεμα.
3. Λειτουργία κοπής με τηλεχειριστήριο .



Κανονική λειτουργία κουρέματος

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την «Κανονική Λειτουργία Κοπής».

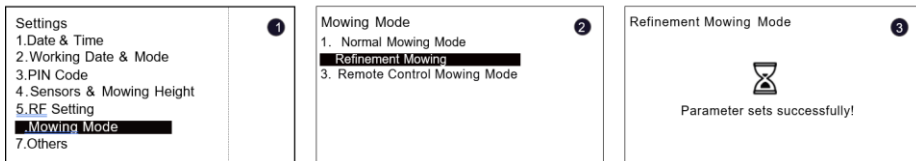
Με αυτόν τον τρόπο, το ρομπότ θα κλαδεύει το γκαζόν σε κατεύθυνση Βορρά-Νότου σύμφωνα με το γεωμαγνητικό πεδίο.



Εκλεπτυσμένο στυλ κουρέματος

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε τη « Λειτουργία Λεπτομερούς Κοπής » .

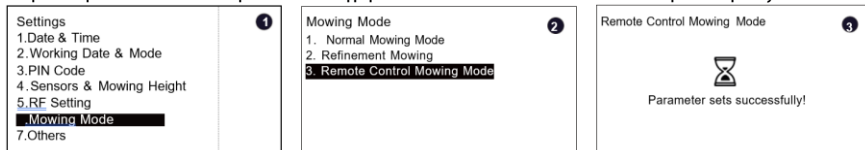
Με αυτόν τον τρόπο, το ρομπότ θα κλαδεύει το γκαζόν πρώτα προς Βορρά-Νότο σύμφωνα με το γεωμαγνητικό πεδίο και στη συνέχεια θα κλαδεύει προς Ανατολή-Δύση .



Λειτουργία κοπής με τηλεχειριστήριο

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε το τηλεχειριστήριο "Λειτουργία κοπής".

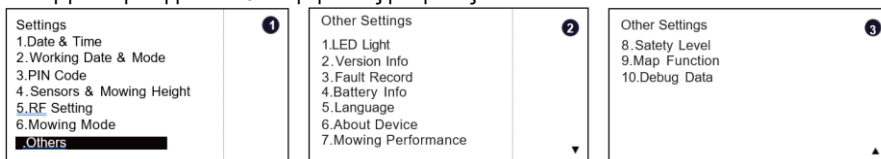
Σε αυτήν τη λειτουργία, το ρομπότ θα συνδεθεί με το κινητό τηλέφωνο μέσω Bluetooth και ο ΧΡΗΣΤΗΣ θα χρησιμοποιήσει την ΕΦΑΡΜΟΓΗ για να πλοηγηθεί στο ΡΟΜΠΟΤ και να κλαδέψει το γκαζόν.



Ρύθμιση "Άλλο"

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε την επιλογή "Άλλο".

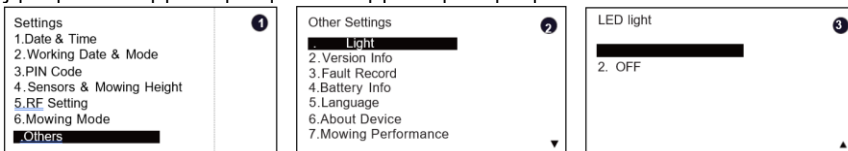
Αυτή η λειτουργία περιλαμβάνει 10 διαφορετικές ρυθμίσεις.



Ρυθμίσεις φωτισμού LED

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Φωτά LED".

Ο χρήστης μπορεί να ενεργοποιήσει ή να απενεργοποιήσει τη λωρίδα LED.



Λειτουργικά φώτα LED

Όταν οι λυχνίες LED είναι αναμμένες, αυτά ΛΕΙΤΟΥΡΓΟΥΝ σύμφωνα με την ακόλουθη αρχή:

- Σταθερά πράσινο: σε κατάσταση αναμονής ή σε λειτουργία, σήμα δορυφόρου. Είναι φυσιολογικό.
- Πράσινο παλλόμενο: σε κατάσταση αναμονής ή σε λειτουργία, το σήμα του δορυφόρου είναι ασθενές, το σύστημα κάμερας είναι έργο.
- μπλε: κατά τη φόρτιση, το σήμα του δορυφόρου είναι φυσιολογικό.
- Μπλε παλλόμενο: κατά τη φόρτιση, το σήμα του δορυφόρου είναι ασθενές, αλλά λειτουργεί.
- Σταθερό κόκκινο: διακοπή έκτακτης ανάγκης/ ανάγνωση/ καμία σύνδεση μεταξύ του σταθμού αναφοράς και του ρομπότ.
- Αναβοσβήνει με κόκκινο χρώμα: κατάσταση σφάλματος.
- Αναβοσβήνει με κίτρινο χρώμα: ασθενές σήμα δορυφόρου.
- Σταθερό μωβ: στη μονάδα τηλεχειρισμού, σήμα δορυφόρου. Είναι φυσιολογικό.
- Παλμικό μωβ: στη μονάδα τηλεχειρισμού, το σήμα του δορυφόρου είναι ασθενές, αλλά λειτουργεί.

Πληροφορίες σχετικά με την έκδοση

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Πληροφορίες" σχετικά με την έκδοση.

Ο χρήστης μπορεί να ελέγξει πληροφορίες σχετικά με τη συσκευή, όπως την έκδοση υλικολογισμικού, τον σειριακό αριθμό και άλλες τεχνικές λεπτομέρειες.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	SN: XXXXXXXXXX HstVer: XXXXX NavVer: XXXXX DMVer: XXXXX CMVer: XXXXX SIGVer: XXXXX FMLVer: XXXXX FMRVer: XXXXX	3
DISVer: XXXXXXXXXX LTEVer: XXXXX WIFVer: XXXXX CamVer: XXXXX VSLAM: XXXXX FontVer: XXXXX	4				

ΣΦΑΛΜΑΤΑ ΚΑΤΑΧΩΡΗΣΗΣ

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση σε σφάλματα λειτουργίας "Εγγραφή".

Εδώ θα εμφανιστούν τα πέντε ΤΕΛΕΥΤΑΙΑ ΣΦΑΛΜΑΤΑ που καταγράφηκαν από το ρομπότ.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Fault Record Fault 1: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 2: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 3: Lifted 20XX-06-18 08:00	3
Fault Record Fault 4: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 5: Lifted 20XX-06-18 08:00	4				

Πληροφορίες σχετικά με την μπαταρία

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Πληροφορίες" σχετικά με την μπαταρία.

Εδώ θα εμφανιστούν πληροφορίες σχετικά με την μπαταρία του ρομπότ.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Battery Info 1.Charging times: XX 2.Voltage: XX.0V 3.Current: X.X A 4.Adaptor: X.X V 5.Temperature: XX.X°C, Normal	3
--	---	---	---	--	---

Γλώσσα

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Γλώσσα".

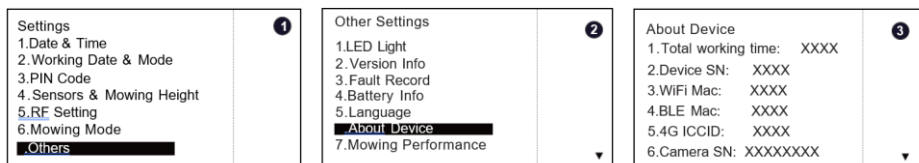
Εδώ μπορείτε να επιλέξετε τη γλώσσα εμφάνισης του ρομπότ.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode Others	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Language 1.English 2.Svenska 3.Deutsch 4.Dansk 5.Espanol 6.Suomalainen 7.Francais 8.Italiano 9.Nederlands 10.Norsk 11.Polski 12.Cesky 13.Portugues 14.简体中文	3
--	---	---	---	---	---

Σχετικά με τη συσκευή

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Σχετικά με τη συσκευή".

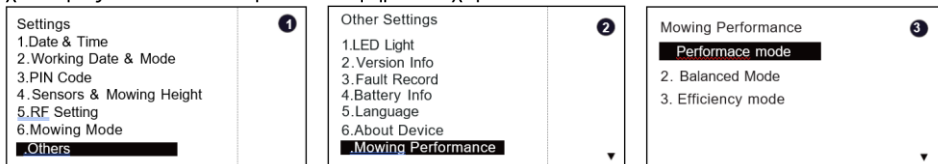
Εδώ, ο χρήστης μπορεί να ελέγξει πληροφορίες σχετικά με τη συσκευή.



Μείωση απόδοσης

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Performance" (Απόδοση) "haircut".

Υπάρχουν τρεις ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ για τον κινητήρα του χορτοκοπτικού.



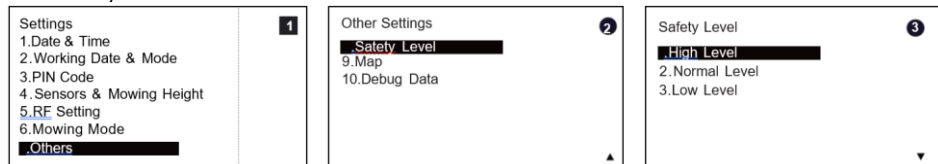
Λειτουργίες απόδοσης κινητήρα χορτοκοπτικού

1. απόδοσης : η ταχύτητα περιστροφής του κινητήρα του χορτοκοπτικού είναι 3500 σ.α.λ., με μέγιστη ισχύ έξοδος .
2. Ισορροπημένη λειτουργία: η ταχύτητα περιστροφής του κινητήρα του χορτοκοπτικού είναι 2850 σ.α.λ., κατάλληλη για για κανονικό γκαζόν.
3. Απόδοση : η ταχύτητα περιστροφής του κινητήρα του χορτοκοπτικού είναι 2500 σ.α.λ., παρέχοντας την καλύτερη αναλογία μεταξύ ισχύος και κατανάλωσης ενέργειας .

Επίπεδο ασφαλείας

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Επίπεδο ασφαλείας" .

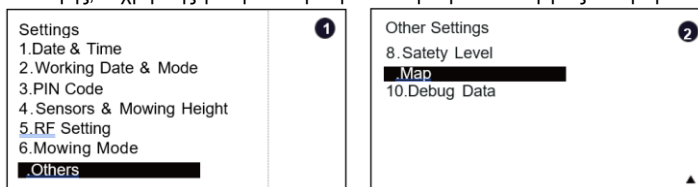
Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ διαθέτει τρία επίπεδα ασφαλείας από τα οποία ο χρήστης μπορεί να επιλέξει.



1. Υψηλό επίπεδο: ανά ημερομηνία Όταν το ΡΟΜΠΟΤ εισέλθει σε λειτουργία αναμονής ή πατηθεί το κουμπί διακοπής , Το ρομπότ απαιτεί την εισαγωγή κωδικού PIN πριν από την ενεργοποίησή του.
2. Κανονικό επίπεδο: μετά την εκκίνηση ή αφού παρουσιαστεί κάποιο σφάλμα ή εάν το ρομπότ ήταν σε λειτουργία αναμονής για περισσότερο από 5 λεπτά, ο χρήστης πρέπει να εισάγει τον κωδικό PIN πριν ενεργοποιήσει το ρομπότ.
3. Χαμηλό επίπεδο: μόνο μετά την εκκίνηση ή αφού παρουσιαστεί σφάλμα , ο χρήστης πρέπει να εισάγει τον κωδικό PIN.

Λειτουργία "Χάρτης"

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Χάρτης" . Μέσω αυτής της επιλογής, ο χρήστης μπορεί να ρυθμίσει το ρεύμα λειτουργίας του ρομπότ χάρτη .



Λειτουργία « Πληροφορίες χάρτη »

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Πληροφορίες χάρτη". Σε αυτήν την ενότητα, ο χρήστης μπορεί να δει πληροφορίες σχετικά με τον τρέχοντα χάρτη που εφαρμόζεται.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Map Info Map Size: XXX sqm Mowed Size: XXX sqm Obstacle Size: XXX sqm
---	---

χάρτης διαγραφής

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Διαγραφή χάρτη". Ο χρήστης μπορεί να διαγράψει τον χάρτη που έχει εφαρμοστεί από αυτό το μενού.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Delete Map Map is already existing. Delete old map information? Please press OK to confirm!	Delete Map Deleting Map...
Delete Map Delete map done.		

Επαναφορά του χάρτη

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Επανεκκίνηση κουρέματος γκαζόν".

Αφού ενεργοποιήσετε τη λειτουργία "Επανεκκίνηση κουρέματος", η πρόοδος του κουρέματος θα μηδενιστεί.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Restart Mowing 1. Yes 2. No
---	---

Αντιμετώπιση προβλημάτων δεδομένων

Χρησιμοποιήστε το περιστροφικό κουμπί για να επιλέξετε και να αποκτήσετε πρόσβαση στη λειτουργία "Δεδομένα εντοπισμού σφαλμάτων".

Αυτή η λειτουργία χρησιμοποιείται αποκλειστικά από εξουσιοδοτημένο σέρβις.

Settings 1. Date & Time 2. Working Date & Mode 3. PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. RF Setting 6. Mowing Mode 7. Others	Other Settings 8. Safety Level 9. Map Function 10. Debug
--	--

5. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ ΚΑΙ ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

Καθαρισμός και συντήρηση

Είναι σημαντικό να διατηρείτε το ρομποτικό χλοοκοπτικό σας καθαρό.

Το ρομπότ θα ανεβαίνει πιο εύκολα σε πλαγιές αν οι τροχοί είναι καθαροί, ενώ οι λεπίδες θα κόβουν επίσης καλύτερα αν είναι καθαρές και κοφτερές. Ποτέ μην χρησιμοποιείτε πλυστικό υψηλής πίεσης για καθαρισμό.

Καθαρισμός σώματος

Χρησιμοποιήστε μια μαλακή βούρτσα ή/και ένα υγρό πανί με απορρυπαντικό οικιακής χρήσης.

Καθαρισμός της κάτω πλευράς

Βεβαιωθείτε ότι ο διακόπτης λειτουργίας βρίσκεται στη θέση OFF και φοράτε προστατευτικά γάντια. Γυρίστε το ρομπότ στο πλάι για να αποκαλυφθεί η κάτω πλευρά, καθαρίστε τον δίσκο και το πλαίσιο της λεπίδας χρησιμοποιώντας μια μαλακή βούρτσα ή ένα υγρό πανί. Περιστρέψτε τον δίσκο για να βεβαιωθείτε ότι κινείται ελεύθερα.

Ακόνισμα/αντικατάσταση λεπίδων.

Εάν οι λεπίδες είναι φθαρμένες στη μία πλευρά, μπορούν να αναποδογυριστούν.

Εάν οι λεπίδες έχουν υποστεί ζημία ή παρουσιάζουν σημάδια ανισορροπίας, πρέπει να αντικατασταθούν.

1. Γυρίστε τη συσκευή ανάποδα.

2. Αφαιρέστε τις βίδες των λεπίδων από το κάτω μέρος της συσκευής και, στη συνέχεια, γυρίστε τις λεπίδες ανάποδα.

3. Ασφαλίστε τις λεπίδες με τις βίδες τους.

Αντικατάσταση των λεπίδων

3. Αφαιρέστε τις παλιές λεπίδες και αντικαταστήστε τις ακολουθώντας τα παραπάνω βήματα.

Χειμερινή αποθήκευση

Κατά τη διάρκεια του χειμώνα, αποθηκεύστε το ρομπोटικό χλοοκοπτικό, τη βάση σύνδεσης και το τροφοδοτικό σε ξηρό μέρος. Συνιστούμε ένα υπόστεγο, γκαράζ ή, κατά προτίμηση, εσωτερική αποθήκευση.

Προετοιμάστε τη συσκευή για χειμερινή αποθήκευση ως εξής :

1. επαναφόρτιση της μπαταρίας έως και 80%.
2. Γυρίστε τον κύριο διακόπτη λειτουργίας στη θέση «OFF».
3. Καθαρίστε το ρομπότ χλοοκοπτικού .
4. Αποσυνδέστε την παροχή ρεύματος από την πρίζα .
5. Αποσυνδέστε την παροχή ρεύματος από τον σταθμό σύνδεσης.

Εάν είναι δυνατόν, συσκευάστε το προϊόν στην αρχική του συσκευασία.

ανακύκλωση



Μην πετάτε ηλεκτρικό, βιομηχανικό ηλεκτρονικό εξοπλισμό και εξαρτήματα στα οικιακά απορρίμματα! Πληροφορίες σχετικά με τα ΑΗΗΕ. Λαμβάνοντας υπόψη τις διατάξεις του ΟΥΓ 195/2005 - σχετικά με την προστασία του περιβάλλοντος και του ΟΥΓ 5/2015. Οι καταναλωτές θα λάβουν υπόψη τις ακόλουθες ενδείξεις για την παράδοση ηλεκτρικών αποβλήτων, οι οποίες καθορίζονται παρακάτω:

- Οι καταναλωτές έχουν την υποχρέωση να μην αποσύρουν εξοπλισμούς απόβλητα ΗΛΕΚΤΡΙΚΑ και ηλεκτρονικά εξοπλισμό (ΑΗΗΕ) ως αδιαχώριστα αστικά απόβλητα και για τη συλλογή χωρισμένος αυτά τα ΑΗΗΕ.

- Συλλογή ΑΥΤΩΝ των απορριμμάτων που ονομάζεται (ΑΗΗΕ) θα είναι πραγματοποιείται από την Υπηρεσία Δημόσιας Συλλογής σε ακτίνα ΚΑΘΕ κομτείας και μέσω κέντρων συλλογής που οργανώνονται από φορείς εκμετάλλευσης που έχουν ΕΞΟΥΣΙΟΔΟΤΗΘΕΙ για συλλογή ΑΗΗΕ. Πληροφορίες παρέχονται από την Περιβαλλοντική Διοίκηση Ταμείο www.afm.ro ή JOURNAL Unions European .

- Οι καταναλωτές μπορούν να επιστρέφουν τα ΑΗΗΕ δωρεάν στα καθορισμένα σημεία συλλογής προηγούμενων .

Ο παρακάτω πίνακας καταγράφει τις πληροφορίες σφάλματος που εμφανίζονται στην οθόνη LCD και χρησιμοποιείται για την ενημέρωση του χρήστη σχετικά με το περιεχόμενο των σφαλμάτων, για την αντιμετώπιση προβλημάτων και την εξάλειψή τους. Όταν ενεργοποιείται ένα σφάλμα και παραμένει άλυτο, καταγράφεται και αποθηκεύεται στο μηχάνημα.

Αντιμετώπιση προβλημάτων με το ρομπότ

Πρόβλημα	Πιθανές αιτίες	Διορθωτικές λύσεις
Ανελκυστήρας	Ο αισθητήρας ανύψωσης έχει ενεργοποιηθεί.	Κανονικά, το σφάλμα επιλύεται αυτόματα. Εάν το πρόβλημα επιμένει, ελέγξτε τη μονάδα περιβλήματος του ρομπότ.
Σύγκρουση	Ο αισθητήρας σύγκρουσης έχει ενεργοποιηθεί.	Κανονικά, το σφάλμα επιλύεται αυτόματα. Εάν το πρόβλημα επιμένει, ελέγξτε τη μονάδα περιβλήματος του ρομπότ.

Κλίση	Ο αισθητήρας κλίσης έχει ενεργοποιηθεί.	Κανονικά, το σφάλμα επιλύεται αυτόματα. Εάν επιμένει, τοποθετήστε το ρομπότ σε οριζόντια επιφάνεια και ελέγξτε ξανά.
Τζίρος	Ο αισθητήρας ανατροπής έχει ενεργοποιηθεί.	Αυτό το σφάλμα εμφανίζεται όταν το ρομπότ ανατραπεί.
Εκτός	Το ρομπότ βρίσκεται εκτός των εικονικών ορίων.	Όταν το ρομπότ ανιχνεύσει ότι έχει υπερβεί το εικονικό όριο, θα εμφανιστεί αυτό το μήνυμα σφάλματος.
Ράινα	Ο αισθητήρας βροχής έχει ενεργοποιηθεί.	Όταν ο αισθητήρας ανιχνεύσει βροχή, αυτές οι πληροφορίες θα εμφανιστούν στην οθόνη.
CNtcPro	Ο κινητήρας του χορτοκοπτικού έχει υπερθερμανθεί.	Όταν ο κινητήρας λειτουργεί συνεχώς υπό υψηλό φορτίο, η θερμοκρασία του ενδέχεται να αυξηθεί και θα εμφανιστεί αυτό το σφάλμα. Μετά από μια περίοδο ηρεμίας, το ρομπότ θα πρέπει να επανέλθει αυτόματα.
Λάκκος	Το ρομπότ είναι μπλοκαρισμένο.	Όταν το ρομπότ κολλήσει σε μια περιοχή και δεν μπορεί να απελευθερωθεί, θα εμφανιστεί αυτό το σφάλμα. Ελέγξτε την περιοχή και μετακινήστε το ρομπότ σε ένα ανοιχτό μέρος.
ΜπατΛόου	Η μπαταρία του ρομπότ είναι χαμηλή.	Όταν η στάθμη της μπαταρίας είναι χαμηλή, θα εμφανιστεί αυτό το μήνυμα. Αφήστε το ρομπότ να φορτίσει στη βάση σύνδεσης.
CStErr	Δεν είναι δυνατή η αρχικοποίηση του κινητήρα του χορτοκοπτικού.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Κλίση1Ep / Κλίση2Ep	Δεν είναι δυνατή η αρχικοποίηση του αισθητήρα επιτάχυνσης.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
PathErr	Το ρομπότ απέτυχε να σχεδιάσει τη διαδρομή κουρέματος.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Χωρίς χάρτη	Το ρομπότ δεν έχει αποθηκευμένους χάρτες.	Δημιουργήστε και εφαρμόστε έναν χάρτη. Το σφάλμα θα εξαφανιστεί αυτόματα.
Χωρίς θέση	Το ρομπότ δεν μπορεί να λάβει δεδομένα εντοπισμού θέσης.	Μετακινήστε το ρομπότ σε ανοιχτό χώρο και περιμένετε λίγα λεπτά. Εάν το μήνυμα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Αποτυχία διαδρομής	Το ρομπότ απέτυχε να δημιουργήσει τη διαδρομή κουρέματος.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
SigLost	Το ρομπότ έχει χάσει δεδομένα πλοήγησης.	Μετακινήστε το ρομπότ σε ανοιχτό χώρο και ελέγξτε αν μπορεί να επανασυνδεθεί με την τοποθέτηση. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .

485 ΣΦΑΛΜΑ	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
ΣΦΑΛΜΑ DSV	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Προχωρήστε με τον ίδιο τρόπο: απενεργοποιήστε και επανεκκινήστε. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
ΣΦΑΛΜΑ DBG	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
ΣΦΑΛΜΑ RTK	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
ΣΦΑΛΜΑ Ραδιοσυχνοτήτων	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
BIT6 ERR	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
IMU ERR	Πρόβλημα εσωτερικής επικοινωνίας ρομπότ.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά το ρομπότ. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .

ΣΥΧΝΑ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΑ ΚΑΙ ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ

Εάν η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ δεν λειτουργεί, ακολουθήστε τις παραπάνω οδηγίες.

Πρόβλημα	ΑΙΤΙΑ	Διορθωτικές λύσεις
Το ρομπότ σταματά και επανεκκινείται αυτόματα μετά από 5-10 δευτερόλεπτα.	Το σύστημα αδρανειακής πλοήγησης βρίσκεται σε διαδικασία αυτοβαθμονόμησης.	Το ρομπότ θα ανακάμψει αυτόματα.
Το ρομπότ σταματά και επανεκκινείται αυτόματα μετά από 10-20 λεπτά.	Το ρομπότ έχει χάσει την επαφή με το δορυφορικό σύστημα και περιμένει επανασύνδεση.	Το ρομπότ θα ανακάμψει αυτόματα.
Το ρομπότ σταματά και μπαίνει σε κατάσταση αναμονής μετά από λίγο.	Το ρομπότ έχει χάσει το σήμα και δεν μπορεί να επανασυνδεθεί εντός του προκαθορισμένου χρόνου.	Τοποθετήστε το ρομπότ στη βάση σύνδεσης και ενεργοποιήστε το. Ελέγξτε αν το δορυφορικό σήμα επιστρέφει. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Οι πίσω τροχοί περιστρέφονται, αλλά το ρομπότ δεν κινείται προς τα εμπρός ούτε γυρίζει. Στη συνέχεια, σταματά και κοιμάται. Στην οθόνη εμφανίζεται η ένδειξη «Pit».	Το ρομπότ είναι μπλοκαρισμένο.	Ελέγξτε αν το γρασίδι είναι πάνω από 8 cm. Αν ναι, είναι απαραίτητο να κουρέψετε σε χαμηλότερο ύψος. Ελέγξτε αν το γρασίδι γλιστράει. Είναι απαραίτητο να περιμένετε να στεγνώσει το γρασίδι πριν το κουρέψετε.

Το ρομπότ έχει κολλήσει σε μια μικρή περιοχή πίσω από ένα μη κυκλωμένο εμπόδιο και στην οθόνη εμφανίζεται η ένδειξη «σύγκρουση».	Ο αισθητήρας σύγκρουσης ενεργοποιείται συχνά σε σύντομο χρονικό διάστημα και μετά από 20 ενεργοποιήσεις το ρομπότ μεταβαίνει σε κατάσταση αναμονής.	Σημειώστε αυτήν την περιοχή ως «περιοχή εμπόδιων» στον χάρτη και βεβαιωθείτε ότι η εικονική γραμμή βρίσκεται αρκετά μακριά από το εμπόδιο.
Το ρομπότ δεν διαθέτει τη σωστή διεπαφή φόρτισης στον σταθμό σύνδεσης και δεν φορτίζει.	Σφάλμα RTK – ο χάρτης δημιουργήθηκε, αλλά τα δεδομένα τοποθέτησης έχουν μετατοπιστεί.	Τοποθετήστε το ρομπότ στη βάση σύνδεσης, διορθώστε το σήμα APNT και δημιουργήστε ξανά τον χάρτη.
Το ρομπότ επιστρέφει συχνά στον σταθμό φόρτισης και η οθόνη υποδεικνύει υψηλή θερμοκρασία στον κινητήρα του χορτοκοπτικού.	Ο κινητήρας του χορτοκοπτικού μπαίνει σε θερμική προστασία, το ρομπότ επιστρέφει στον σταθμό για να κρυώσει και στη συνέχεια συνεχίζει την εργασία του.	Ελέγξτε ότι το γρασίδι δεν είναι μεγαλύτερο από 8 cm ή είναι πολύ χοντρό.
Το ρομπότ δεν φορτίζει στον σταθμό σύνδεσης και εμφανίζεται το μήνυμα "η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι πολύ υψηλή".	Η θερμοκρασία της μπαταρίας είναι υψηλή λόγω της θερμοκρασίας περιβάλλοντος .	Όταν η θερμοκρασία πέσει, η φόρτιση θα συνεχιστεί αυτόματα.
Ο χρήστης δεν μπορεί να συνδέσει την εφαρμογή με το ρομπότ μέσω Bluetooth.	Πρόβλημα σύνδεσης Bluetooth.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε το ρομπότ. Κλείστε την εφαρμογή REVOLA. Απενεργοποιήστε/ενεργοποιήστε το Bluetooth του τηλεφώνου σας. Ανοίξτε ξανά την εφαρμογή και δοκιμάστε να συνδεθείτε. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Ο χρήστης δεν μπορεί να συνδέσει την εφαρμογή REVOLA στο ρομπότ μέσω Wi-Fi.	Πρόβλημα σύνδεσης Wi-Fi.	Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε το ρομπότ. Βεβαιωθείτε ότι ο σταθμός σύνδεσης βρίσκεται εντός της περιοχής κάλυψης του δρομολογητή . Ελέγξτε την επανασύνδεση. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
Το ρομπότ δεν ξεκινά και η οθόνη εμφανίζει την ένδειξη "no map".	Ο χάρτης δεν δημιουργήθηκε ή δεν αποθηκεύτηκε σωστά.	Δημιουργήστε έναν χάρτη και ενεργοποιήστε τον.
Οι άκοπτες περιοχές παραμένουν στο γρασίδι.	Ο κινητήρας του χορτοκοπτικού έχει εισέλθει σε προστασία υπερφόρτωσης και σταματά για 15 δευτερόλεπτα. Ο υπερηχητικός αισθητήρας μπορεί να αποφύγει ορισμένες περιοχές, αφήνοντας τμήματα χωρίς περικοπή.	Το ρομπότ θα απομνημονεύσει τις άκοπτες περιοχές και, μετά από πλήρη κάλυψη προς τη μία κατεύθυνση, θα επιστρέψει για να τις κουρέψει.
Ο κινητήρας του χορτοκοπτικού περιστρέφεται, αλλά η απόδοση κοπής είναι χαμηλή.	Οι λεπίδες δεν είναι πλέον αρκετά αιχμηρές.	Αντικαθιστά τις χρησιμοποιημένες λεπίδες με εφεδρικές .
Το σήμα APNT είναι καλό, αλλά το ρομπότ τρέχει προς τα πίσω ή αλλάζει ξαφνικά κατεύθυνση στο γκαζόν.	Το πολύ ψηλό γρασίδι ή η παρουσία ανώμαλων επιφανειών ενεργοποιεί τον υπερηχητικό αισθητήρα.	Βεβαιωθείτε ότι το γρασίδι δεν έχει ύψος μεγαλύτερο από 8 cm. Αποφύγετε τις ανώμαλες περιοχές κατά τη διαμόρφωση του χάρτη.
Κατάσταση των LED του σταθμού αναφοράς.	Οι λυχνίες LED που αναβοσβήνουν υποδεικνύουν μια μη φυσιολογική κατάσταση του σταθμού αναφοράς	LED: Εάν η λυχνία LED αναβοσβήνει συνεχώς, σημαίνει ότι το ρομποτικό χλοοκοπτικό

	και, ταυτόχρονα, του ρομποτικού χλοοκοπτικού. Ο σταθμός αναφοράς διαθέτει πέντε δείκτες.	αντιμετωπίζει προβλήματα επικοινωνίας με τον σταθμό αναφοράς. Ελέγξτε αν η λυχνία LED επιστρέφει στην κατάσταση λειτουργίας (σταθερή (συνεχώς αναμμένη) . Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο σέρβις της Ruris . LED DSG: Εάν η LED αναβοσβήνει συνεχώς, σημαίνει ότι ο σταθμός αναφοράς δεν μπορεί να λάβει σταθερό σήμα. Μετακινήστε τον σταθμό σε ανοιχτό χώρο και ελέγξτε ξανά. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris . RMG LED: Εάν η LED αναβοσβήνει συνεχώς, σημαίνει ότι η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ δεν μπορεί να λάβει σταθερό σήμα. Μετακινήστε τη ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝ σε ανοιχτό χώρο και ελέγξτε ξανά. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris . WiFi : Εάν η λυχνία LED αναβοσβήνει συνεχώς, σημαίνει ότι το ρομπότ δεν μπορεί να έχει σταθερή σύνδεση WiFi . Μετακινήστε το ρομπότ πιο κοντά στον οικιακό σας δρομολογητή και ελέγξτε ξανά. Εάν το πρόβλημα επιμένει, επικοινωνήστε με ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο σέρβις της Ruris .
--	---	---

8. ΔΗΛΩΣΕΙΣ ΣΥΜΜΟΡΦΩΣΗΣ

ΔΗΛΩΣΗ ΣΥΜΜΟΡΦΩΣΗΣ ΕΚ



Κατασκευαστής: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, όχι. 111, Διοικητικό Κτήριο, Craiova, Dolj, Ρουμανία

Στόχος. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Εξουσιοδοτημένος εκπρόσωπος: Μηχανικός Stroe Marius Catalin – Γενικός Διευθυντής

Εξουσιοδοτημένο άτομο για τον τεχνικό φάκελο: Μηχανικός Radoi Alexandru – Διευθυντής Σχεδιασμού Παραγωγής

Περιγραφή μηχανής: Το ασύρματο ρομπότ περιμετρικής χλοοκοπτικής μηχανής έχει σχεδιαστεί για να εκτελεί εργασίες κοπής γρασιδιού.

Αριθμός σειράς προϊόντος: AATC00100001RURSTN1500 (όπου το AA αντιπροσωπεύει τα δύο τελευταία ψηφία του έτους κατασκευής, οι χαρακτήρες 5 και 7 είναι ο αριθμός παρτίδας, οι χαρακτήρες 7-12 είναι ο αριθμός προϊόντος)

Προϊόν: Ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή

Μοντέλο : RURIS

Τύπος: Sentinel 1500

Τύπος κινητήρα : Ηλεκτρικός κινητήρας χωρίς ψήκτρες

Πλάτος κοπής: 180 mm

Τύπος σύνδεσης: Bluetooth, Wifi , εφαρμογή, GPS 4G

Μέγιστη επιφάνεια : 1500 τ.μ.

Εμείς, η SC RURIS IMPEX SRL Craiova, κατασκευαστής, σύμφωνα με τον Κανονισμό 1029/2008 - σχετικά με τους όρους διάθεσης μηχανημάτων στην αγορά, την **Οδηγία 2006/42/ΕΚ** - απαιτήσεις ασφαλείας και προστασίας, το Πρότυπο EN ISO 12100:2010 - Μηχανήματα. Ασφάλεια , **Οδηγία 2014/35/ΕΕ** , HG 409/2016- σχετικά με τον εξοπλισμό χαμηλής τάσης, **Οδηγία 2014/30/ΕΕ** για την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα (HG 487/2016 για την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα, ενημερωμένη 2019), **Οδηγία 2014/53/ΕΕ** (εφάρμοστηκε στη Ρουμανία με την **ΑΠΟΦΑΣΗ αριθ. 740 της 5ης Οκτωβρίου 2016**, σχετικά με τη διάθεση στην αγορά ραδιοεξοπλισμού), **Οδηγία 2011/65/ΕΕ** της 8ης Ιουνίου 2011,

σχετικά με τους περιορισμούς χρήσης ορισμένων επικίνδυνων ουσιών σε ηλεκτρικό και ηλεκτρονικό εξοπλισμό, όπως τροποποιήθηκε από την Οδηγία 2015/863/ΕΕ, Παράρτημα 2, δηλώνουμε ότι έχουν πραγματοποιηθεί όλες οι απαραίτητες σειρές ραδιοδοκιμών για την πιστοποίηση της συμμόρφωσης του προϊόντος με τα καθορισμένα πρότυπα και δηλώνουμε ότι συμμορφώνεται με τις κύριες απαιτήσεις ασφάλειας και προστασίας, δεν θέτει σε κίνδυνο τη ζωή, την υγεία, την επαγγελματική ασφάλεια και δεν έχει αρνητικές επιπτώσεις στο περιβάλλον.

Ο/Η υπογεγραμμένος/η Stroe Catalin, εκπρόσωπος του κατασκευαστή, δηλώνει με δική του ευθύνη ότι το προϊόν συμμορφώνεται με τα ακόλουθα ευρωπαϊκά πρότυπα και οδηγίες:

- **Οδηγία 2006/42/ΕΚ** – απαιτήσεις ασφάλειας και προστασίας, Οδηγία 2014/35/ΕΕ, σχετικά με τον εξοπλισμό χαμηλής τάσης:
- EN 13857:2008**- Ασφάλεια μηχανημάτων - Αποστάσεις ασφαλείας για την αποτροπή διείσδυσης άνω και κάτω άκρων σε επικίνδυνες ζώνες
- EN 60335-2-29:2004** - Οικιακές και παρόμοιες ηλεκτρικές συσκευές - Ασφάλεια - Μέρος 2-29: Ειδικές απαιτήσεις για φορητούς μπαταριών
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A2+A15:2021** - Οικιακές και παρόμοιες ηλεκτρικές συσκευές - Ασφάλεια - Μέρος 1: Γενικές απαιτήσεις
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Ασφάλεια ηλεκτρικών συσκευών οικιακής και παρόμοιας χρήσης. Μέρος 2-107: Ειδικές απαιτήσεις για ηλεκτρικές ρομπωτικές χλοοκοπτικές μηχανές που λειτουργούν με μπαταρία
- EN 61558-1:2019** - Ασφάλεια μετασχηματιστών, αντιδραστήρων, μονάδων τροφοδοσίας ισχύος και συνδυασμών αυτών. Μέρος 1: Γενικές απαιτήσεις και δοκιμές
- IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013**- Τροποποίηση 1 - Ασφάλεια μετασχηματιστών, αντιδραστήρων, μονάδων τροφοδοτικού και παρόμοιων προϊόντων για τάσεις τροφοδοσίας έως και 1100 V - Μέρος 2-16: Ειδικές απαιτήσεις και δοκιμές για μονάδες τροφοδοτικού διακοπτικής λειτουργίας και μετασχηματιστές για μονάδες τροφοδοτικού διακοπτικής λειτουργίας
- EN 62841-1:2015** - Ηλεκτρικά εργαλεία χειρός με κινητήρα, μεταφερόμενα εργαλεία και μηχανήματα γκαζόν και κήπου - Ασφάλεια - Μέρος 1: Γενικές απαιτήσεις
- EN 62233:2008+AC:2008**- Μέθοδοι μέτρησης ηλεκτρομαγνητικών πεδίων από ηλεκτρικές συσκευές για οικιακή και παρόμοια χρήση όσον αφορά την ανθρώπινη έκθεση
- EN IEC 60730-1:2025**- Αυτόματοι ηλεκτρικοί έλεγχοι. Μέρος 1: Γενικές απαιτήσεις
- EN 61508-3:2011**- Λειτουργική ασφάλεια ηλεκτρικών/ηλεκτρονικών/προγραμματιζόμενων ηλεκτρονικών συστημάτων που σχετίζονται με την ασφάλεια. Μέρος 3: Απαιτήσεις λογισμικού
- EN 61508-7:2011**- Λειτουργική ασφάλεια ηλεκτρικών/ηλεκτρονικών/προγραμματιζόμενων ηλεκτρονικών συστημάτων που σχετίζονται με την ασφάλεια. Μέρος 7: Επισκόπηση τεχνικών και μετρήσεων
- EN 62479:2010** - Αξιολόγηση της συμμόρφωσης ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού χαμηλής ισχύος με βασικούς περιορισμούς στην έκθεση του ανθρώπου σε ηλεκτρομαγνητικά πεδία (10MHz-300GHz)
- IEC 62133-2:2017**- Αλκαλικοί και άλλοι μη όξινοι συσσωρευτές - Απαιτήσεις ασφαλείας για φορητούς σφραγισμένους συσσωρευτές και μπαταρίες κατασκευασμένες από αυτούς, που προορίζονται για χρήση σε φορητές εφαρμογές. Μέρος 2: Συστήματα λιθίου
- EN 60127-1:2006** - Μικροασφάλειες. Μέρος 1: Ορισμοί για μικροασφάλειες και γενικές απαιτήσεις για μικροσκοπικά ανταλλακτικά στοιχεία
- EN 60384-14:2013/A1:2016** - Σταθεροί πυκνωτές για χρήση σε ηλεκτρονικό εξοπλισμό - Μέρος 14: Ενότητα προδιαγραφών - Σταθεροί πυκνωτές καταστολής για σύνδεση στην παροχή ρεύματος
- EN IEC 61051-1:2019** - Βαρίστορ για χρήση σε ηλεκτρονικό εξοπλισμό. Μέρος 1: Γενικές προδιαγραφές
- Οδηγία 2014/30/ΕΕ** σχετικά με την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα, Οδηγία 2014/53/ΕΕ (εφαρμόζεται στη Ρουμανία με την ΑΠΟΦΑΣΗ αριθ. 740 της 5ης Οκτωβρίου 2016):
- EN 50665:2017** - Πρότυπο προϊόντος για την αξιολόγηση ηλεκτρονικού και ηλεκτρικού εξοπλισμού σε σχέση με τους περιορισμούς έκθεσης του ανθρώπου σε ηλεκτρομαγνητικά πεδία (0 Hz - 300 GHz)
- EN 50663:2017** - Πρότυπο προϊόντος για την αξιολόγηση της συμμόρφωσης ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού χαμηλής ισχύος με τους βασικούς περιορισμούς που σχετίζονται με την έκθεση του ανθρώπου σε ηλεκτρομαγνητικά πεδία (10 MHz - 300 GHz)
- EN 62311:2008** - Αξιολόγηση ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού όσον αφορά τους περιορισμούς στην έκθεση του ανθρώπου σε ηλεκτρομαγνητικά πεδία (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020** - Αξιολόγηση ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού όσον αφορά τους περιορισμούς στην έκθεση του ανθρώπου σε ηλεκτρομαγνητικά πεδία (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 55014-1:2021**- Ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα. Απαιτήσεις για οικιακές συσκευές, ηλεκτρικά εργαλεία και παρόμοιες συσκευές. Μέρος 1: Εκπομπές
- EN IEC 55014-2:2021** - Ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα. Απαιτήσεις για οικιακές συσκευές, ηλεκτρικά εργαλεία και παρόμοιες συσκευές. Μέρος 2: Ατρωσία. Πρότυπο οικογένειας προϊόντων

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα (ΗΜΣ) - Μέρος 3-2: Όρια - Όρια για εκπομπές αρμονικού ρεύματος (ρεύμα εισόδου εξοπλισμού ≤ 16 A ανά φάση)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα (ΗΜΣ) - Μέρος 3-3: Όρια - Περιορισμός των διακυμάνσεων τάσης, των διακυμάνσεων τάσης και του τρεμοπαίσματος σε δημόσια συστήματα τροφοδοσίας χαμηλής τάσης, για εξοπλισμό με ονομαστικό ρεύμα ≤ 16 A ανά φάση και που δεν υπόκειται σε περιορισμούς σύνδεσης

EN 301 489-1 V2.2.3 - Πρότυπο ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας (EMC) για ραδιοεξοπλισμό και ραδιοϋπηρεσίες. Μέρος 1: Κοινές τεχνικές απαιτήσεις. Εναρμονισμένο πρότυπο για ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Πρότυπο ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας (EMC) για ραδιοεξοπλισμό και ραδιοϋπηρεσίες. Μέρος 3: Ειδικές συνθήκες για συσκευές μικρής εμβέλειας (SRD) που λειτουργούν στην περιοχή συχνοτήτων 9 kHz έως 246 GHz. Εναρμονισμένο πρότυπο για ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Πρότυπο ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας (EMC) για ραδιοεξοπλισμό και ραδιοϋπηρεσίες. Μέρος 17: Ειδικές συνθήκες για εξοπλισμό μετάδοσης δεδομένων ευρείας ζώνης. Εναρμονισμένο πρότυπο για ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Πρότυπο ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας (EMC) για ραδιοεξοπλισμό και ραδιοϋπηρεσίες. Μέρος 19: Ειδικές συνθήκες για κινητούς επίγειους σταθμούς μόνο λήψης (ROMES) που λειτουργούν στη ζώνη 1,5 GHz και παρέχουν επικοινωνίες δεδομένων και δέκτες GNSS που λειτουργούν στη ζώνη RNSS και παρέχουν δεδομένα εντοπισμού θέσης, πλοήγησης και χρονισμού. Εναρμονισμένο πρότυπο για ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Πρότυπο ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας (EMC) για ραδιοεξοπλισμό και ραδιοϋπηρεσίες. Μέρος 52: Ειδικές συνθήκες για ραδιοεξοπλισμό και βοηθητικό εξοπλισμό για εξοπλισμό κυψελωτών επικοινωνιών (EE). Εναρμονισμένο Πρότυπο για Ηλεκτρομαγνητική Συμβατότητα

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Συστήματα ευρυζωνικής μετάδοσης. Εξοπλισμός μετάδοσης δεδομένων που λειτουργεί στη ζώνη των 2,4 GHz. Εναρμονισμένο πρότυπο για την πρόσβαση στο ραδιοφάσμα

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Συσκευές μικρής εμβέλειας (SRD) που λειτουργούν στη ζώνη συχνοτήτων 25 MHz έως 1000 MHz. Μέρος 2: Εναρμονισμένο Πρότυπο για πρόσβαση στο ραδιοφάσμα για μη ειδικό ραδιοεξοπλισμό

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Δορυφορικά Συστήματα και Επίγειοι Σταθμοί (SES). Δέκτες του Παγκόσμιου Δορυφορικού Συστήματος Πλοήγησης (GNSS). Ραδιοεξοπλισμός που λειτουργεί στις ζώνες συχνοτήτων 1164 MHz έως 1300 MHz και 1559 MHz έως 1610 MHz. Εναρμονισμένο Πρότυπο για την πρόσβαση στο ραδιοφάσμα

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - Κυψελοειδή δίκτυα IMT. Εναρμονισμένο πρότυπο για πρόσβαση στο ραδιοφάσμα. Μέρος 1: Εισαγωγή και κοινές απαιτήσεις. Έκδοση 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Κυψελοειδή δίκτυα IMT. Εναρμονισμένο πρότυπο για πρόσβαση στο ραδιοφάσμα. Μέρος 13: Εξοπλισμός χρήστη (UE) για εξελιγμένη παγκόσμια επίγεια ραδιοπρόσβαση (E-UTRA)

Οδηγία 2006/42/ΕΚ - σχετικά με τα μηχανήματα - διάθεση στην αγορά μηχανημάτων

Κατεύθυνση 2014/30/ΕΕ - σχετικά με την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα (GD 487/2016 σχετικά με την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα, ενημερωμένη το 2019):

Οδηγία 2014/35/ΕΕ, GD 409/2016 - σχετικά με τον εξοπλισμό χαμηλής τάσης

Οδηγία 2014/53/ΕΕ - για την εναρμόνιση των νομοθεσιών των κρατών μελών σχετικά με τη διαθεσιμότητα στην αγορά ραδιοεξοπλισμού (**ΑΠΟΦΑΣΗ αριθ. 740 της 5ης Οκτωβρίου 2016 σχετικά με τη διαθεσιμότητα στην αγορά ραδιοεξοπλισμού**)

Οδηγία 2011/65/ΕΕ της 8ης Ιουνίου 2011, όπως τροποποιήθηκε από την οδηγία 2015/863/ΕΕ, Παράρτημα 2 - σχετικά με τον περιορισμό της χρήσης ορισμένων επικινδυνών ουσιών σε ηλεκτρικό και ηλεκτρονικό εξοπλισμό Η συμμόρφωση αυτού του προϊόντος με τις ουσιαστικές απαιτήσεις της Οδηγίας 2014/53/ΕΕ για τον Ραδιοεξοπλισμό έχει επαληθευτεί από τον ακόλουθο κοινοποιημένο οργανισμό με Αρ. 0123 :

Υπηρεσία Προϊόντος TÜV SÜD βάσει του πιστοποιητικού με αριθμό TPS-RED500909 i01, που εκδόθηκε στις 22.04.2025.

Άλλα πρότυπα ή προδιαγραφές που χρησιμοποιήθηκαν:

- **SR EN ISO 9001** - Σύστημα Διαχείρισης Ποιότητας
- **SR EN ISO 14001** - Σύστημα Περιβαλλοντικής Διαχείρισης
- **SR ISO 45001:2018** - Σύστημα Διαχείρισης Υγείας και Ασφάλειας στην Εργασία.

Μάρκα και όνομα κατασκευαστή: SH&T Co. Ltd

Σημείωση: Η τεχνική τεκμηρίωση ανήκει στον κατασκευαστή.

Σημείωση: Η παρούσα δήλωση είναι σύμφωνη με το πρωτότυπο.

Περίοδος ισχύος: 10 έτη από την ημερομηνία έγκρισης.

Τόπος και ημερομηνία έκδοσης: **Κραίοβα, 02.12.2025**

Έτος εφαρμογής της σήμανσης CE: **2025**

καταχώρισης : **1503/02.12.2025**


ΔΗΛΩΣΗ ΣΥΜΜΟΡΦΩΣΗΣ ΕΚ**Κατασκευαστής:** SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, δχι. 111, Διοικητικό Κτήριο, Craiova, Dolj, Ρουμανία

Στόχος. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Εξουσιοδοτημένος εκπρόσωπος: Μηχανικός Stroe Marius Catalin – Γενικός Διευθυντής

Εξουσιοδοτημένο άτομο για τον τεχνικό φάκελο: Μηχανικός Radoi Alexandru – Διευθυντής Σχεδιασμού Παραγωγής

Περιγραφή μηχανήματος: Η ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΗ ΜΗΧΑΝΗ ΓΚΑΖΟΝΈχει σχεδιαστεί για να εκτελεί εργασίες κοπής γρασιδιού.

Αριθμός σειράς προϊόντος: AATC00100001RURSTN1500 (όπου το AA αντιπροσωπεύει τα δύο τελευταία ψηφία του έτους κατασκευής, οι χαρακτήρες 5 και 7 είναι ο αριθμός παρτίδας, οι χαρακτήρες 7-12 είναι ο αριθμός προϊόντος)

Προϊόν: Ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή**Μοντέλο :** RURIS**Τύπος:** Sentinel 1500**Τύπος κινητήρα :** Ηλεκτρικός κινητήρας χωρίς ψήκτρες**Πλάτος κοπής:** 180 mm**Τύπος σύνδεσης:** Bluetooth, Wifi , εφαρμογή, GPS 4G**Μέγιστη επιφάνεια :** 1500 τ.μ.**στάθμη ηχητικής πίεσης :** 55 dB **Μέγιστη στάθμη ηχητικής ισχύος:** 63 dB

Η στάθμη ηχητικής ισχύος πιστοποιείται από την TÜV Rheinland με την αναφορά αριθ. CN25A58Q 001 της 08.08.2024, σύμφωνα με τις διατάξεις του προτύπου EN ISO 3744:2010.

Εμείς, η SC RURIS IMPEX SRL Craiova, κατασκευαστής, σύμφωνα με τον Κανονισμό 1029/2008 - σχετικά με τους όρους διάθεσης μηχανημάτων στην αγορά, **την Οδηγία 2006/42/ΕΚ** - απαιτήσεις ασφαλείας και προστασίας, το Πρότυπο EN ISO 12100:2010 - Μηχανήματα. Ασφάλεια , **Οδηγία 2014/35/ΕΕ** , HG 409/2016- σχετικά με τον εξοπλισμό χαμηλής τάσης, **Οδηγία 2014/30/ΕΕ** για την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα (HG 487/2016 για την ηλεκτρομαγνητική συμβατότητα, ενημερωμένη 2019), **Οδηγία 2014/53/ΕΕ** (εφαρμόστηκε στη Ρουμανία με την **ΑΠΟΦΑΣΗ αριθ. 740 της 5ης Οκτωβρίου 2016**, σχετικά με τη διάθεση στην αγορά ραδιοεξοπλισμού), **Οδηγία 2011/65/ΕΕ** της 8ης Ιουνίου 2011, σχετικά με τους περιορισμούς χρήσης ορισμένων επικίνδυνων ουσιών σε ηλεκτρικό και ηλεκτρονικό εξοπλισμό, όπως τροποποιήθηκε από την **Οδηγία 2015/863/ΕΕ**, Παράρτημα 2, δηλώνουμε ότι έχουν πραγματοποιηθεί όλες οι απαραίτητες σειρές ραδιοδοκιμών για την πιστοποίηση της συμμόρφωσης του προϊόντος με τα καθορισμένα πρότυπα και δηλώνουμε ότι συμμορφώνεται με τις κύριες απαιτήσεις ασφαλείας και προστασίας, δεν θέτει σε κίνδυνο τη ζωή, την υγεία, την επαγγελματική ασφάλεια και δεν έχει αρνητικές επιπτώσεις στο περιβάλλον.

Ο/Η υπογεγραμμένος/η Stroe Catalin, εκπρόσωπος του κατασκευαστή, δηλώνει με δική του ευθύνη ότι το προϊόν συμμορφώνεται με τα ακόλουθα ευρωπαϊκά πρότυπα και οδηγίες:

EN 3744:2010: Ακουστική - Προσδιορισμός των επιπέδων ηχητικής ισχύος και των επιπέδων ηχητικής ενέργειας πηγών θορύβου με χρήση ηχητικής πίεσης - Τεχνικές μέθοδοι υπό συνθήκες κοντά σε εκείνες ενός ελεύθερου πεδίου πάνω από ένα ανακλαστικό επίπεδο

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Ασφάλεια οικιακών και παρόμοιων ηλεκτρικών συσκευών. Μέρος 2-107:

Ειδικές απαιτήσεις για ρομποτικές χλοοκοπτικές μηχανές που λειτουργούν με μπαταρία

Άλλα πρότυπα ή προδιαγραφές που χρησιμοποιήθηκαν:

- **SR EN ISO 9001** - Σύστημα Διαχείρισης Ποιότητας
- **SR EN ISO 14001** - Σύστημα Περιβαλλοντικής Διαχείρισης
- **ISO 45001:2018** - Σύστημα Διαχείρισης Υγείας και Ασφάλειας στην Εργασία.

Σημείωση: Η τεχνική τεκμηρίωση ανήκει στον κατασκευαστή.

Σημείωση: Η παρούσα δήλωση είναι σύμφωνη με το πρωτότυπο.

Περίοδος ισχύος: 10 έτη από την ημερομηνία έγκρισης.

Τόπος και ημερομηνία έκδοσης: **Κραίοβα, 02.12.2025**Έτος εφαρμογής της σήμανσης CE: **2025**καταχώρισης : **1504/02.12.2025****Εξουσιοδοτημένο άτομο και υπογραφή:**

Μηχανικός Στρέε Μάριους Καταλίν

Γενικός Διευθυντής SC RURIS IMPEX SRL



Робот за косене на трева RURIS SENTINEL 1500



1. ВЪВЕДЕНИЕ	2
2. ИНСТРУКЦИИ ЗА БЕЗОПАСНОСТ	2
3. ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ	4
4. ПРЕГЛЕД НА МАШИНАТА	5
5. ИНСТАЛАЦИЯ	6
4. ВЪВЕЖДАНЕ В ЕКСПЛОАТАЦИЯ	28
5. ПОДДРЪЖКА, СЪХРАНЕНИЕ И ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТИ	37
8. ДЕКЛАРАЦИИ ЗА СЪОТВЕТСТВИЕ	42

1. ВЪВЕДЕНИЕ

Уважаеми клиенти!

Благодарим Ви за решението да закупите продукт на RURIS и за доверието, което гласувахте на нашата компания! RURIS е на пазара от 1993 г. и през това време се е утвърдила като силна марка, изградила репутацията си не само чрез спазване на обещанията си, но и чрез непрекъснати инвестиции, насочени към подпомагане на клиентите с надеждни, ефикасни и качествени решения.

Убедени сме, че ще оцените нашия продукт и ще се радвате на неговата производителност дълго време. RURIS не предлага на своите клиенти само машини, а цялостни решения. Важен елемент във взаимоотношенията с клиента е консултацията както преди, така и след продажбата, като клиентите на RURIS разполагат с цяла мрежа от партньорски магазини и сервизни пунктове.

За да се насладите на закупения от вас продукт, моля, прочетете внимателно ръководството за употреба. Следвайки инструкциите, ще си осигурите дълготрайна употреба.

Фирма RURIS непрекъснато работи по усъвършенстването на своите продукти и затова си запазва правото да променя, наред с други неща, тяхната форма, външен вид и производителност, без да е задължена да съобщава това предварително.

Още веднъж Ви благодарим, че избрахте продуктите на RURIS!

Информация и поддръжка за клиенти:

Телефон: 0351.820.105

имейл: info@ruris.ro

2. ИНСТРУКЦИИ ЗА БЕЗОПАСНОСТ

2.1. ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ НА МАШИНАТА

	Внимание! Опасност!		Спазвайте безопасно разстояние от робота по време на работа.
	Изключете робота, преди да го повдигнете, когато извършвате операции по поддръжка.		Дръжте ръцете и краката си далеч от въртящите се ножове. Никога не поставяйте ръцете или краката си близо до или под робота.
	Уверете се, че главният прекъсвач на захранването е в положение „ИЗКЛЮЧЕНО“, преди да извършвате каквато и да е проверка и/или поддръжка.		Прочетете ръководството.
	Внимание! Не изливайте вода върху робота .		Не се качвай върху робота.
	Внимание! Не мийте долната страна на робота с водна струя.		

2.2. ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

Прочетете ръководството за употреба преди употреба. Запазете го за бъдещи справки.

образование

- а. Прочетете внимателно инструкциите. Запознайте се с управлението на робота.
- б. Не позволявайте на лица, които не са запознати с тези инструкции, или на деца да използват робота.
- в. Операторът или потребителят е отговорен за злополуки или опасности, причинени на други хора или тяхното имущество.

Обучение

- а. Периодично проверявайте зоната, където се използва уредът, и отстранявайте всички камъни, пръчки, жици и други чужди предмети.
- б. Периодично проверявайте ножовете, винтовете на ножовете и режещия механизъм за износване или повреди. Сменяйте износените или повредени ножове и винтове в комплект, за да поддържате баланс.

Използвайте

- а. Не поставяйте ръцете или краката си близо до или под въртящите се части на робота.
- б. Не повдигайте и не носете робота, докато двигателят работи.
- с. Изключете робота от бутона за захранване:
 - Преди отстраняване на запусване;
 - Преди да проверявате, почиствате или работите по робота.
- Не оставяйте робота да работи без надзор, ако знаете, че в близост до него има домашни любимци, деца или хора.

Освен това, когато използвате робота:

- а) Избягвайте използването на робота върху мокра трева.
- б) Не използвайте робота, когато сте боси или носите отворени сандали. Винаги носете защитни обувки и дълги панталони.
- в) Бъдете изключително внимателни, когато завъртате машината към себе си.
- г) Винаги стартирайте робота съгласно инструкциите, като държите краката си далеч от ножа(тата).

Поддръжка и съхранение

- а. Поддържайте всички гайки, болтове и винтове стегнати, за да осигурите правилната и безопасна работа на машината.
- б. От съображения за безопасност, сменете износените или повредените части.
- в. Уверете се, че използвате оригинални части, когато сменяте повредени.
- г. Уверете се, че батерията е заредена с правилното зарядно устройство, препоръчано от производителя. Неправилната употреба на зарядното устройство може да доведе до токов удар, прегряване или изтичане на корозивна течност от батерията.
- д. В случай на изтичане на електролит, изплакнете с вода/неутрализиращ агент, потърсете медицинска помощ, ако попадне в очите и др.
- е. Роботът ще бъде обслужван в съответствие с инструкциите на производителя.
- ж. Не отваряйте и не повреждайте батерията.
- з. Уверете се, че батерията е заредена с правилното зарядно устройство, препоръчано от производителя. Неправилната употреба може да доведе до токов удар, прегряване или изтичане на корозивна течност от батерията.

Поддръжка и специални инструкции

- 1. Винаги изключвайте главния прекъсвач на захранването на робота, преди да отстранявате запусвания, да проверявате и почиствате машината или преди да сменяте режещото острие. Никога не се опитвайте да ремонтирате или регулирате робота, докато той работи.
- 2. В случай на необичайни вибрации, спрете робота и проверете дали ножовете са повредени. Сменете износените или повредени ножове, за да поддържате баланс. Ако вибрациите продължават, се свържете с оторизиран сервизен център на RURIS.
- 3. Използвайте предпазни ръкавици, когато проверявате или поддържате острието.
- 4. Не извършвайте поддръжка, докато сте боси или носите отворени сандали. Винаги носете подходящи работни обувки и дълги панталони;
- 5. Сменете износените или повредените части за ваша безопасност.
- 6. Използвайте само оригинално оборудване и аксесоари. Модификация на оригиналния дизайн на робота не е разрешена. Всички модификации се правят на ваш собствен риск и анулират гаранцията.
- 7. Поддържайте всички гайки и болтове стегнати, за да осигурите безопасно работно състояние на робота.

Инструкции за безопасност на зарядното устройство

- 1. Контактът трябва да бъде инсталиран близо до оборудването и да е леснодостъпен.

2. Външният кабел на това устройство не може да бъде сменен; ако кабелът е повреден, устройството трябва да бъде сменено изцяло.
4. Не отваряйте корпуса на зарядното устройство. От съображения за безопасност, само квалифициран сервизен персонал има право да отваря каквото и да е оборудване.
5. Пазете оборудването от влага.
6. Изключете оборудването от контакта преди почистване. Използвайте влажна кърпа.
7. Оборудването трябва да бъде поставено върху стабилна повърхност.
8. Ако зарядното устройство не се използва за дълъг период от време, изключете го от контакта.
9. Ако възникне някое от следните условия, оборудването трябва да бъде проверено от квалифициран сервизен персонал:
 - Щепселът е повреден.
 - В оборудването е попаднала течност.
 - Зарядното устройство е било изложено на влага.
 - Зарядното устройство е било изпуснато и/или е повредено.
 - Зарядното устройство показва очевидни признаци на повреда.
 - Зарядното устройство не работи добре или не можете да го накарате да работи съгласно това ръководство.
10. Не свързвайте повреден захранващ кабел към източника на захранване. Не докосвайте повреден захранващ кабел, докато е свързан към източника на захранване.

Специални инструкции за безопасност за устройства, захранвани с батерии:

1. Уверете се, че роботът е изключен, преди да поставите акумулаторната батерия. Поставянето на батерия във включен електрически инструмент може да доведе до инциденти.
2. Изключете зарядното устройство от контакта преди почистване.
3. Не излагайте батерията на пряка слънчева светлина за дълги периоди от време и не я поставяйте върху радиатор. Топлината уврежда батерията и съществува риск от експлозия. Ако батерията е гореща, оставете я да се охлади преди зареждане. Не отваряйте батерията и избягвайте механични повреди по нея.

3. ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ

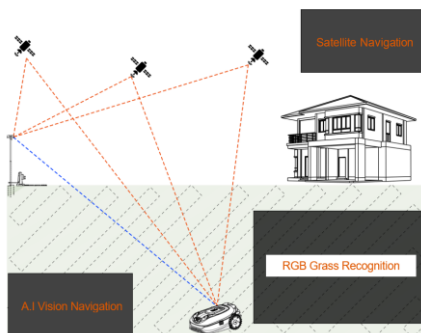
Тип двигател	Безчетков електрически мотор
Напрежение на литиево-йонната батерия	20V
Капацитет на литиево-йонната батерия	6Ah
Тип връзка	Bluetooth, Wi-Fi , приложение, 4G GPS
Време за зареждане	120 минути
Работно време	90 минути
Ширина на рязане	180 мм
Височина на косене	20 мм-100 мм
Максимален ъгъл на изкачване	70°
Максимална площ	1500 кв. м
Нетно тегло с аксесоари	22,5 кг
избор	- LCD дисплей - Гласов интерфейс - Сензор за дъжд - Сензор за повдигане
Спецификации на радиото	Bluetooth BLE ● Честота: 2400–2483,5 MHz ● излъчена мощност : 5,44 dBm Wi-Fi 2.4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) ● Честота: 2400–2483,5 MHz

	• Максимална излъчена мощност: 18.33dBm (дънна платка) • Максимална излъчена мощност: 17,5 dBm (Wi-Fi алгоритмичен режим на обработка) • излъчена мощност : 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Честоти: 863–865 MHz / 865 868 MHz • излъчена мощност : 5,42 dBm ГНСС • Система получи: GPS, BDS, Галилео, ГЛОНАСС • Честота: 1559–1610 MHz LTE 4G – мобилни предавания Поддържани честотни ленти + мощност Издадена от Maxim: • Лента 1: 24,37 dBm • Лента 3: 23.96 dBm • Лента 7: 23.60 dBm • Лента 8: 24,17 dBm • Лента 20: 22.88 dBm • Лента 28: 23,24 dBm • Лента 38: 23.99 dBm • Лента 40: 23,79 dBm Оборудването може да се използва без ограничения във всички страни членки на Европейския съюз.
Гаранция	36 месеца

Роботът е подходящ за трева с височина до 100 мм. При по-висока трева роботът може да спре. Косете тревата до височина под 100 мм с косачка за трева.

Батерията на работа се възползва от функцията "α UP- Innovation RURIS". Тази функция помага на батерията, когато достигне критичния праг на разреждане. Ruris са разработили иновация в клетъчната система вътре в батерията, чрез която батерията може да се презареди след дълъг период от време, през който е била разреждана. По този начин потребителите на RURIS могат да се наслаждат на надеждността и иновациите на RURIS. След съхранение се препоръчва зареждане на интервали от 6 месеца до 1 година.

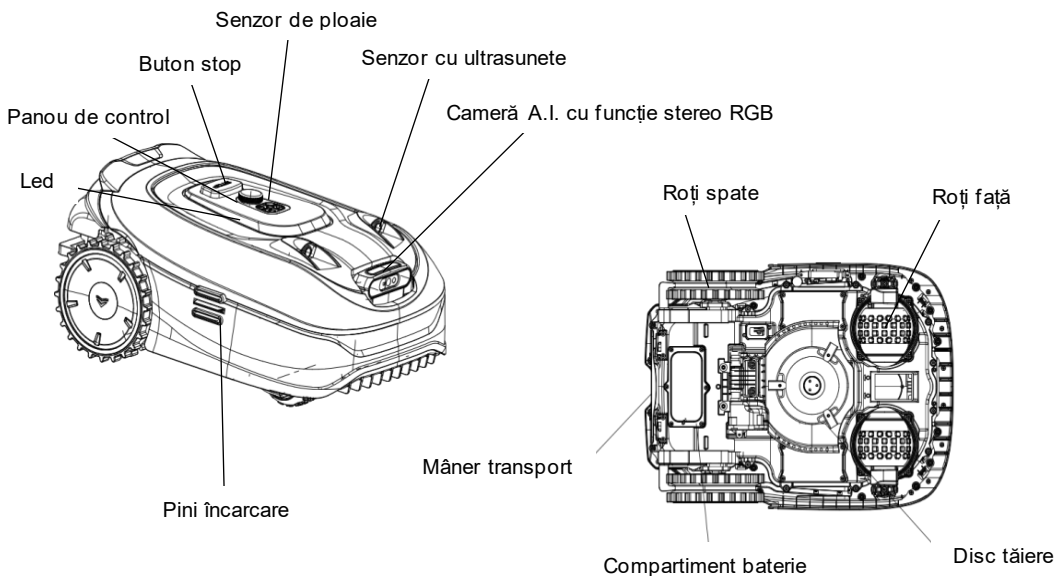
4. ПРЕГЛЕД НА МАШИНАТА



Роботизираната косачка за трева Ruris Sentinel 1500 е изключително усъвършенствана машина, която използва технология за усъвършенствано позициониране и навигация (APNT), която съчетава:

- навигационна технология чрез сателит и RGB.
- КАРТИРАНЕ на визуални елементи.
- диагностична технология визуални А обекти.

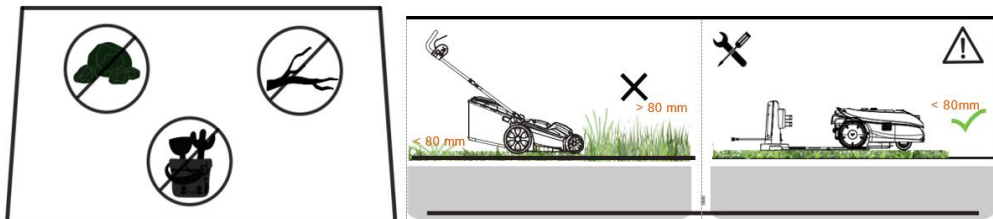
Тази технология позволява на роботизирано седло да картографира околността и да определя позицията на седлото в среда с точност до сантиметър, което му позволява да сърфира и да маневрира ОКОЛО препятствия с голяма прецизност.



Изображенията са само с информационна цел, доставчикът си запазва правото да прави структурни и функционални промени в оборудването, представено в това ръководство.

5. ИНСТАЛАЦИЯ

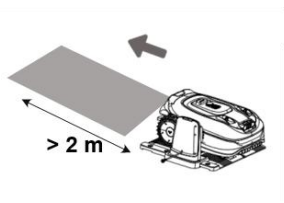
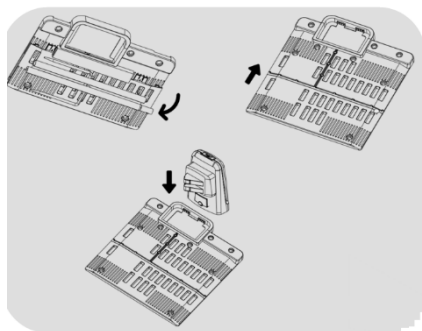
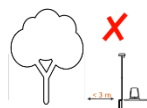
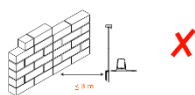
Премахнете клони на дървета, камъни, играчки и други препятствия, които могат да повредят робота и неговите остриета.



Сглобяване и позициониране на зарядната станция

Първо, намерете най-добрата позиция за вашата зарядна станция, като помислите за най-близкия външен контакт, тъй като станцията трябва да бъде свързана към него.

Уверете се, че земята, където поставяте зарядната станция, е равна, суха, без магнитни полета и без препятствия отпред. Дръжте докинг станцията на поне 3 м разстояние от къщи, дървета и огради. Ако докинг станцията е заобиколена от сгради или дървета, уверете се, че отвореният ъгъл пред станцията е по-голям от 110° . Уверете се, че има поне 2 м равно пространство пред основната плоча на докинг станцията.

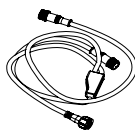


Монтирайте RTK станцията на телескопичния прът.

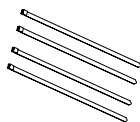
След като сте намерили правилното място за зарядната станция и референтната станция, следвайте процеса по-долу, за да завършите инсталирането на докинг станцията и референтната станция.



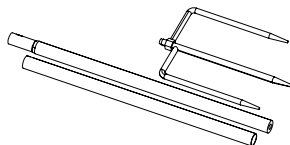
Стация де референța



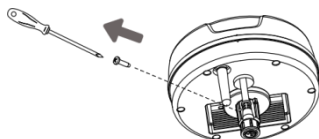
Cablu pentru stația de andocare și stația de referința



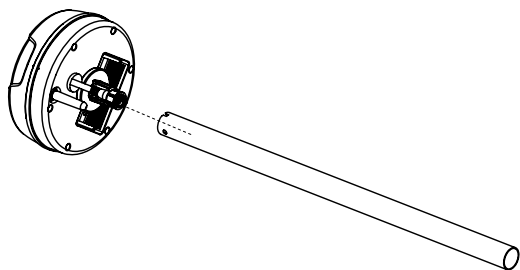
Coliere de plastic



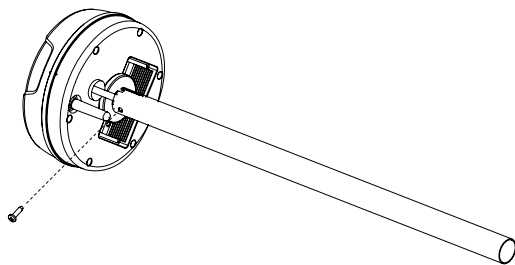
Tijă telescopică pentru stația de referința



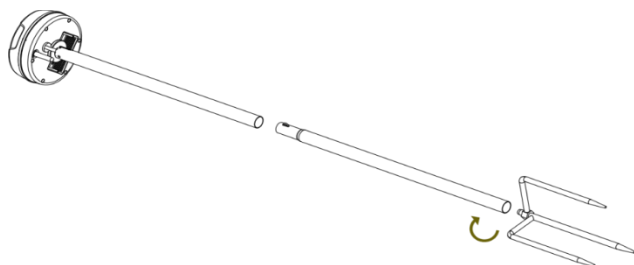
Отстранете фиксиращите винтове на референтната станция.



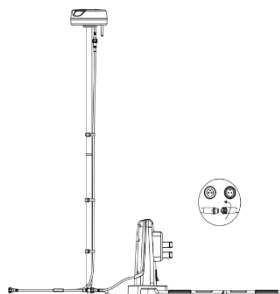
Монтирайте телескопичния прът заедно с референтната станция.



Използвайте отвертката, за да закрепите референтната станция към телескопичния прът.



Свържете горната част с долната част на телескопичния прът



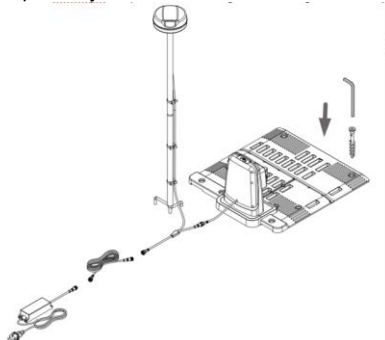
Свържете конектора (с по-дълъг кабел) към референтната станция, свържете конектора (с по-къс кабел) към докинг станцията, след което използвайте пластмасова кабелна връзка, за да закрепите кабела към пръта.

Стартиране на докинг станцията.

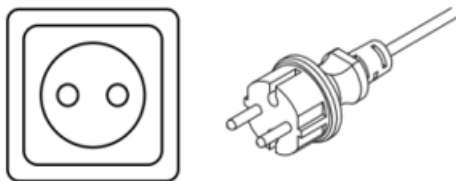
1. Свържете удължителния кабел към източника на захранване.



2. Свържете удължителния кабел към докинг станцията и закрепете докинг станцията към земята.



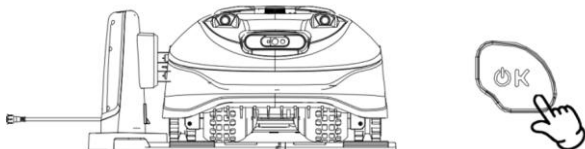
3. Включете захранването в контакт, след което включете докинг станцията и референтната станция.



Когато докинг станцията е включена, синият светодиод отдолу ще свети непрекъснато. Ако не свети светодиод, проверете захранването и конекторите или се свържете с оторизиран център на Ruris .

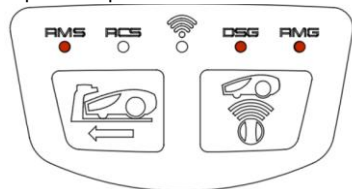


Включете роботизираната косачка и я поставете в докинг станцията.



Включете главния превключвател, за да включите роботизираната косачка и въведете кода ПИН код по подразбиране: 0000.

След като роботизираната косачка е включена и заредена в докинг станцията, изчакайте няколко минути, след което проверете връзката със сателитите на панела на референтната станция или на екрана на робота.



Индикатор RMS: Показва комуникация с роботизираната косачка за трева (чрез радиочестота).

Светодиодът свети постоянно - активна връзка.

Мигащ светодиод – връзката е прекъсната.

Индикатор RCS : Резервирано за комуникация с дистанционното управление, в момента неизползвано (светодиодът не показва никакво състояние).

DSG индикатор: Състояние на сателитния сигнал на референтната станция.

Светодиодът свети постоянно – референтната станция работи правилно.

Мигащ светодиод – референтната станция има проблем.

RMG индикатор: Състояние на сателитния сигнал на роботизираната косачка за трева.

Светодиодът свети постоянно – роботът има добър сигнал.

Мигащ светодиод – роботът има слаб сигнал.

WiFi индикатор: Обикновено светодиодът мига бавно. По време на режим на вдвояване (референтна станция и робот), светодиодът свети постоянно.

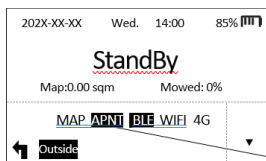
Бутон за връщане: Бутон за връщане на роботизираната косачка към докинг станцията.



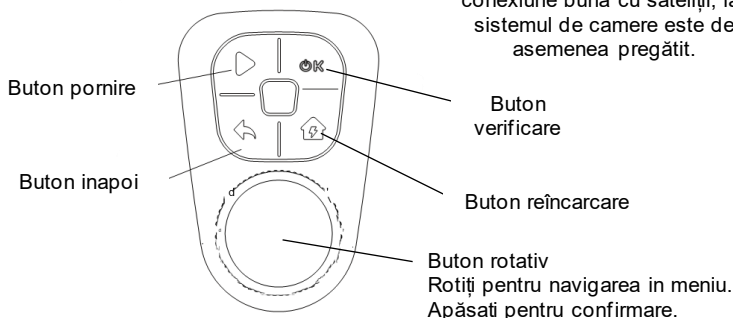
Бутон за вдвояване на референтна станция – робот: Използва се, когато е инсталирана нова референтна станция и е необходимо да се вдвои с робота. За да активирате функцията, натиснете и задръжте бутона за 5 секунди.



Междувременно, състоянието на системата може да се провери и на екрана на робота. Когато *текстът APNT* се появи на екрана с различен цвят, това означава, че системата е конфигурирана правилно и е готова за създаване на карта.



Символ APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 ДОБАВЯНЕ НА РОБОТА КЪМ ПРИЛОЖЕНИЕТО REVOLA И КОНФИГУРИРАНЕ НА СИСТЕМАТА

Приложение REVOLA

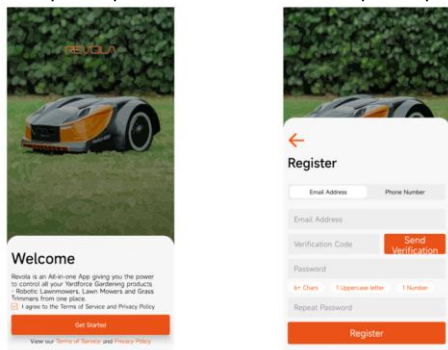
Приложение REVOLA е компонент, съществена част от системата. Роботизираната косачка за трева РАБОТИ заедно с това приложение, за да създаде виртуална гранична система, която роботът по-късно ще разпознае и Вие ще използвате, за да работите правилно на земята.

За да изтеглите приложението, сканирайте QR кода надолу. Можете също да търсите ръчно в магазина за приложения, като използвате ключовата дума „REVOLA APP“.

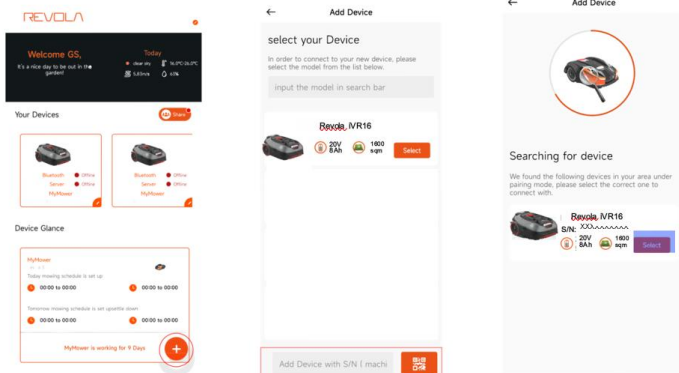
- **App Store** – за потребители на iPhone
- **Google Play** – за потребители на Android

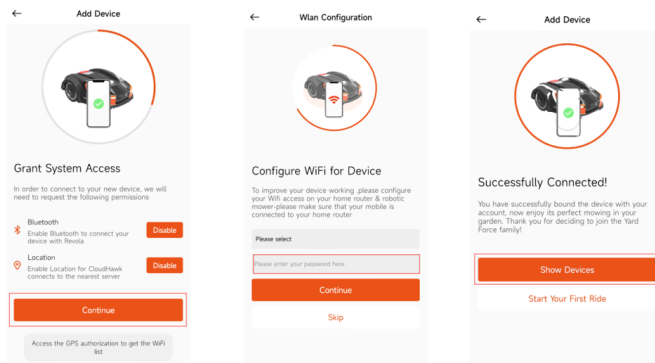


Отворете приложението REVOLA и регистрирайте нов акаунт.



За да добавите косачката си, моля, кликнете върху символа "+" в долния десен ъгъл на главната страница. Проверете серийния номер на косачката на табелката с данни, след което въведете серийния номер или сканирайте QR кода на табелката с данни, за да продължите и да следвате инструкциите на екрана.

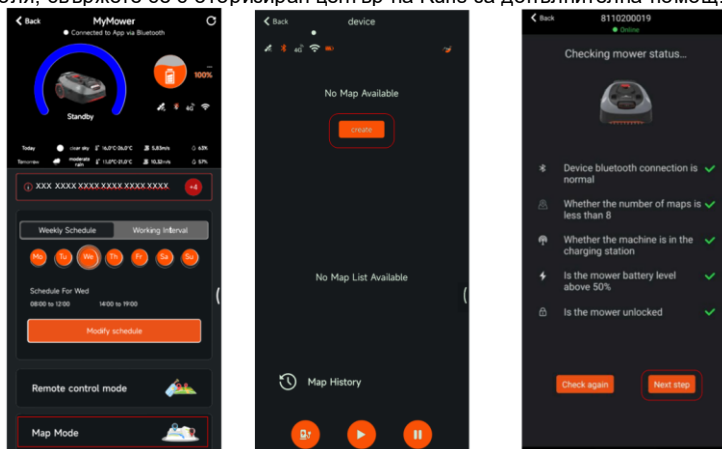




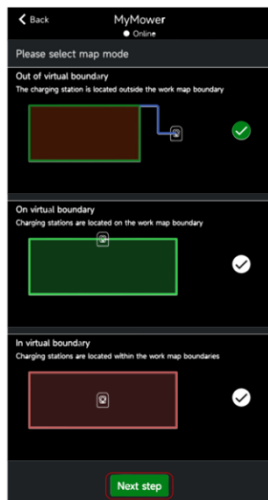
Планиране и конфигуриране на работната зона

Влезте в страницата със спецификации на устройството, изберете режим „Карта“ и създайте нова карта.

Преди да влезете в процеса „Режим на картата“ в приложението, приложението ще провери състоянието на системата, за да се увери, че картата може да бъде създадена успешно. Ако срещнете затруднения, моля, свържете се с оторизиран център на RURIS за допълнителна помощ.



Приложението REVOLA поддържа три вида поставяне на докинг станция: в повърхността на моравата, върху повърхността на моравата или извън повърхността на моравата. Моля, изберете подходящия за вашата карта.



Докинг станция извън виртуалната граница на тревната площ
Моля, уверете се, че докинг станцията не е твърде близо до сгради, огради или дървета. Моля, уверете се, че има права линия от поне 2 м пред основната плоча.

Докинг станцията е на ръба. ОГРАНИЧАВА виртуалната повърхност на моравата

Моля, качете се на коня. **УБЕРЕТЕ СЕ**, че докинг станцията не е твърде близо до сгради, огради или дървета.

Моля, оседлайте се, **УБЕРЕТЕ СЕ**, че има права линия от поне 2 м в дънната платка за момичета.

тревна площ INSIDE LIMIT

Моля, оседлайте се, **УБЕРЕТЕ СЕ**, че има права линия от поне 2 м в дънната платка за момичета.

Моля, не поставяйте докинг станцията твърде близо до виртуалното ограничение (трябва да е по-голямо от 2 м).

Важна информация преди рисуване на картата



Моля, работете близо до косачката за трева, когато рисувате работната зона, за да избегнете прекъсване на сигнала; процесът изисква Bluetooth връзка между машината и приложението (моля, уверете се, че разстоянието между телефона и машината е по-малко от 10 м).



Разстоянието между граничните точки на работната зона трябва да е по-голямо от 50 см, а граничните точки могат да се чертаят само когато отсечката стане зелена.



Моля, обърнете внимание, че картата с тревни площи е ограничена до 96 точки.



Дължината и ширината на картата трябва да бъдат по-малки от 100 метра.



--- Зелена пунктирна линия: В текущата позиция може да се начертае точка.



--- Жълта пунктирна линия: Не може да се начертае точка на текущата позиция.



— Плътна зелена линия: Създадена е работна граница.



— Непрекъсната синя линия: Пътят на роботизираната косачка до докинг станцията.



— Плътна червена линия: границите на създаденото препятствие.



Изтрива последната начертана точка.



Запазете и генерирайте картата.



Запазете картата с препятствията.



Добавете препятствие.

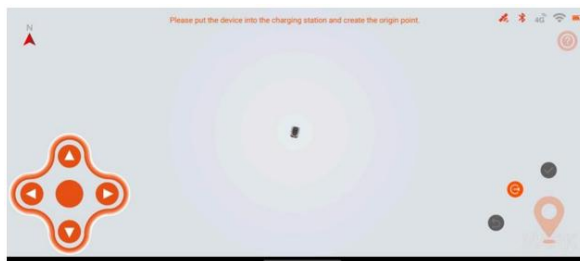
Рисуване на картата с докинг станцията извън работната зона на робота.

Конфигурирайте маршрута на насочващия път и работната зона.

Внимателно

По време на процеса на създаване на картата, уверете се, че символите за сателит  и Bluetooth са оцветени в оранжево; можете да ги видите в горния десен ъгъл на екрана на мобилния си телефон.

Стъпка 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Маркирайте първата точка за докинг станцията.



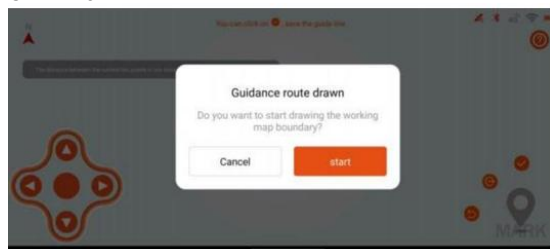
Кликнете, за да се покаже повече информация.

Стъпка 2



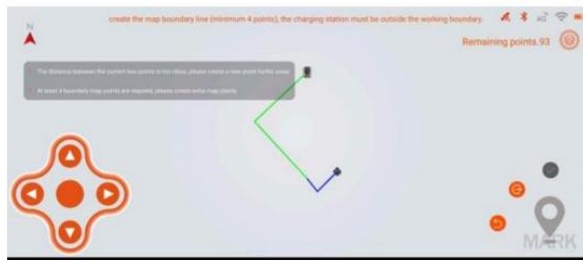
Преди да маркирате първата точка от насочващия път, моля, имайте предвид, че РОБОТЪТ ще генерира линия с дължина 2 м в докинг станцията за момичета.

Стъпка 3



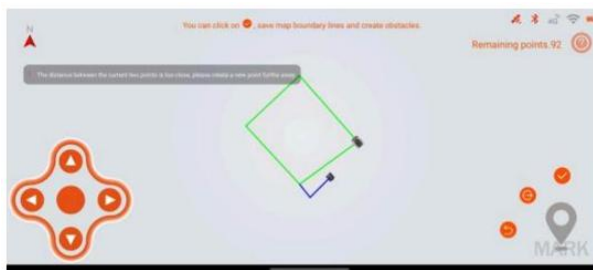
След като всички точки от навигационния път са маркирани, натиснете бутона  за да запазите маршрута за насочване и да продължите процеса на настройка на виртуалната карта.

Стъпка 4



Потребителят трябва да има предвид, че минималното разстояние между всяка точка е приблизително 50 см, а системата изисква минимум 4 точки (максимум 96 точки). Потребителят трябва да обърне внимание на състоянието на линията по време на създаването на картата и да следва съобщенията, показвани от приложението.

Стъпка 5



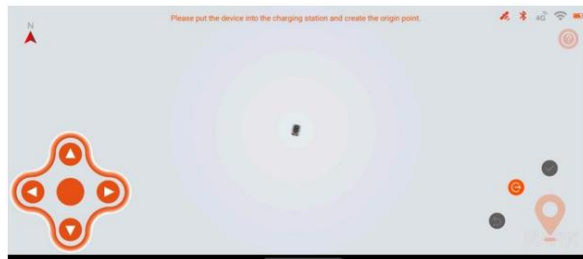
След като всички точки от работната зона са маркирани, потребителят трябва да натисне бутона , да въведе име и да запази картата.

Рисуване на картата с докинг станцията близо до работната зона.

Подреджване на работната зона.

По време на процеса на създаване на картата, уверете се, че символите за сателит  и Bluetooth са оцветени в оранжево; можете да ги видите в горния десен ъгъл на екрана на мобилния си телефон.

Стъпка 1



Consola de navigare



Apăsăți să
marcați punctul

Маркирайте първата точка за докинг станцията.

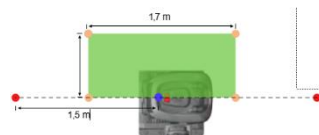
Стъпка 2



Създаване на виртуална граница на площта на тревата с помощта на бутони за навигация и точки за рисуване на картата.

Косене около зарядната станция.

За по-ефективно косене около зарядната станция, системата създава специална зона около станцията и коси първо нея.



Стъпка 3



След като всички точки от работната област са маркирани, потребителят трябва да натисне бутона , да въведе име и да запази.

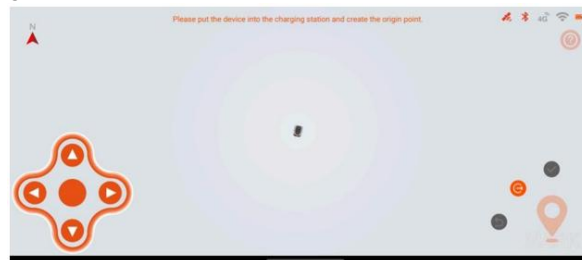
Рисуване на картата с докинг станцията в работната зона

. Подготовка на работната зона.

Внимание!

По време на процеса на създаване на картата, уверете се, че символите за сателит  и Bluetooth са оцветени в оранжево; можете да ги видите в горния десен ъгъл на екрана на мобилния си телефон.

Стъпка 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

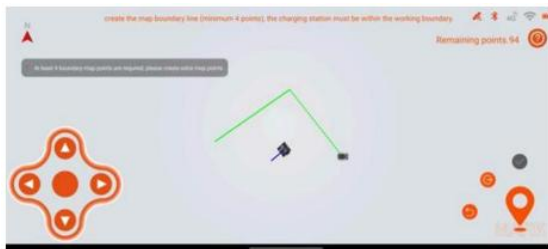
Маркирайте първата точка за докинг станцията.

Стъпка 2



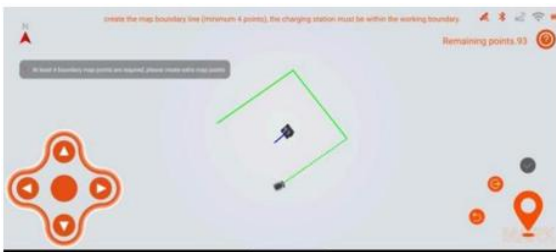
Навигируйте робота до следващата точка и маркирайте втората виртуална гранична точка.

Стъпка 3



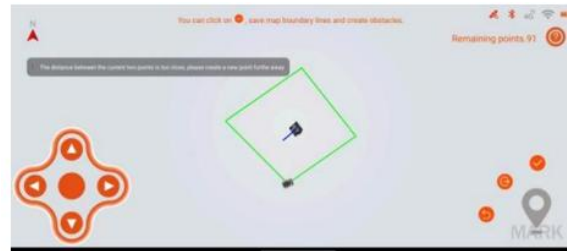
Обърнете внимание на минималното разстояние от приблизително 50 см между точките и системното изискване за минимум 4 точки (максимум 96 точки).

Стъпка 4



Обърнете внимание на състоянието на линията по време на създаването на картата и на съобщенията, показвани от приложението.

Стъпка 5



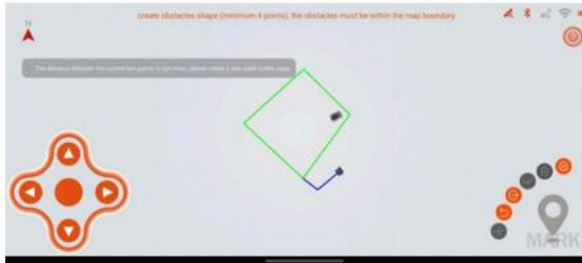
След като маркирате работната област за всички , натиснете бутона  , въведете име и запазете работната област.

добавяне на забранена зона/препятствие на картата.
Конфигурационна зона забранена.

Внимание!

По време на процеса на създаване на картата, уверете се, че символите за сателит  и Bluetooth са оцветени в оранжево; можете да ги видите в горния десен ъгъл на екрана на мобилния си телефон.

Стъпка 1



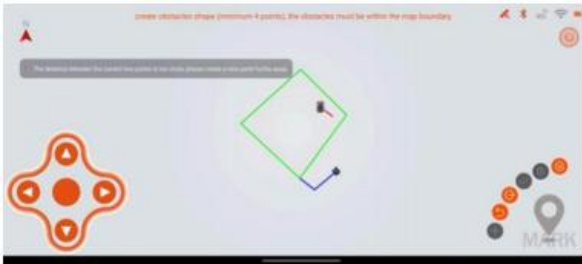
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Навигирайте робота до първата точка на забранената зона/препятствие.

Стъпка 2



Маркирайте точка 2. След маркиране на втората точка, линията ще се генерира в червено, показвайки ръба на забранената зона.

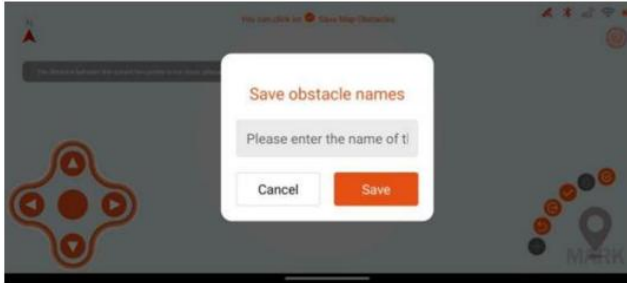
Стъпка 3



Обърнете внимание на минималното разстояние от приблизително 50 см между точките и системното изискване за минимум 4 точки (максимум 96 точки).

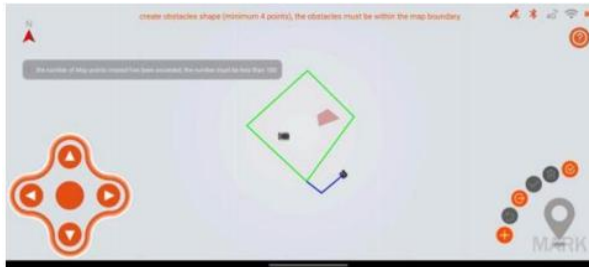
Обърнете внимание на състоянието на линията по време на създаване на картата и на съобщенията, показвани от приложението.

Стъпка 4



След като маркирате всички точки, натиснете бутон , въведете име и запазете работното пространство.

Стъпка 5



Зададената забранена зона ще бъде маркирана с различен цвят на картата.

Генериране и синхронизиране на картата с робота.

След като картата е именувана и запазена, приложението REVOLA комуникира с робота и синхронизира информацията от картата с него.



Завършване на процеса на създаване на карта.

Потребителят трябва да е близо до робота и да се увери, че Bluetooth е свързан, преди да завърши процеса на създаване на карта. Ако процесът на синхронизиране на картата бъде прекъснат, потребителят трябва да се върне на страницата с картата и да провери дали картата е запазена успешно.

Интерфейс на режим „Карта“.

След като картата бъде създадена успешно, тя ще бъде показана на главната страница на режима „Карта“. Тук потребителят може да намери достъп до функцията за управление на препятствия.



Бутон за редактиране на препятствия.

Приложението поддържа функцията за редактиране на препятствия. Чрез натискане на този бутон потребителят достъпва страницата за редактиране на препятствия. Трябва да се увери, че роботът е

свързан с мобилния телефон чрез Bluetooth. 

Бутон за изтриване на картата.

С натискането на този бутон потребителят изтрива текущо приложената карта.



Превключване към сателитна карта.

С натискане на този бутон потребителят може да види картата в сателитен режим.



Бутон за връщане към докинг станцията.

С натискането на този бутон потребителят дава команда на робота да се върне към докинг станцията.



Бутон .

С натискане на този бутон, потребителят дава команда на РОБОТ да започне подстригването .



Бутон за пауза.

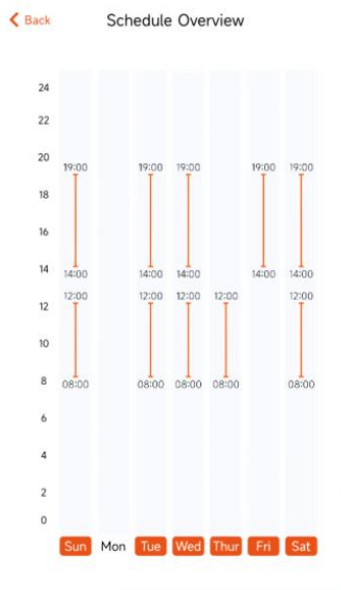
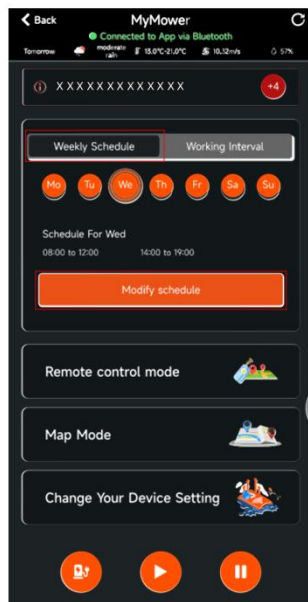
С натискането на този бутон потребителят поставя робота на пауза.



Функции и настройки на приложението REVOLA

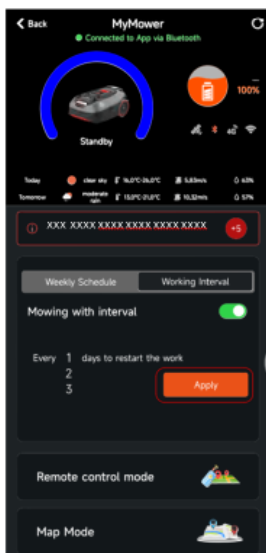
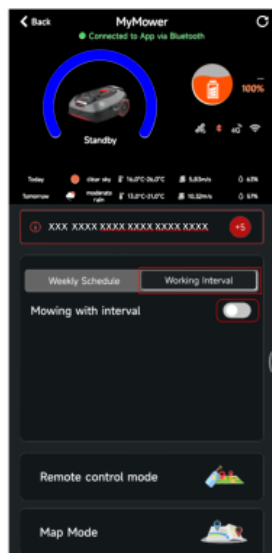
Задаване на работен график

Потребителят може да зададе работен график от приложението REVOLA. Има два режима на планиране: седмичен график и работен интервал. В седмичния режим потребителят може да зададе седем дни, като всеки ден има два времеви интервала. В режим на работен интервал потребителят може да зададе деня за рестартиране, след като роботът завърши косенето.



Апăsarea бутонului „+” pentru аăаугarea unui интервал оrар.
Апăsarea бутонului „x” pentru штергerea unui интервал оrар.

Program шăптăмăнал.
Numărul total de ore de lucru pe шăптăмăнă.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

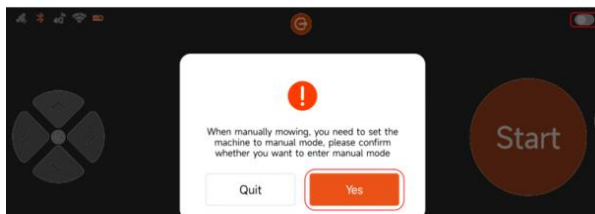
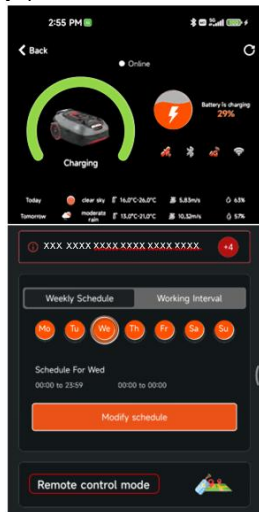


Работен интервал.

В този работен режим роботът ще се рестартира и ще окоси цялата площ на тревата отново след зададения интервал от време.

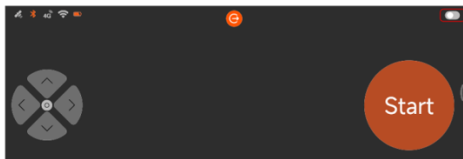
Режим на дистанционно управление.

Роботизираната косачка за трева поддържа „Режим на дистанционно управление“. Потребителят може да навигира робота до определена зона и да стартира двигателя на косачката. Потребителят трябва да е близо до робота и да обръща внимание на риска от инцидент по време на дистанционното управление.



Внимание!

Режимът „Дистанционно управление“ изисква Bluetooth връзката да се поддържа през цялото време; потребителят трябва да е близо до робота, докато използва тази функция.



Трябва да се уверите, че този бутон е активиран, докато използвате режим „Дистанционно управление“.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță“.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

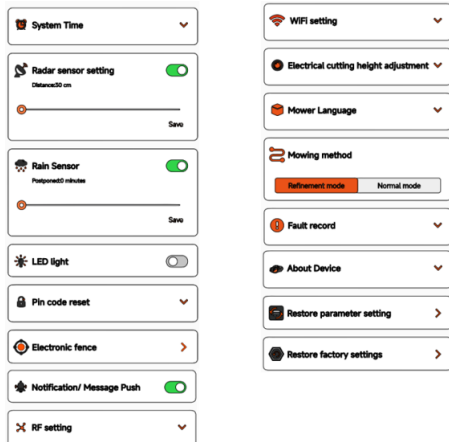
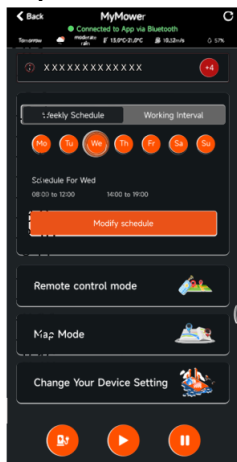
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

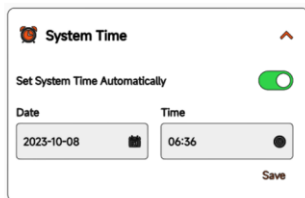
Промяна на настройките

На началната страница на устройството докоснете „Промяна на настройките на устройството“, за да получите достъп, да видите и промените настройките на роботизираната косачка.



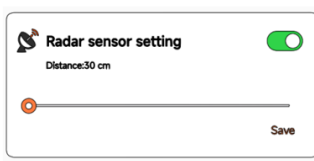
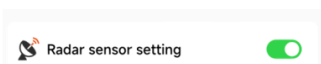
Настройка на системното време

Роботизираната косачка може да бъде конфигурирана да настройва системното време автоматично, следвайки часа на мобилния ви телефон, или да задава ръчно времето за работа.



Настройка на радарния сензор

Роботизираната косачка за трева ви позволява да регулирате разстоянието на засичане на радарния сензор между 30 см и 60 см.



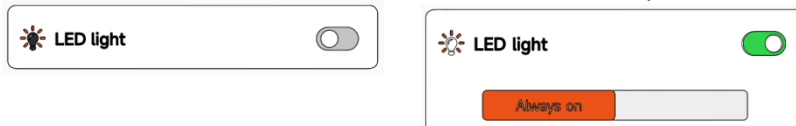
Настройка на сензора за дъжд

Роботизираната косачка ви позволява да активирате или деактивирате сензора за дъжд. След активиране на сензора можете също да зададете времето за забавяне: времето, през което роботът ще остане в станцията за зареждане, след като сензорът за дъжд изсъхне.



Настройка на LED светлината

Роботизираната косачка за трева ви позволява да конфигурирате LED светлината. След активиране са налични два режима на работа: „Винаги включен“ и „Режим на пускане в експлоатация“. За подробности относно тестовия режим вижте описанието по-долу.



Режим на пускане в експлоатация

Когато

е активирана функцията за проверка на работата, LED светлината работи съгласно горепосочените принципи :

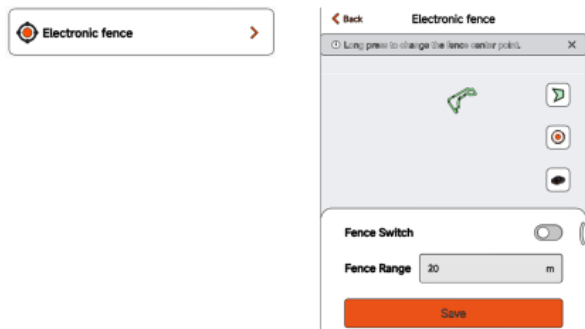
- **Постоянно зелено** : в режим на готовност или в режим на работа, сигнал от сателити. Това е нормално.
- **Силно зелено** : в режим на готовност или по време на работа, сигналът от сателитите е слаб, но функционирането е възможно.
- **Постоянно синьо** : по време на зареждане, сигналът от сателитите е нормален.
- **Мига в синьо** : по време на зареждане сигналът от сателитите е слаб, но функционирането е възможно.
- **Постоянно червено** : аварийно спиране / четене / липсваща връзка между референтната станция и робота.
- **Мигащо червено: условие** за грешка .
- **Мигащо жълто** : слаб сателитен сигнал.
- **Постоянно лилаво** : в режим „дистанционно управление“ , сигналът от сателитите е нормален.
- **Силно лилаво** : в режим „дистанционно управление “ сигналът от сателитите е слаб, но функционирането е възможно.
- **Постоянно бяло** : с течение на времето OTA (фърмуерът) актуализация) процес .

Нулиране на ПИН кода

Роботизираната косачка за трева ви позволява да нулирате ПИН кода. След въвеждане на първоначалния ПИН код, за устройството може да се зададе нов ПИН код.

Настройките на електрическата

ограда Роботизираната косачка за трева позволява активиране или деактивиране на електрическата ограда. След активиране на превключвателя „Fence Switch“ (Превключвател на оградата) , натиснете бутона,  за да зададете началната точка на електрическата ограда. След това можете да КОНФИГУРИРАТЕ стойността „Fence Range“ (Обхват на оградата). Ако системата открие , че роботът е превишил тази стойност, автоматично ще изпрати предупредително съобщение по мобилния телефон на потребителя на PHONE.



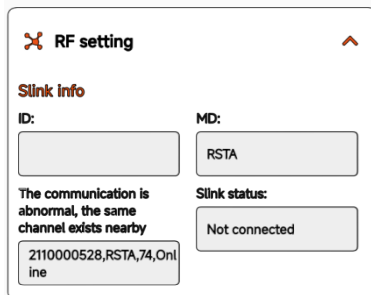
Известия / Изпращане на съобщения

Роботизираната косачка за трева ви позволява да активирате или деактивирате функцията за изпращане на известия/съобщения. След активиране на тази функция, системата автоматично ще изпраща съобщения до мобилния телефон на потребителя, когато възникнат важни събития в работата на робота.



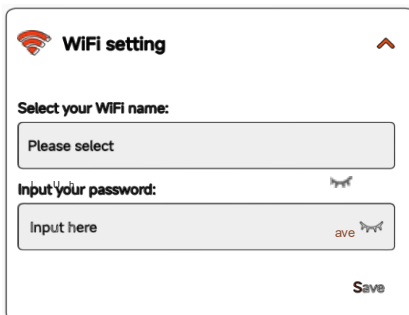
Настройка на радиочестотата (RF)

При използване на множество устройства в непосредствена близост (напр. две устройства на едно и също поле), ако възникнат радиочестотни смущения, настройката може да се провери и, ако е необходимо, RF каналът може да се промени.



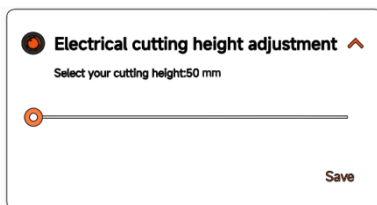
Настройка

на WiFi Роботизираната косачка за трева ви позволява да конфигурирате WiFi достъп. Например, ако домашният рутер бъде сменен, можете да въведете новото WiFi име и парола и роботът ще използва тези данни, за да се свърже с интернет. Препоръчително е да запомните, че роботът поддържа само честота 2,4 GHz.



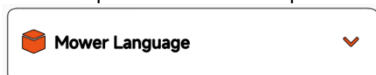
Регулиране на височината на косене

Роботизираната косачка за трева ви позволява да регулирате височината на косене чрез тази функция.



Настройка на езика на дисплея.

Роботизираната косачка за трева ви позволява да изберете езика на дисплея.



Метод на косене

Роботизираната косачка за трева ви позволява да изберете метода на косене. Налични са два метода: „Режим на двойно покритие“ и „Нормален режим“.



Двоен режим на покритие: Роботизираната косачка за трева ще коси първоначално от север на юг, след това от изток на запад.

Нормален режим: Роботизираната косачка за трева може първо да коси от север на юг, а за некосената зона ще коси от изток на запад, за да я покрие напълно.

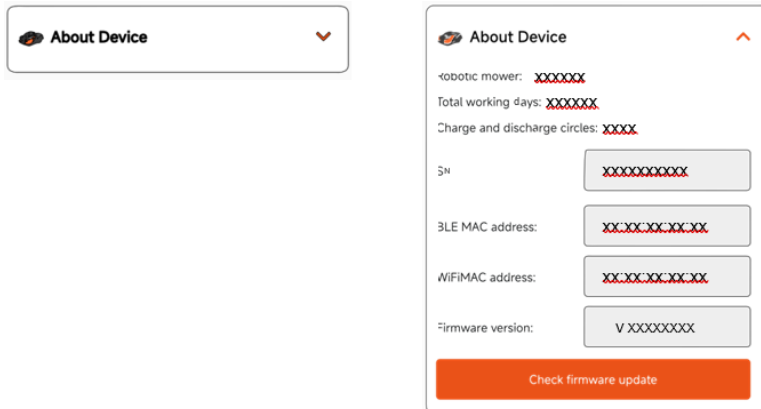
Регистър на грешките

Роботизираната косачка ви позволява да видите последните пет записа на грешки, като използвате тази функция.



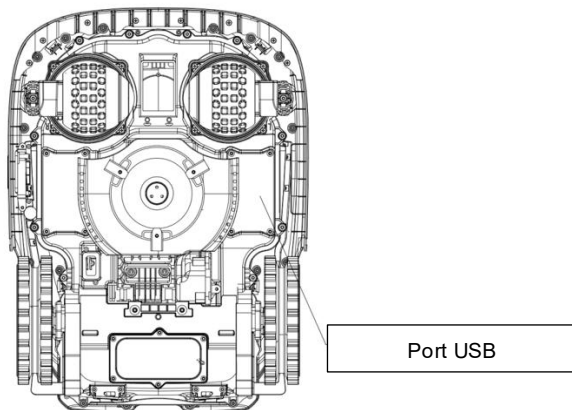
Относно устройството

Роботизираната косачка за трева ви позволява да видите информация за устройството. Можете също да проверите версията на софтуера и дали е налична нова версия.



Актуализация на софтуера офлайн

Системата поддържа и функцията за актуализиране на софтуера в офлайн режим. Софтуерът офлайн ще бъде достъпен на нашия уебсайт, а потребителят трябва да изтегли файла на USB устройство и да извърши актуализацията съгласно инструкциите по-долу.



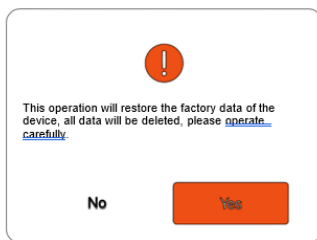
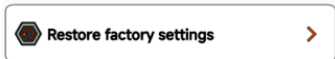
Възстановяване на параметри

Роботизираната косачка за трева ви позволява да нулирате параметрите от менюто за конфигурация.



Възстановяване на фабричните настройки

Роботизираната косачка позволява пълно нулиране на всички данни, включително създадените карти.



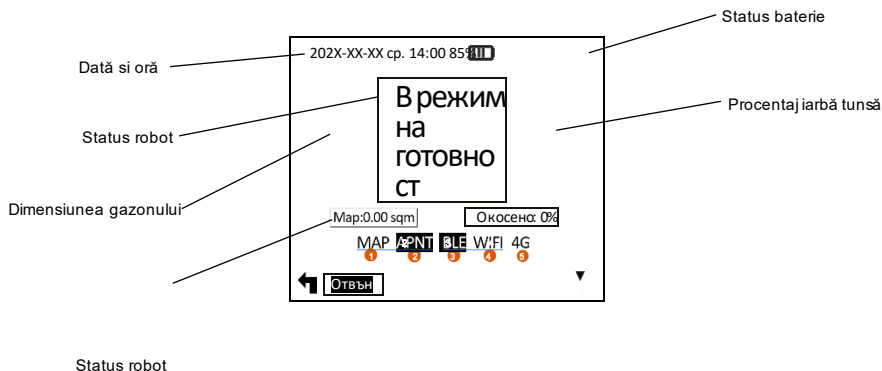
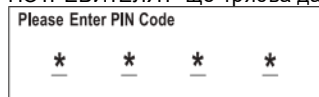
4. ВЪВЕЖДАНЕ В ЕКСПЛОАТАЦИЯ

Дисплей и работа

Начална страница след стартиране

След включване на роботизираната косачка, потребителят трябва да въведе **ПИН кода** (моля, задайте ПИН кода, ако роботът се използва за първи път).

Ако потребителят не конфигурира РОБОТА в рамките на 3 **минути**, роботът ще се блокира отново и **ПОТРЕБИТЕЛЯТ** ще трябва да въведе ПИН кода отново.



1. Символ на КАРТА

Индикатор на картата: когато се показва в различен цвят, това означава, че в системата е съхранена работеща карта.

2. Символ APNT

Индикатор за състоянието на системата: когато се показва в различен цвят, това означава, че роботът има добра връзка със сателитната система и камерата е готова.

3. Символ BLE

Индикатор за Bluetooth: Когато Bluetooth е свързан, символът се показва в различен цвят.

4. Символ за Wi-Fi

WiFi индикатор: когато WiFi е свързан, символът се показва в различен цвят.

5. 4G символ

4G индикатор: когато са свързани мобилни данни, символът се показва в различен цвят.

6. Символ ▼

Използвайте бутона "↓" на навигационната клавиатура, за да превъртите екрана до следващата страница.

7. Символ ▲

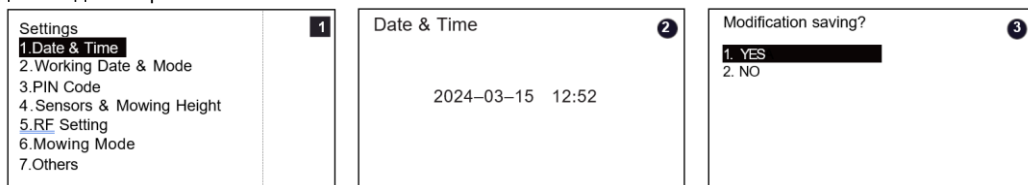
Използвайте бутона "↑" на навигационната клавиатура, за да превъртите екрана до предишната страница.

Меню с главни настройки на робота

Когато се появи основният интерфейс на робота SCREEN robot SHOW, натиснете бутона „Назад“ за достъп до страницата с настройки на функциите на робота.

Настройка на „Дата“ и час

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Дата“ и „час“, след което натиснете бутон за достъп до настройката.



Настройка на „Дата и режим“

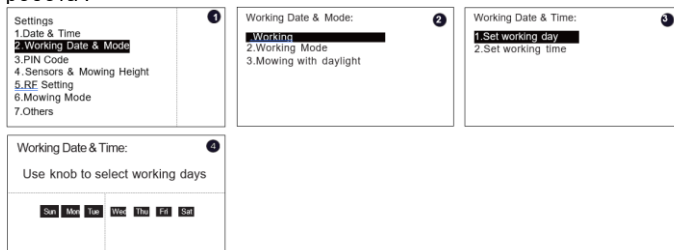
Използвайте въртящото се копче, за да изберете опцията „Дата и режим“, след което натиснете копчето, за да влезете в настройката.

Тази настройка включва три опции:

1. Работна дата и час.
2. Начинът на работа.
3. подряждане по време на деня.

настройките на работните дни

Моля, следвайте снимките от май надолу и използвайте въртящия се бутон, за да настроите работните дни на робота.



настройки на работното време

Моля, седнете, следвайте снимките от май надолу и използвайте въртящия се бутон, за да настроите работното време на робота.

активиран работен ден потребителят може да зададе два часа интервали.

The figure shows five screenshots of the device's settings interface for configuring a PIN code:

- Screenshot 1:** The 'Settings' menu with 'PIN Code' highlighted.
- Screenshot 2:** The 'Working Date & Mode' screen with 'Working Mode' highlighted.
- Screenshot 3:** The 'Working Date & Time' screen with '2. Set working time' highlighted.
- Screenshot 4:** The 'Set working time' screen showing a weekly schedule grid with '09:00-19:00' set for Friday.
- Screenshot 5:** The 'Set working time' screen showing the 'Working Date: Fri' and the time range '09:00-19:00'.

настройки ПИН код

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Парола“, след което натиснете бутон за настройка на достъп.

За да промени ПИН кода, потребителят трябва да:

1. въведете съществуващия ПИН код.
2. въведете нов ПИН код.
3. потвърдено чрез повторно въвеждане на новия ПИН код.

The figure shows four screenshots of the PIN code entry process:

- Screenshot 1:** The 'Settings' menu with 'PIN Code' highlighted.
- Screenshot 2:** The 'Enter Old PIN code' screen with four asterisks for input.
- Screenshot 3:** The 'Enter New PIN code' screen with four asterisks for input.
- Screenshot 4:** The 'Please Re-Enter New PIN code' screen with four asterisks for input.

Настройка на „Сензори“ и височина на косене

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Сензори“ и „Височина на косене“, след което натиснете бутон за достъп до настройката.

В тези настройки, потребителят може да КОНФИГУРИРА следните функции:

- сензори за дъжд
- Ултразвуков сензор
- Височина на рязане с робот
- Глас за известяване на робот

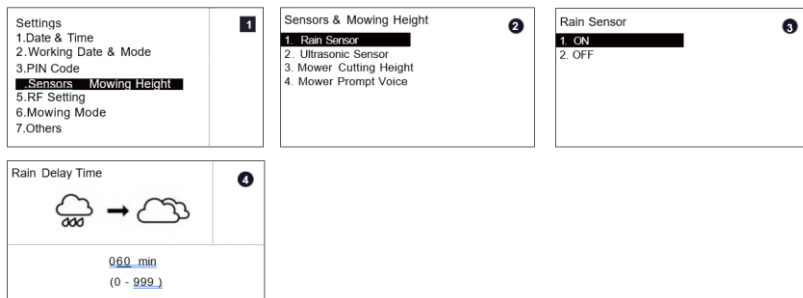
The figure shows two screenshots of the 'Sensors & Mowing Height' settings menu:

- Screenshot 1:** The 'Settings' menu with 'Sensors & Mowing Height' highlighted.
- Screenshot 2:** The 'Sensors & Mowing Height' screen with a list of options: 1. Rain sensor, 2. Ultrasonic Sensor, 3. Mower Cutting Height, 4. Mower Prompt Voice.

сензори за дъжд

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Сензор за дъжд“, след което натиснете бутон А за достъп до настройката.

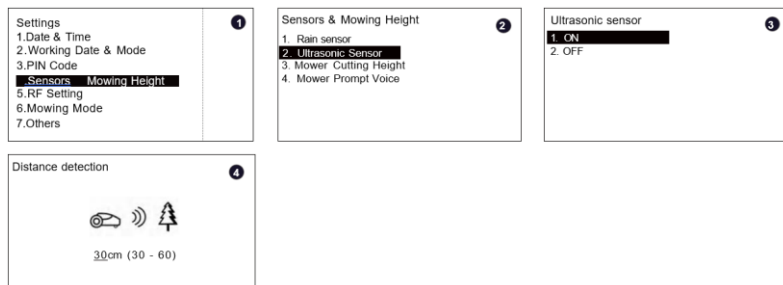
Впоследствие потребителят може да зададе времето за забавяне в докинг станцията, след което да активира функцията „Когато сензорът засече сухота“. След завършване на настройката, това ще бъде приложено.



Ултразвуков сензор

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Ултразвуков сензор“, след което натиснете бутон за достъп до настройката.

Впоследствие потребителят може да зададе разстоянието между ултразвуковата сензорна глава и засечените обекти.

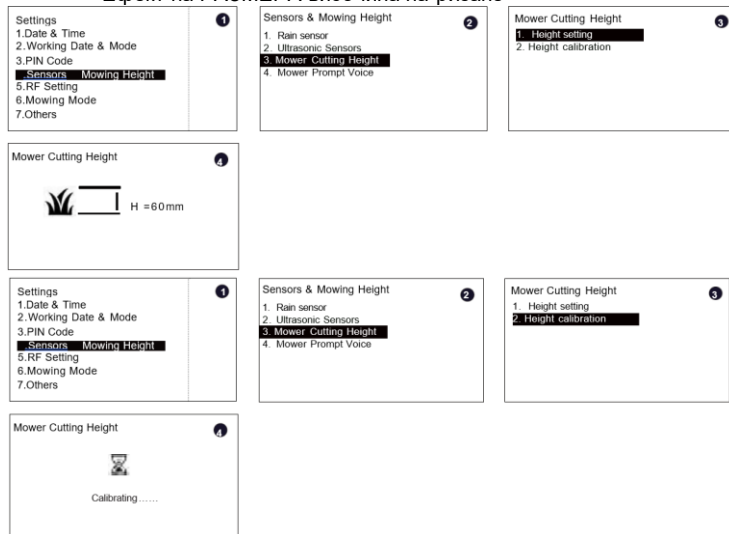


Височина на рязане с робот

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Височина на рязане на робот“, след което натиснете бутон за достъп до настройката.

Впоследствие потребителят може да използва въртящия се бутон, за да:

- Задайте желаната височина на косене
- Ефект на РАЗМЕРА височина на рязане

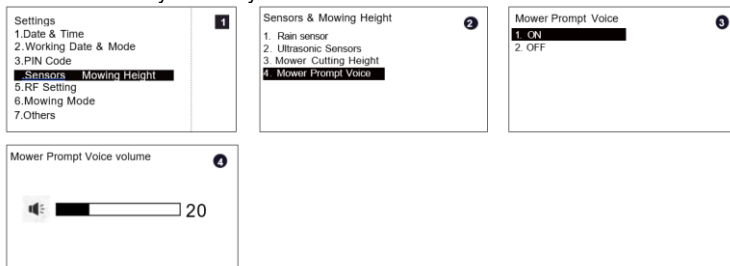


Глас за известяване на робот

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Гласово уведомление за робот“, след което натиснете бутон за настройка на достъп.

Потребител може би:

- Активиране или деактивиране на гласа за известяване на робота.
- Задайте силата на звука на звука.

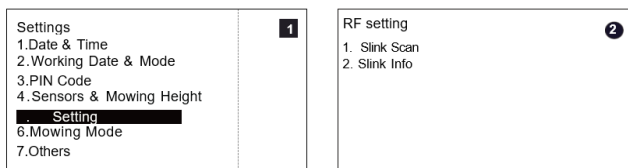


RF настройка

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „RF Setting“ (Настройка на RF), след което натиснете бутон А за достъп до настройката.

В тези настройки има две опции:

1. Slink Scan – позволява сканиране на наличните радиочестоти за откриване на връзки.
2. Slink Info – показва информация за текущата RF връзка, като например отчет за захранването или подробности за RF модула.



Сканиране с плъзгане

Тогава, когато ПОТРЕБИТЕЛЯТ трябва да промени референтната станция или съществуват смущения в съществуващия комуникационен канал, е необходимо да използва Slink Scan, за да търси и вдвои канала съответно.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Сканиране с плъзгане

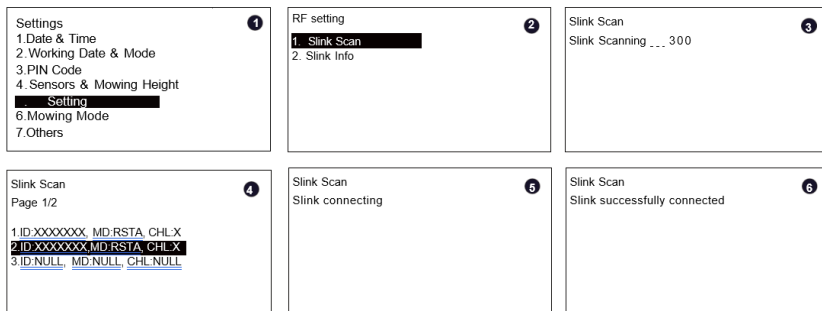
Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и да получите достъп до настройката "Slink Scan". РОБОТЪТ ще се опита да намери наличните референтни станции за 300 секунди.

След END сканирането, всички открити канали ще бъдат показани в списък.

- съответно елемента.
- Уверете се, че избраният идентификатор ОТГОВАРЯ на серийния номер на референтната станция.

След това РОБОТЪТ ще се опита да се свърже с референтната станция.

- След като връзките са осъществени, на екрана ще се покаже съобщението „Връзката е успешно осъществена“.

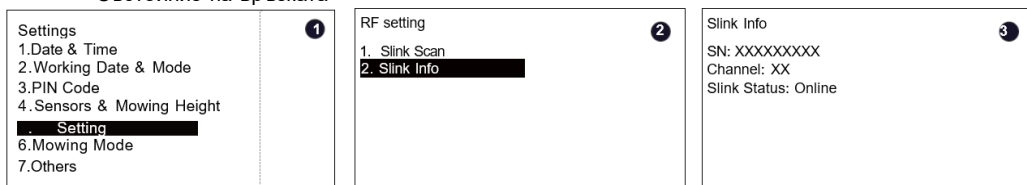


Информация за Slink

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете „RF“ Настройка , след което натиснете бутон А за достъп до настройката „Slink Info“.

На тази страница ще бъде показана следната информация:

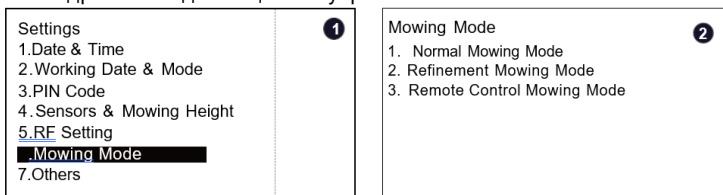
- Сериен номер на референтната станция
- Радиочестотен канал
- Състояние на връзката



Настройка на „Режим на подрязване“

Потребителят може да избере три режима на подрязване:

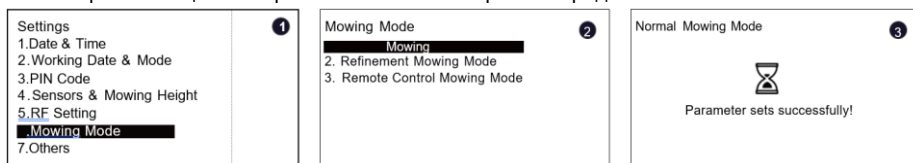
1. Нормален режим на подстригване.
2. Изискана прическа.
3. Режим на подрязване с дистанционно управление.



Нормален режим на подстригване

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете "Нормален режим на подрязване".

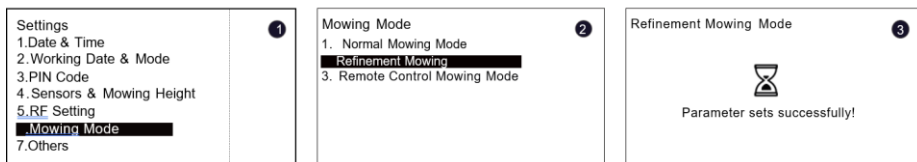
По този начин роботът ще коси тревата в посока север-юг според геомагнитното поле.



Изискан стил на прическа

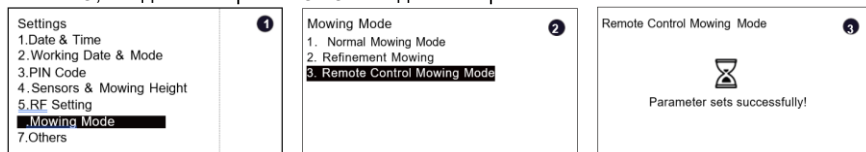
Използвайте въртящия се бутон, за да изберете „Режим на фино подрязване“ .

По този начин роботът ще коси тревата първо в посока север-юг според геомагнитното поле, след което ще коси в посока изток-запад .



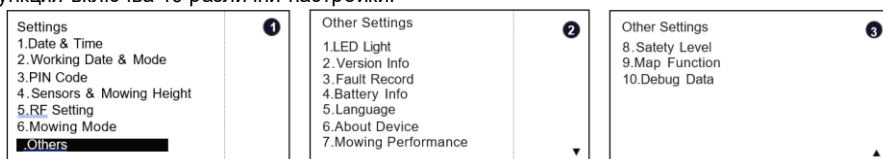
Режим на подрязване с дистанционно управление

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете „Режим на подрязване“ на дистанционното управление. В този режим роботът ще се свърже с мобилен телефон чрез Bluetooth, а ПОТРЕБИТЕЛЯТ ще използва ПРИЛОЖЕНИЕТО, за да навигира в РОБОТА и да коси тревата.



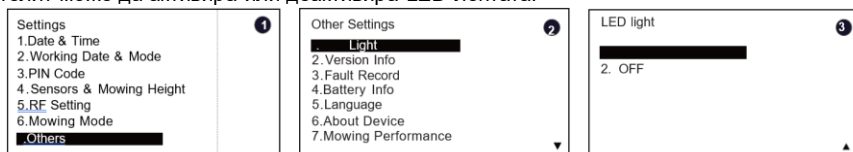
Настройка „Друга“

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете опцията „Други“ .
Тази функция включва 10 различни настройки.



настройки LED светлини

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „LED светлини“ .
Потребителят може да активира или деактивира LED лентата.



работещи LED светлини

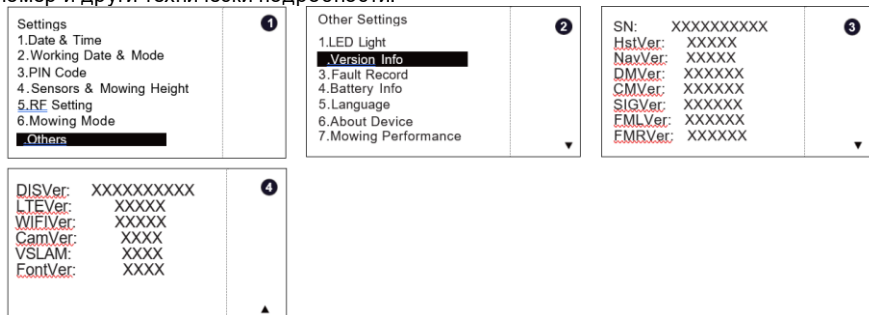
Когато LED светлините светят, те РАБОТЯ по следния принцип:

- Постоянно зелено: в режим на готовност или в режим на работа, сателитен сигнал. Това е нормално.
- зелен индикатор: в режим на готовност или в режим на работа, сигналът от сателита е слаб, системата от камери е неправилна. работи .
- синьо: по време на зареждане, сигналът от сателита е нормален.
- синьо : по време на зареждане сигналът от сателита е слаб, но устройството работи.
- Постоянно червено: аварийно спиране / отчитане / няма връзка между референтната станция и робота.
- Мигащо червено: състояние на грешка .
- Мигащо жълто: слаб сателитен сигнал.
- Постоянно лилаво: в модула за дистанционно управление, сигнал от сателит. Това е нормално.
- Пулсиращо лилаво: в модула за дистанционно управление сигналът от сателита е слаб, но работи.

Информация за версията

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Информация“ за версията.

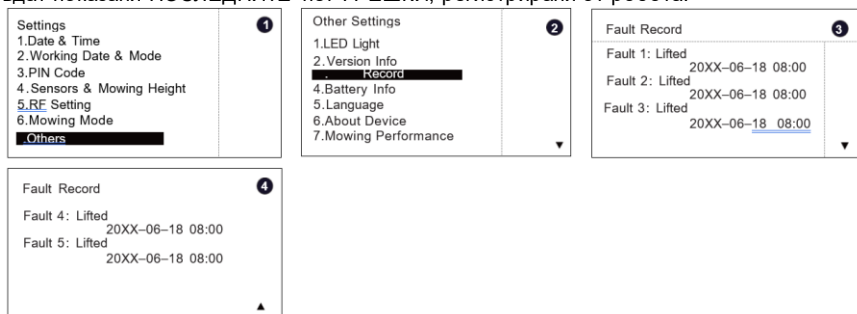
Потребителят може да провери информация за устройството, като например версия на фърмуера, серийен номер и други технически подробности.



ГРЕШКИ в регистрацията

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и достъпите до „Запис на функционални грешки“.

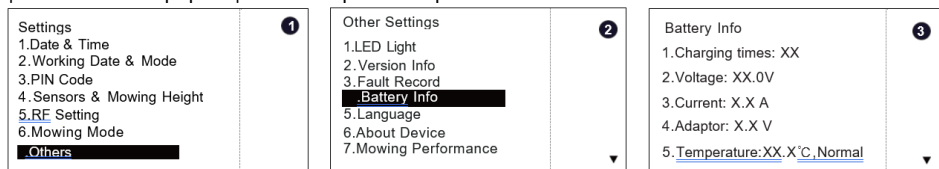
Тук ще бъдат показани ПОСЛЕДНИТЕ пет ГРЕШКИ, регистрирани от робота.



Информация за батерията

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Информация“ за батерията.

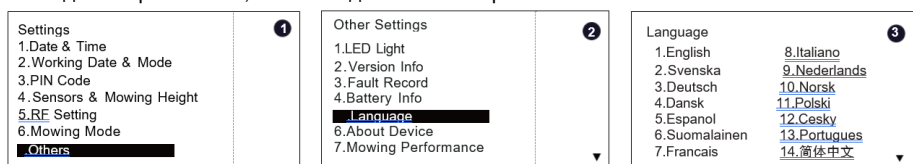
Тук ще се покаже информация за батерията на робота.



Език

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Език“.

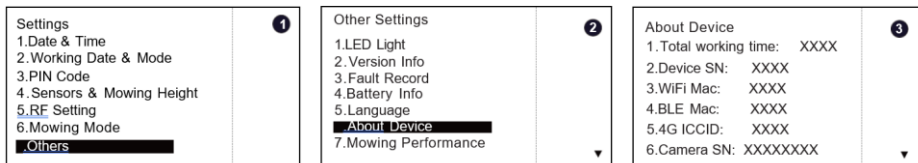
Тук можете да изберете езика, на който да се показва роботът.



Относно устройството

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Относно устройството“.

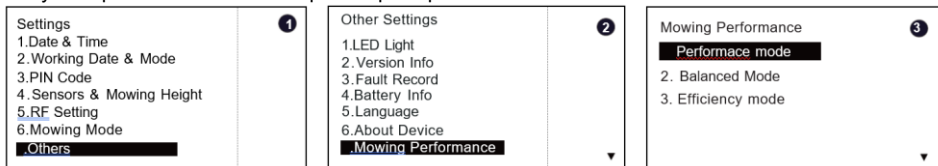
Тук потребителят може да провери информация за устройството.



Намаляване на производителността

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Производителност“ и „подстригване“.

Съществуват три РЕЖИМА за мотора на тримера .



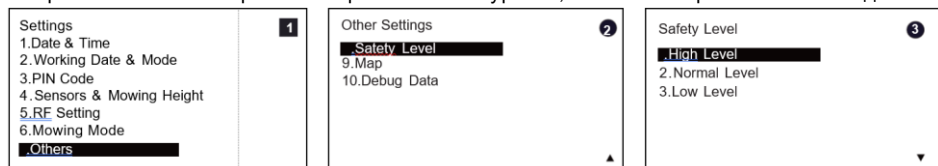
Режими на работа на мотора на тримера

1. на производителност : скоростта на въртене на тримерния мотор е 3500 об/мин, с максимална мощност изход .
2. Балансиран режим: скоростта на въртене на мотора на тримера е 2850 об/мин, подходящ за за нормална тревна площ.
3. на ефективност : скоростта на въртене на мотора на тримера е 2500 об/мин, осигурявайки най-доброто съотношение между мощност и консумация на енергия .

Ниво на безопасност

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Ниво на безопасност“

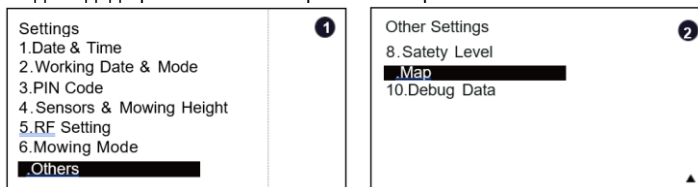
Роботизираната косачка за трева има три нива на сигурност, от които потребителят може да избира.



1. Високо ниво: по всяка дата. Когато РОБОТЪТ влезе в режим на готовност или е натиснат бутонът за стоп , Роботът изисква ВЪВЕЖДАНЕ НА ПИН код, преди да бъде активиран.
2. Нормално ниво: след стартиране или след като е възникнала грешка , или ако роботът е бил в режим на готовност повече от 5 минути, потребителят трябва да въведе ПИН код, преди да активира работата.
3. Ниско ниво: само след стартиране или след като е възникнала грешка , потребителят трябва да въведе ПИН код.

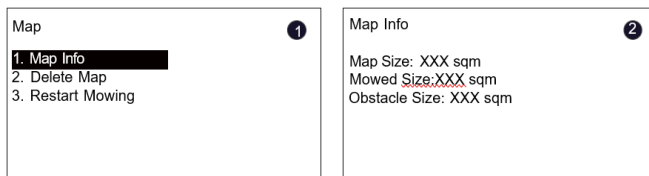
Функция „Карта“

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и достъпите функцията „Карта“ . Чрез тази опция потребителят може да зададе работния ток на робота с карта .



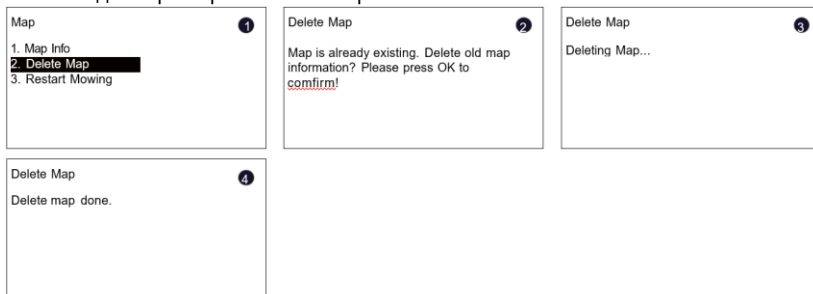
„ Информация за картата “

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Информация за картата“. В този раздел потребителят може да види информация за текущо приложената карта.



карта на изтриване

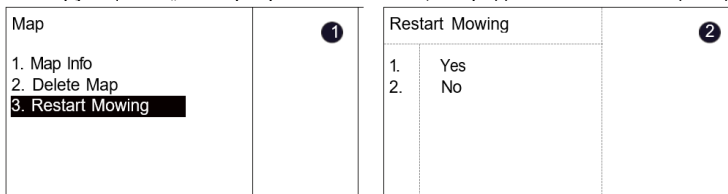
Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Изтриване на картата“. Потребителят може да изтрие приложената карта от това меню.



Нулиране на картата

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Рестартиране на косенето“.

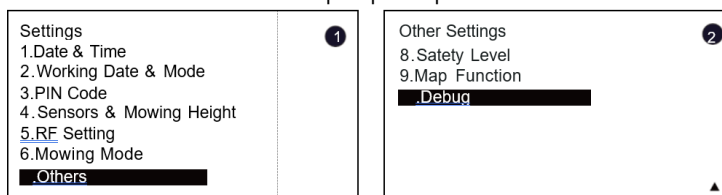
След активиране на функцията „Рестартиране на косене“, напредъкът на косене ще бъде нулиран.



Отстраняване на неизправности в данните

Използвайте въртящия се бутон, за да изберете и получите достъп до функцията „Debug Data“ (Отстраняване на грешки в данни).

Тази функция се използва изключително от оторизиран сервис.



5. ПОДДРЪЖКА, СЪХРАНЕНИЕ И ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТИ

Почистване и поддръжка

Важно е да поддържате роботизираната си косачка чиста.

Роботът ще се изкачва по склонове по-лесно, ако колелата са чисти, а ножовете също ще режат по-добре, ако са чисти и остри. Никога не използвайте водоструйка за почистване.

Почистване на тялото

Използвайте мека четка и/или влажна кърпа с домакински препарат.

Почистване на долната страна

Уверете се, че превключвателят за захранване е в положение ИЗКЛ. и носете предпазни ръкавици. Обърнете робота настрани, за да откриете долната страна, почистете диска с ножове и рамката с мека четка или влажна кърпа. Завъртете диска, за да се уверите, че се движи свободно.

Заточване/смяна на остриета;

Ако остриетата са износени от едната страна, те могат да се обърнат.

Ако остриетата са повредени или показват признаци на дисбаланс, те трябва да бъдат сменени.

1. Обърнете устройството.

2. Отстранете винтовете на остриетата от долната част на устройството, след което обърнете остриетата.

3. Закрепете остриетата с техните винтове.

Подмяна на остриетата

3. Отстранете старите остриета и ги сменете, като следвате стъпките по-горе.

Зимно съхранение

През зимата съхранявайте роботизираната косачка, докинг станцията и захранването на сухо място.

Препоръчваме съхранение в навес, гараж или, за предпочитане, на закрито място.

Подгответе устройството за зимно съхранение, както следва :

1. зареждане на батерията до 80%.
2. Превключете главния превключвател на захранването в положение „ИЗКЛ.“.
3. Почистете роботизираната косачка за трева.
4. Изключете захранването от контакта .
5. Изключете захранването от докинг станцията.

Ако е възможно, опаковайте продукта в оригиналната му опаковка.

рециклиране



Не изхвърляйте електрическо, промишлено електронно оборудване и компонентни части в контейнера за битови отпадъци! Информация за ОЕЕО. Вземайки предвид разпоредбите на OUG 195/2005 - относно опазването на околната среда и OUG 5/2015.

Потребителите трябва да вземат предвид следните указания за предаване на електрически отпадъци, посочени по-долу:

■ - Потребителите имат задължението да не премахват оборудване отпадъци ЕЛЕКТРИЧЕСКИ и електронни оборудване (ОЕЕО) като несортирани битови отпадъци и да се събират разделени тези ОЕЕО.

- Събиране на ТЕЗИ отпадъци наречено (ОЕЕО) ще бъде извършва се от Службата за обществено събиране в радиус от ВСЕКИ окръг и чрез центрове за събиране, организирани от оператори , упълномощени за събиране на ОЕЕО. Информацията е предоставена от администрацията по околна среда Фонд www.afm.ro или СПИСАНИЕ „Европейски съюзи“ .

- Потребителите могат да връщат ОЕЕО безплатно в посочените пунктове за събиране преди това .

Следната таблица записва информацията за грешки, показана на LCD панела, и се използва за информиране на потребителя за съдържанието на грешките, за отстраняване на неизправности и отстраняване. Когато се задейства грешка, която остане неразрешена, тя се записва и запазва в устройството.

Отстраняване на неизправности с робота

Проблем	Възможни причини	Корективни решения
Асансьор	Сензорът за повдигане се е задействал.	Обикновено грешката ще се разреши автоматично. Ако проблемът продължава, моля, проверете корпуса на робота.
Катастрофа	Сензорът за сблъсък се е задействал.	Обикновено грешката ще се разреши автоматично. Ако проблемът продължава, моля, проверете корпуса на робота.
Наклон	Сензорът за наклон е задействан.	Обикновено грешката се разрешава автоматично. Ако продължава, поставете робота върху хоризонтална повърхност и проверете отново.

Оборота	Сензорът за преобръщане се е задействал.	Тази грешка се показва, когато роботът се преобърне.
Отвън	Роботът е извън виртуалната граница.	Когато роботът открие, че е превишил виртуалния лимит, ще се покаже това съобщение за грешка.
Райна	Сензорът за дъжд се е задействал.	Когато сензорът засече дъжд, тази информация ще се появи на екрана.
CNtcPro	Моторът на тримера е прегрял.	Когато двигателят работи непрекъснато под високо натоварване, температурата му може да се повиши и тази грешка ще се покаже. След период на почивка, роботът би трябвало да се възстанови автоматично.
Яма	Роботът е блокиран.	Когато роботът заседне в дадена зона и не може да се освободи, ще се покаже тази грешка. Проверете зоната и преместете робота на открито място.
БатFloy	Батерията на робота е изтощена.	Когато нивото на батерията е ниско, ще се покаже това съобщение. Моля, оставете робота да се зареди в докинг станцията.
CStErr	Моторът на тримера не може да бъде инициализиран.	Изключете робота и го включете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
Tilt1Er / Tilt2Er	Сензорът за ускорение не може да бъде инициализиран.	Изключете робота и го включете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
PathErr	Роботът не успя да планира маршрута за косене.	Изключете робота и го включете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
Няма карта	Роботът няма запазени карти.	Моля, създайте и приложете карта; грешката ще изчезне автоматично.
Няма поз	Роботът не може да получава данни за позициониране.	Преместете робота на открито място и изчакайте няколко минути. Ако съобщението продължава, свържете се с оторизиран сервизен център на Ruris .
PathFail	Роботът не успя да генерира траекторията на косене.	Изключете робота и го включете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
SigLost	Роботът е загубил навигационни данни.	Преместете робота на открито място и проверете дали може да се позиционира отново. Ако проблемът продължава, свържете се с оторизиран сервизен център на Ruris .
485 ERR	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
DSV грешка	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Продължете по същия начин: изключете и рестартирайте; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .

Грешка на DBG	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
RTK грешка	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
RF грешка	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
ГРЕШКА В БИТ6	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
Грешка на IMU	Проблем с вътрешната комуникация на робота.	Изключете робота и го включете отново; ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .

ЧЕСТО ВЪЗНИКВАЩИ СЕ ПРОБЛЕМИ и отстраняване на неизправности

Ако роботизираната косачка не работи, моля , следвайте инструкциите по-горе.

Проблем	ПРИЧИНА	Корективни решения
Роботът спира и се рестартира автоматично след 5–10 секунди.	Инерциалната навигационна система е в процес на самокалибриране.	Роботът ще се възстанови автоматично.
Роботът спира и се рестартира автоматично след 10–20 минути.	Роботът е загубил връзка със сателитната система и чака повторно свързване.	Роботът ще се възстанови автоматично.
Роботът спира и преминава в режим на готовност след известно време.	Роботът е загубил сигнала и не може да се свърже отново в рамките на предварително зададеното време.	Поставете робота в докинг станцията и го включете. Проверете дали сателитният сигнал се връща. Ако проблемът продължава, свържете се с оторизиран сервизен център на Ruris .
Задните колела се въртят, но роботът не се движи напред, нито завива; след това спира и заспива. На екрана се появява „Pit“.	Роботът е блокиран.	Проверете дали тревата е над 8 см; ако е така, е необходимо да косите на по-ниска височина. Проверете дали тревата се хлъзга; необходимо е да изчакате моравата да изсъхне, преди да косите.
Роботът е заседнал в малка зона зад неоградено препятствие и на екрана се появява „сблъсък“.	Сензорът за сблъсък се задейства често през кратки интервали и след 20 задействания роботът преминава в режим на готовност.	Маркирайте тази зона като „зона с препятствие“ на картата и се уверете, че виртуалната линия е достатъчно далеч от препятствието.
Роботът няма правилния интерфейс за зареждане в докинг станцията и не се зарежда.	RTK грешка – картата е създадена, но данните за позициониране са се изместили.	Поставете робота в докинг станцията, фиксирайте APNT сигнала и пресъздайте картата.
Роботът често се връща към станцията за зареждане и екранът показва висока температура в мотора на тримера.	Моторът на тримера преминава в режим на термична защита; роботът се връща в станцията, за да се охладя, и след това възобновява работата си.	Проверете дали тревата не е по-висока от 8 см или е твърде гъста.

Роботът не се зарежда в докинг станцията и се появява съобщението „температурата на батерията е твърде висока“.	Температурата на батерията е висока поради околната температура.	Когато температурата падне, зареждането ще се възобнови автоматично.
Потребителят не може да свърже приложението с робота чрез Bluetooth.	Проблем с Bluetooth връзката.	Изключете и включете робота. Затворете приложението REVOLA. Деактивирайте/активирайте Bluetooth на телефона си. Отворете отново приложението и опитайте да влезете. Ако проблемът продължава, свържете се с оторизиран сервизен център на Ruris .
Потребителят не може да свърже приложението REVOLA с робота чрез Wi-Fi.	Проблем с Wi-Fi връзката.	Изключете и включете робота. Уверете се, че докинг станцията е в зоната на покритие на рутера. Проверете повторното свързване. Ако проблемът продължава, свържете се с оторизиран сервизен център на Ruris .
Роботът не стартира и екранът показва „няма карта“.	Картата не е създадена или запазена правилно.	Създайте карта и я активирайте.
Неокосените площи остават на тревата.	Моторът на тримера е влязъл в защита от претоварване и спира за 15 секунди. Ултразвуковият сензор може да избягва определени зони, оставяйки части неподрязани.	Роботът ще запамети неокосените площи и след пълно покритие в едната посока ще се върне, за да ги окоси.
Моторът на тримера се върти, но производителността на рязане е ниска.	Остриетата вече не са достатъчно остри.	Заменя използваните остриета с резервни .
APNT сигналът е добър, но роботът се движи назад или внезапно променя посоката си на тревата.	Твърде висока трева или наличието на неравни повърхности задействат ултразвуковия сензор.	Уверете се, че тревата не е по-висока от 8 см. Избягвайте неравни зони при конфигуриране на картата.
Състояние на светодиодите на референтната станция.	Мигащите светодиоди показват необичайно състояние на референтната станция и едновременно с това на роботизираната косачка. Референтната станция има пет индикатора.	Светодиод: Ако светодиодът мига непрекъснато, това означава, че роботизираната косачка има проблеми с комуникацията с референтната станция. Проверете дали светодиодът се връща в стабилно включено състояние (свети непрекъснато) . Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервиз на Ruris . DSG светодиод: Ако светодиодът мига непрекъснато, това означава, че референтната станция не може да получи стабилен сигнал. Преместете станцията на открито място и проверете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .

		RMG LED: Ако светодиодът мига непрекъснато, това означава, че роботизираната косачка не може да получи стабилен сигнал. Преместете роботизираната косачка на открито място и проверете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris . WiFi LED: Ако светодиодът мига непрекъснато, това означава, че роботът не може да получи стабилна WiFi връзка. Преместете робота по-близо до домашния си рутер и проверете отново. Ако проблемът продължава, се свържете с оторизиран сервизен център на Ruris .
--	--	---

8. ДЕКЛАРАЦИИ ЗА СЪОТВЕТСТВИЕ

ДЕКЛАРАЦИЯ ЗА СЪОТВЕТСТВИЕ НА ЕО



Производител: SC RURIS IMPEX SRL

Бул . Децебал, не. 111, Административна сграда, Крайова, Долж, Румъния
Цеп. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Упълномощен представител: инж. Щрое Мариус Каталин – Генерален директор

Упълномощено лице за техническото досие: инж. Радой Александру – ръководител „Проектиране на продукцията“

Описание на машината: Безжичната косачка за трева робот е предназначена за косене на трева. Сериен номер на продукта: AATC00100001RURSTN1500 (където AA представлява последните две цифри от годината на производство, символите 5 и 7 са номерът на партидата, символите 7-12 са номерът на продукта)

Продукт: Робот за косене на трева

Модел : RURIS

Тип: Sentinel 1500

Тип на двигателя : Безчетков електрически двигател

Ширина на рязане: 180 мм

Тип връзка: Bluetooth, Wifi, приложение, 4G GPS

Максимална площ : 1500 кв. м

Ние, SC RURIS IMPEX SRL Крайова, производител, в съответствие с GD 1029/2008 - относно условията за пускане на машини на пазара, **Директива 2006/42/ЕО** - изисквания за безопасност и сигурност, Стандарт EN ISO 12100:2010 - Машини. Сигурност , **Директива 2014/35/ЕС** , HG 409/2016- за оборудване с ниско напрежение, **Директива 2014/30/ЕС** за електромагнитна съвместимост (HG 487/2016 за електромагнитна съвместимост, актуализирана 2019 г.), **Директива 2014/53/ЕС** (приложена в Румъния с **РЕШЕНИЕ № 740 от 5 октомври 2016 г.** относно предоставянето на пазара на радиосъоръжения), **Директива 2011/65/ЕС** от 8 юни 2011 г. относно ограниченията за употреба на определени опасни вещества в електрическото и електронното оборудване, изменена с Директива 2015/863/ЕС, приложение 2, декларираме, че са проведени всички основни серии от радиоизпитвания за сертифициране на съответствието на продукта с посочените стандарти и декларираме, че той отговаря на основните изисквания за безопасност и сигурност, не застрашава живота, здравето, безопасността на труда и няма отрицателно въздействие върху околната среда.

Долуподписаният Stroe Catalin, представител на производителя, декларира на своя отговорност, че продуктът отговаря на следните европейски стандарти и директиви:

- **Директива 2006/42/ЕО** – изисквания за безопасност и сигурност, Директива 2014/35/ЕС, относно съоръжения за ниско напрежение:

EN 13857:2008 - Безопасност на машините - Безопасни разстояния за предотвратяване на проникването на горни и долни крайници в опасни зони

EN 60335-2-29:2004 - Битови и подобни електрически уреди - Безопасност - Част 2-29: Специфични изисквания за зарядни устройства за батерии

EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A15:2021 - Битови и подобни електрически уреди - Безопасност - Част

1: Общи изисквания

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Безопасност на битови и подобни електрически уреди. Част 2-107: Специфични изисквания за електрически роботизирани косачки за трева, работещи с батерии

EN 61558-1:2019 - Безопасност на трансформатори, реактори, захранващи блокове и техни комбинации. Част 1: Общи изисквания и изпитвания

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013 - Изменение 1 - Безопасност на трансформатори, реактори, захранващи блокове и подобни продукти за захранващи напрежения до 1100 V включително - Част 2-16: Специфични изисквания и изпитвания за импулсни захранващи блокове и трансформатори за импулсни захранващи блокове

EN 62841-1:2015 - Ръчни инструменти с електродвигател, преносими инструменти и машини за тревни площи и градини - Безопасност - Част 1: Общи изисквания

EN 62233:2008+AC:2008 - Методи за измерване на електромагнитни полета от електрически уреди за битови и подобни цели по отношение на облъчването на хора

EN IEC 60730-1:2025 - Автоматични електрически управления. Част 1: Общи изисквания

EN 61508-3:2011 - Функционална безопасност на електрически/електронни/програмируеми електронни системи, свързани с безопасността. Част 3: Софтуерни изисквания

EN 61508-7:2011 - Функционална безопасност на електрически/електронни/програмируеми електронни системи, свързани с безопасността. Част 7: Преглед на техниките и измерванията

EN 62479:2010 - Оценка на съответствието на електрическо и електронно оборудване с ниска мощност с основните ограничения за излагане на хора на електромагнитни полета (10MHz-300GHz)

IEC 62133-2:2017 - Алкални и други некиселинни акумулатори - Изисквания за безопасност за преносими запечатани акумулатори и батерии, изработени от тях, предназначени за употреба в преносими приложения. Част 2: Литиеви системи

EN 60127-1:2006 - Миниатюрни предпазители. Част 1: Дефиниции за миниатюрни предпазители и общи изисквания за миниатюрни резервни елементи

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Постоянни кондензатори за използване в електронни устройства - Част 14: Групов спецификация - Постоянни кондензатори за потискане на смущенията за свързване към захранването

EN IEC 61051-1:2019 - Варистори за използване в електронно оборудване. Част 1: Обща спецификация

Директива 2014/30/ЕС относно електромагнитната съвместимост, Директива 2014/53/ЕС (въведена в Румъния с РЕШЕНИЕ № 740 от 5 октомври 2016 г.):

EN 50665:2017 - Продуктов стандарт за оценка на електронно и електрическо оборудване по отношение на ограниченията за излагане на хора на електромагнитни полета (0 Hz - 300 GHz)

EN 50663:2017 - Продуктов стандарт за оценка на съответствието на нискоенергийни електрически и електронни съоръжения с основните ограничения, свързани с излагането на хора на електромагнитни полета (10 MHz - 300 GHz)

EN 62311:2008 - Оценка на електрическо и електронно оборудване по отношение на ограниченията за излагане на хора на електромагнитни полета (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 62311:2020 - Оценка на електрическо и електронно оборудване по отношение на ограниченията за излагане на хора на електромагнитни полета (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021 - Електромагнитна съвместимост. Изисквания за домакински уреди, електрически инструменти и подобни апарати. Част 1: Емисии

EN IEC 55014-2:2021 - Електромагнитна съвместимост. Изисквания за домакински уреди, електрически инструменти и подобни апарати. Част 2: Устойчивост на смущения. Стандарт за продуктово семейство

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Електромагнитна съвместимост (EMC) - Част 3-2: Граници - Граници за емисии на хармоничен ток (входен ток на оборудването ≤ 16 A на фаза)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Електромагнитна съвместимост (EMC) - Част 3-3: Граници - Ограничаване на вариациите на напрежението, колебанията на напрежението и трептенето в обществени нисковолтови електрозахранващи системи, за оборудване с номинален ток ≤ 16 A на фаза и неподлежащо на ограничения за свързване

EN 301 489-1 V2.2.3 - Стандарт за електромагнитна съвместимост (EMC) за радиосъоръжения и услуги. Част 1: Общи технически изисквания. Хармонизиран стандарт за електромагнитна съвместимост

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Стандарт за електромагнитна съвместимост (EMC) за радиосъоръжения и услуги. Част 3: Специфични условия за устройства с малък обхват (SRD), работещи в честотния диапазон от 9 kHz до 246 GHz. Хармонизиран стандарт за електромагнитна съвместимост

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Стандарт за електромагнитна съвместимост (EMC) за радиосъоръжения и услуги. Част 17: Специфични условия за широколентови устройства за предаване на данни. Хармонизиран стандарт за електромагнитна съвместимост

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Стандарт за електромагнитна съвместимост (EMC) за радиосъоръжения и услуги. Част 19: Специфични условия за мобилни земни станции само за приемане (ROMES), работещи в честотната

лента 1,5 GHz, осигуряващи комуникация на данни, и GNSS приемници, работещи в честотната лента RNSS, предоставящи данни за позициониране, навигация и време. Хармонизиран стандарт за електромагнитна съвместимост

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Стандарт за електромагнитна съвместимост (EMC) за радиосъоръжения и услуги; Част 52: Специфични условия за радиосъоръжения и спомагателно оборудване за клетъчни комуникационни устройства (EC); Хармонизиран стандарт за електромагнитна съвместимост

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Широколентови преносни системи. Съоръжения за предаване на данни, работещи в честотната лента 2,4 GHz. Хармонизиран стандарт за достъп до радиочестотния спектър

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Устройства с малък обхват (SRD), работещи в честотната лента от 25 MHz до 1000 MHz. Част 2: Хармонизиран стандарт за достъп до радиочестотния спектър за неспецифични радиосъоръжения

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Сателитни системи и земни станции (SES). Приемници на глобалната навигационна спътникова система (GNSS). Радиосъоръжения, работещи в честотните ленти от 1164 MHz до 1300 MHz и от 1559 MHz до 1610 MHz. Хармонизиран стандарт за достъп до радиочестотния спектър.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - IMT клетъчни мрежи. Хармонизиран стандарт за достъп до радиочестотния спектър. Част 1: Въведение и общи изисквания. Версия 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Клетъчни мрежи IMT. Хармонизиран стандарт за достъп до радиочестотния спектър. Част 13: Потребителско оборудване (UE) за усъвършенстван универсален наземен радиодостъп (E-UTRA)

Директива 2006/42/ЕО - относно машините - пускане на пазара на машини

Посока 2014/30/ЕС - относно електромагнитната съвместимост (OP 487/2016 за електромагнитната съвместимост, актуализирано 2019 г.);

Директива 2014/35/ЕС, GD 409/2016 - относно съоръжения за ниско напрежение

Директива 2014/53/ЕС - за хармонизиране на законодателствата на държавите членки относно предоставянето на пазара на радиосъоръжения (**РЕШЕНИЕ № 740 от 5 октомври 2016 г. относно предоставянето на пазара на радиосъоръжения**)

Директива 2011/65/ЕС от 8 юни 2011 г., изменена с Директива 2015/863/ЕС, приложение 2 - относно ограничението за употреба на определени опасни вещества в електрическото и електронното оборудване Съответствието на този продукт със съществени изисквания на Директива 2014/53/ЕС за радиосъоръжения е потвърдено от следния нотифициран орган с № 0123 :

TÜV SÜD Продуктово обслужване въз основа на сертификат номер TPS-RED500909 i01, издаден на 22.04.2025 г.

Други използвани стандарти или спецификации:

- **SR EN ISO 9001** - Система за управление на качеството
- **SR EN ISO 14001** - Система за управление на околната среда
- **SR ISO 45001:2018** - Система за управление на здравословните и безопасни условия на труд.

Марка и име на производителя: SH&T Co. Ltd

Забележка: техническата документация е собственост на производителя.

Забележка: Тази декларация е в съответствие с оригинала.

Срок на валидност: 10 години от датата на одобрение.

Място и дата на издаване: **Крайова, 02.12.2025 г.**

Година на прилагане на маркировката CE: **2025 г.**

Регистрационен номер: **1503/02.12.2025**

Упълномощено лице и подпис:

инж. Щрое Мариус Каталин

Генерален мениджър на SC RURIS IMPEX SRL



ДЕКЛАРАЦИЯ ЗА СЪОТВЕТСТВИЕ НА ЕО

Производител: SC RURIS IMPEX SRL

Бул. Децебал, не. 111, Административна сграда, Крайова, Долж, Румъния

Цел. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Упълномощен представител: инж. Щрое Мариус Каталин – Генерален директор

Упълномощено лице за техническото досие: инж. Радой Александру – ръководител „Проектиране на продукцията“

Описание на машината: Роботизираната косачка за трева е предназначена за косене на трева.

Серийен номер на продукта: AATC00100001RURSTN1500 (където AA представлява последните две цифри от годината на производство, символите 5 и 7 са номерът на партидата, символите 7-12 са номерът на продукта)

Продукт: Робот за косене на трева**Модел :** RURIS**Тип:** Sentinel 1500**Тип на двигателя :** Безчетков електрически двигател**Ширина на рязане:** 180 мм**Тип връзка:** Bluetooth, Wifi, приложение, 4G GPS**Максимална площ :** 1500 кв. м**Измерено ниво на звуково налягане :** 55 dB **Максимално ниво на звукова мощност:** 63 dB

Нивото на звукова мощност е сертифицирано от TUV Rheinland с протокол № CN25A58Q 001 от 08.08.2024 г., в съответствие с разпоредбите на EN ISO 3744:2010.

Ние, SC RURIS IMPEX SRL Крайова, производител, в съответствие с GD 1029/2008 - относно условията за пускане на машини на пазара, **Директива 2006/42/ЕО** - изисквания за безопасност и сигурност, Стандарт EN ISO 12100:2010 - Машини. Сигурност, **Директива 2014/35/ЕС**, HG 409/2016- за оборудване с ниско напрежение, **Директива 2014/30/ЕС** за електромагнитна съвместимост (HG 487/2016 за електромагнитна съвместимост, актуализирана 2019 г.), **Директива 2014/53/ЕС** (приложена в Румъния с **РЕШЕНИЕ № 740 от 5 октомври 2016 г.** относно предоставянето на пазара на радиосъоръжения), **Директива 2011/65/ЕС** от 8 юни 2011 г. относно ограниченията за употреба на определени опасни вещества в електрическото и електронното оборудване, изменена с **Директива 2015/863/ЕС**, приложение 2, декларираме, че са проведени всички основни серии от радиоизпитвания за сертифициране на съответствието на продукта с посочените стандарти и декларираме, че той отговаря на основните изисквания за безопасност и сигурност, не застрашава живота, здравето, безопасността на труда и няма отрицателно въздействие върху околната среда.

Долуподписаният Строе Каталин, представител на производителя, декларира на своя отговорност, че продуктът отговаря на следните европейски стандарти и директиви:

EN 3744:2010: Акустика - Определяне на нивата на звукова мощност и нивата на звукова енергия на източници на шум чрез използване на звуково налягане - Инженерни методи при условия, близки до тези на свободно поле над отразяваща равнина

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Безопасност на битови и подобни електрически уреди. Част 2-107: Специфични изисквания за роботизирани косачки за трева, захранвани с батерии

Други използвани стандарти или спецификации:

- **SR EN ISO 9001** - Система за управление на качеството
- **SR EN ISO 14001** - Система за управление на околната среда
- **ISO 45001:2018** - Система за управление на здравословните и безопасни условия на труд.

Забележка: техническата документация е собственост на производителя.

Забележка: Тази декларация е в съответствие с оригинала.

Срок на валидност: 10 години от датата на одобрение.

Място и дата на издаване: **Крайова, 02.12.2025 г.**Година на прилагане на маркировката CE: **2025 г.**Регистрационен номер: **1504/02.12.2025****Упълномощено лице и подпис:**

Инженер Строе Мариус Каталин
Генерален мениджър на SC RURIS IMPEX
SRL



Robot koszący RURIS SENTINEL 1500



1. WSTĘP	2
2. INSTRUKCJE BEZPIECZEŃSTWA	2
3. DANE TECHNICZNE	4
4. PRZEGLĄD MASZyny	5
5. INSTALACJA	6
4. URUCHOMIENIE	28
5. KONSERWACJA, PRZECHOWYWANIE I ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	37
8. DEKLARACJE ZGODNOŚCI	41

1. WSTĘP

Szanowny Kliencie!

Dziękujemy za decyzję o zakupie produktu RURIS i zaufanie, jakim nas Państwo obdarzyli ! RURIS działa na rynku od 1993 roku i przez ten czas stał się silną marką, która zbudowała swoją reputację nie tylko dotrzymując obietnic, ale także poprzez ciągłe inwestycje, mające na celu zapewnienie klientom niezawodnych, wydajnych i wysokiej jakości rozwiązań.

Jesteśmy przekonani, że docenią Państwo nasz produkt i będą cieszyć się jego wydajnością przez długi czas. RURIS oferuje swoim klientom nie tylko maszyny, ale kompletne rozwiązania. Ważnym elementem relacji z klientem jest doradztwo zarówno przed, jak i posprzedażowe. Klienci RURIS mają do dyspozycji całą sieć sklepów partnerskich i punktów serwisowych.

Aby cieszyć się zakupionym produktem, prosimy o dokładne zapoznanie się z instrukcją obsługi. Postępując zgodnie z instrukcją, gwarantujemy długie użytkowanie.

Firma RURIS stale pracuje nad udoskonalaniem swoich produktów i w związku z tym zastrzega sobie prawo do zmiany m.in. ich kształtu, wyglądu i działania, bez obowiązku wcześniejszego informowania o tym fakcie.

Dziękujemy raz jeszcze za wybór produktów RURIS!

Informacje i wsparcie klienta:

Telefon: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. INSTRUKCJE BEZPIECZEŃSTWA

2.1. OSTRZEŻENIA NA MASZYNIE

	Uwaga! Niebezpieczeństwo!		Podczas pracy robota należy zachować bezpieczną odległość.
	Wyłącz robota przed podniesieniem go podczas wykonywania czynności konserwacyjnych.		Trzymaj ręce i stopy z dala od obracających się ostrzy. Nigdy nie zbliżaj rąk ani stóp do robota ani pod nim.
	Przed przystąpieniem do jakichkolwiek czynności kontrolnych i/lub konserwacyjnych należy upewnić się, że główny wyłącznik zasilania jest w pozycji „WYŁĄCZONY”.		Przeczytaj instrukcję.
	Uwaga! Nie polewaj robota wodą .		Nie wspinaj się na robota.
	Uwaga! Nie myj spodu robota strumieniem wody.		

2.2. OSTRZEŻENIA

Przed użyciem przeczytaj instrukcję obsługi. Zachowaj ją na przyszłość.

edukacja

- a. Przeczytaj uważnie instrukcję. Zapoznaj się z elementami sterowania robota.
- b. Nie należy pozwalać na używanie robota osobom niezaznajomionym z niniejszą instrukcją ani dzieciom.
- c. Operator lub użytkownik odpowiada za wypadki lub zagrożenia wyrządzone innym osobom lub ich mieniu.

Szkolenie

- a. Okresowo sprawdzaj obszar, w którym używane jest urządzenie i usuwaj wszystkie kamienie, patyki, druty i inne obce przedmioty.
- b. Okresowo sprawdzaj ostrza, śruby mocujące ostrza i zespół tnący pod kątem zużycia lub uszkodzeń. Wymieniaj zużyte lub uszkodzone ostrza i śruby w zestawach, aby zachować równowagę.

Używać

- a. Nie umieszczaj rąk ani stóp w pobliżu lub pod obracającymi się częściami robota.
- b. Nie podnoś i nie przenoś robota, gdy silnik pracuje.
- c. Wyłącz robota za pomocą przycisku zasilania:

- Przed usunięciem blokady;
- Przed sprawdzeniem, czyszczeniem lub pracą przy robocie.

Nie pozostawiaj włączonego robota bez nadzoru, jeśli wiesz, że w pobliżu znajdują się zwierzęta domowe, dzieci lub inni ludzie.

Dodatkowo podczas korzystania z robota:

- a) Unikaj używania robota na mokrej trawie.
- b) Nie używaj robota boso ani w sandałach. Zawsze noś obuwie ochronne i długie spodnie.
- c) Należy zachować szczególną ostrożność podczas kierowania maszyny w swoją stronę.
- d) Zawsze uruchamiaj robota zgodnie z instrukcją, trzymając stopy z dala od ostrza (ostrzy).

Konserwacja i przechowywanie

- a. Upewnij się, że wszystkie nakrętki, śruby i wkręty są dobrze dokręcone, aby mieć pewność, że maszyna działa prawidłowo i bezpiecznie.
- b. Ze względów bezpieczeństwa należy wymienić zużyte lub uszkodzone części.
- c. W przypadku wymiany uszkodzonych części należy używać oryginalnych części.
- d. Upewnij się, że akumulator jest ładowany za pomocą prawidłowej ładowarki zalecanej przez producenta. Nieprawidłowe użycie ładowarki może spowodować porażenie prądem, przegrzanie lub wyciek żrącego płynu z akumulatora.
- e. W przypadku wycieku elektrolitu, przemyć wodą/środkiem neutralizującym, w przypadku kontaktu z oczami itp. zasięgnąć porady lekarza.
- f. Robot będzie serwisowany zgodnie z instrukcjami producenta.
- g. Nie otwieraj i nie uszkodzaj akumulatora.
- h. Upewnij się, że akumulator jest ładowany za pomocą prawidłowej ładowarki zalecanej przez producenta. Nieprawidłowe użycie może spowodować porażenie prądem, przegrzanie lub wyciek żrącego płynu z akumulatora.

Konserwacja i instrukcje specjalne

1. Zawsze wyłączaj główny wyłącznik zasilania robota przed usuwaniem zatorów, sprawdzaniem i czyszczeniem maszyny lub przed wymianą ostrza tnącego. Nigdy nie próbuj naprawiać ani regulować robota podczas jego pracy.
2. W przypadku wystąpienia nietypowych wibracji, zatrzymaj robota i sprawdź, czy ostrza nie są uszkodzone. Wymień zużyte lub uszkodzone ostrza, aby zachować równowagę. Jeśli wibracje nadal występują, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem RURIS.
3. Podczas kontroli i konserwacji ostrza należy używać rękawic ochronnych.
4. Nie wykonuj prac konserwacyjnych boso ani w sandałach. Zawsze noś odpowiednie obuwie robocze i długie spodnie.
5. W trosce o bezpieczeństwo wymień zużyte lub uszkodzone części.
6. Używaj wyłącznika oryginalnego sprzętu i akcesoriów. Modyfikacje oryginalnej konstrukcji robota są niedozwolone. Wszelkie modyfikacje wykonujesz na własne ryzyko i powodują utratę gwarancji.
7. Upewnij się, że wszystkie nakrętki i śruby są dobrze dokręcone, aby mieć pewność, że robot jest w bezpiecznym stanie technicznym.

Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące ładowarki

1. Gniazdo musi być zainstalowane w pobliżu urządzenia i musi być łatwo dostępne.
2. Zewnętrzny kabel tego urządzenia nie można wymienić; jeśli kabel jest uszkodzony, należy wymienić całe urządzenie.

4. Nie otwieraj obudowy ładowarki. Ze względów bezpieczeństwa, otwieranie urządzenia jest dozwolone wyłącznie wykwalifikowanym pracownikom serwisowym.
5. Chroń sprzęt przed wilgocią.
6. Przed czyszczeniem odłącz urządzenie od źródła zasilania. Użyj wilgotnej ściereczki.
7. Sprzęt należy ustawić na stabilnej powierzchni.
8. Jeżeli ładowarka nie będzie używana przez dłuższy czas, należy odłączyć ją od źródła zasilania.
9. Jeżeli wystąpi którykolwiek z poniższych warunków, sprzęt powinien zostać sprawdzony przez wykwalifikowany personel serwisowy:

- Wtyczka jest uszkodzona.

- Do urządzenia dostała się ciecz.

- Ładowarka została wystawiona na działanie wilgoci.

- Ładowarka upadła i/lub uległa uszkodzeniu.

- Ładowarka nosi wyraźne ślady uszkodzenia.

- Ładowarka nie działa prawidłowo lub nie można jej uruchomić zgodnie z instrukcją.

10. Nie podłączaj uszkodzonego przewodu zasilającego do źródła zasilania. Nie dotykaj uszkodzonego przewodu zasilającego, gdy jest on podłączony do źródła zasilania.

Specjalne instrukcje bezpieczeństwa dotyczące urządzeń zasilanych bateryjnie:

1. Przed włożeniem akumulatora upewnij się, że robot jest wyłączony. Włożenie akumulatora do włączonego elektronarzędzia może prowadzić do wypadków.

2. Przed czyszczeniem odłącz ładowarkę od gniazdka.

3. Nie wystawiaj akumulatora na długotrwałe bezpośrednie działanie promieni słonecznych ani nie umieszczaj go na grzejniku. Ciepło szkodzi akumulator i istnieje ryzyko wybuchu. Jeśli akumulator jest gorący, poczekaj, aż ostygnie przed ładowaniem. Nie otwieraj akumulatora i unikaj jego uszkodzeń mechanicznych.

3. DANE TECHNICZNE

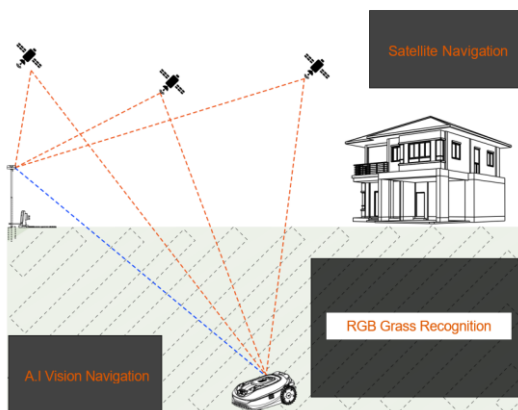
Typ silnika	Silnik elektryczny bezszczotkowy
Napięcie akumulatora litowo-jonowego	20 V
Pojemność akumulatora litowo-jonowego	6Ah
Typ połączenia	Bluetooth, Wi-Fi , aplikacja, GPS 4G
Czas ładowania	120 minut
Czas pracy	90 minut
Szerokość cięcia	180 mm
Wysokość koszenia	20 mm-100 mm
Maksymalny kąt wznoszenia	70°
Maksymalna powierzchnia	1500 m kw.
Masa netto z akcesoriami	22,5 kg
wyбір	- Wyświetlacz LCD - Interfejs głosowy - Czujnik deszczu - Czujnik podnoszenia
Specyfikacje radiowe	Bluetooth BLE • Częstotliwość : 2400–2483,5 MHz • Maksymalna emitowana moc: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Częstotliwość : 2400–2483,5 MHz • Maksymalna moc emitowana: 18,33 dBm (płyta główna)

	• moc emitowana : 17,5 dBm (tryb przetwarzania algorytmicznego Wi -Fi) • Maksymalna emitowana moc: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Częstotliwości: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Maksymalna emitowana moc: 5,42 dBm GNSS • System otrzymał: GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Częstotliwość : 1559–1610 MHz LTE 4G – transmisje mobilne Obsługiwane pasma + moc Maksymalna wydana: • Pasmo 1: 24,37 dBm • Pasmo 3: 23,96 dBm • Pasmo 7: 23,60 dBm • Pasmo 8: 24,17 dBm • Pasmo 20: 22,88 dBm • Pasmo 28: 23,24 dBm • Pasmo 38: 23,99 dBm • Pasmo 40: 23,79 dBm Sprzęt może być używany bez ograniczeń we wszystkich krajach członkowskich Unii Europejskiej.
Gwarancja	36 miesięcy

Robot jest odpowiedni do koszenia trawy o wysokości do 100 mm. W wyższej trawie robot może się zatrzymać. Koszenie trawy o wysokości poniżej 100 mm kosiarką jest dozwolone.

Akumulator robota korzysta z funkcji „α UP-Innovation RURIS”. Funkcja ta wspomaga akumulator, gdy osiągnie on krytyczny próg rozładowania. Firma Ruris opracowała innowację w systemie ogniów wewnątrz akumulatora, dzięki której akumulator można naładować po długim okresie rozładowania. Dzięki temu użytkownicy RURIS mogą cieszyć się niezawodnością i innowacyjnością tego urządzenia. Po okresie przechowywania zaleca się ładowanie w odstępach od 6 miesięcy do 1 roku.

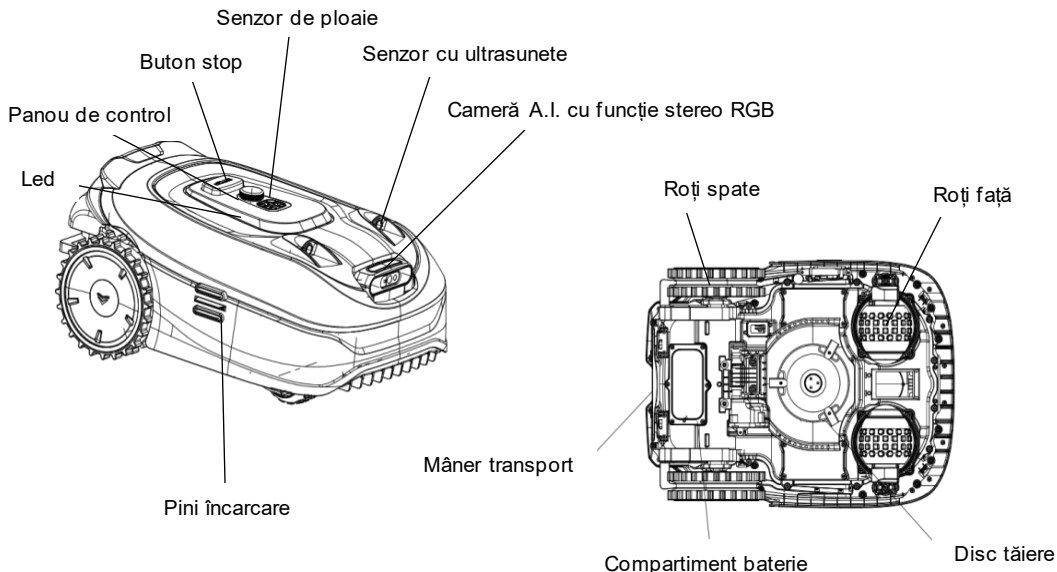
4. PRZEGLĄD MASZyny



Robot koszący Ruris Sentinel 1500 to niezwykle zaawansowana maszyna wykorzystująca technologię zaawansowanego pozycjonowania i nawigacji (APNT), która łączy w sobie:

- technologia nawigacji satelitarnej i RGB.
- MAPOWANIE wizualne.
- technologia diagnostyczna obiekty wizualne A.

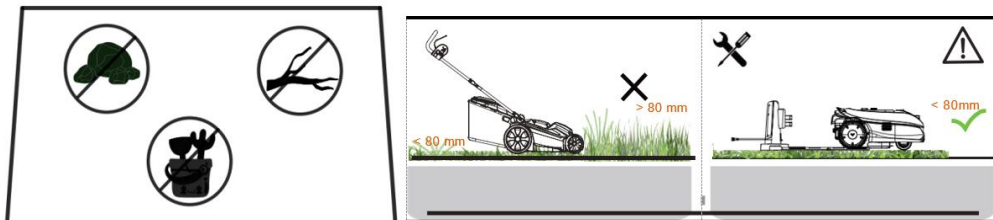
Technologia ta umożliwia robotowi mapowanie otoczenia i określanie położenia siedła z dokładnością do centymetra, co pozwala mu poruszać się po siedle i manewrować WOKÓŁ przeszkód z dużą precyzją.



Zdjęcia mają charakter wyłącznie informacyjny. Dostawca zastrzega sobie prawo do dokonywania zmian konstrukcyjnych i funkcjonalnych w sprzęcie przedstawionym w niniejszej instrukcji.

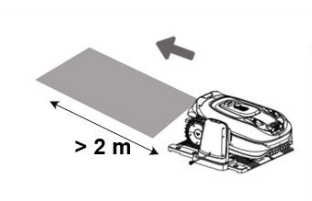
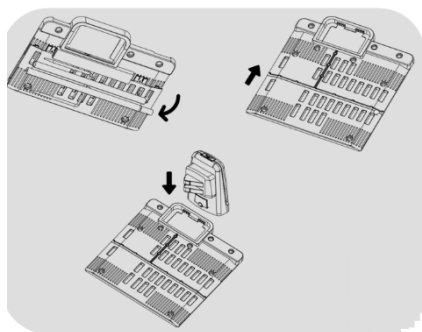
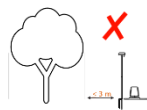
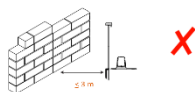
5. INSTALACJA

Usuń gałęzie drzew, kamienie, zabawki i inne przeszkody, które mogą uszkodzić robota i jego ostrza.



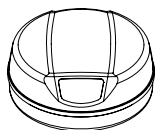
Montaż i ustawienie stacji ładującej

Najpierw znajdź najlepszą lokalizację dla stacji ładowania, biorąc pod uwagę najbliższe gniazdko zewnętrzne, ponieważ stacja musi być do niego podłączona. Upewnij się, że podłoże, na którym umieścisz stację ładowania, jest płaskie, suche, wolne od pól magnetycznych i bez przeszkód z przodu. Utrzymuj stację dokującą w odległości co najmniej 3 m od domów, drzew i ogrodzeń. Jeśli stacja dokująca jest otoczona budynkami lub drzewami, upewnij się, że kąt nachylenia przed stacją jest większy niż 110°. Upewnij się, że przed płytą bazową stacji dokującej znajduje się co najmniej 2 m płaskiej przestrzeni.

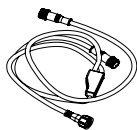


Zamontuj stację RTK na pręcie teleskopowym.

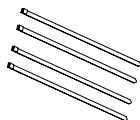
Po znalezieniu odpowiedniego miejsca dla stacji ładującej i stacji referencyjnej wykonaj poniższą procedurę, aby dokończyć instalację stacji dokującej i stacji referencyjnej.



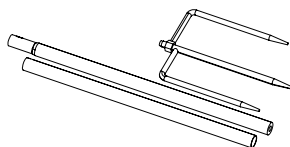
Stacja de referință



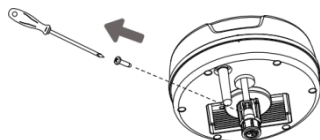
Cablul pentru stația de andocare și stația de referință



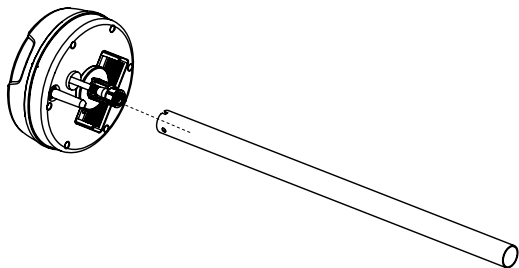
Coliere de plastic



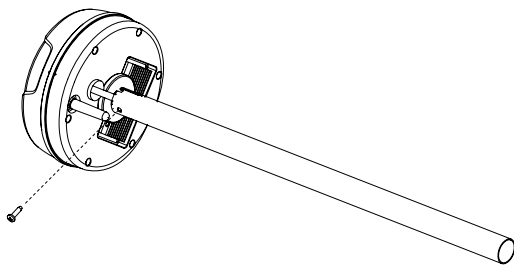
Tijă telescopică pentru stația de referință



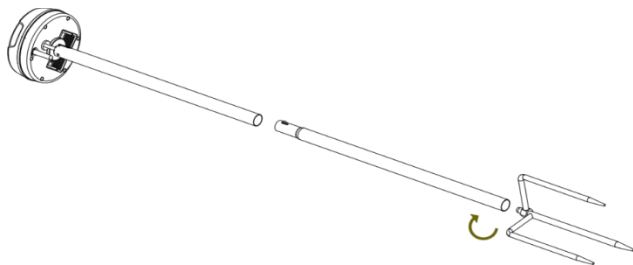
Odkręć śruby mocujące stację referencyjną.



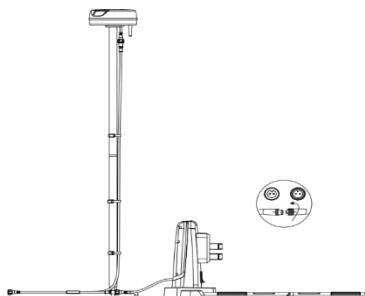
Zamontuj drążek teleskopowy razem ze stacją referencyjną.



Za pomocą śrubokręta przymocuj stację referencyjną do pręta teleskopowego.



Połącz górę z dołem teleskopowego pręta



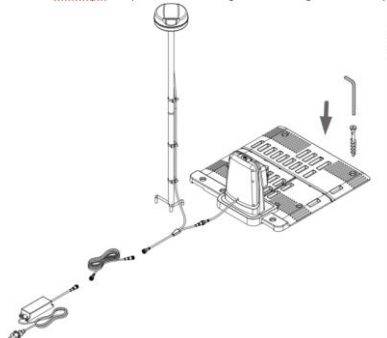
Podłącz złącze (dłuższym kablem) do stacji referencyjnej, podłącz złącze (krótszym kablem) do stacji dokującej, a następnie za pomocą plastikowej opaski kablowej zabezpiecz kabel do pręta.

Uruchamianie stacji dokującej.

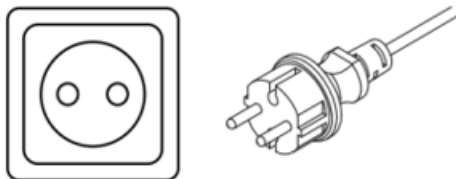
1. Podłącz przedłużacz do źródła zasilania.



2. Podłącz przedłużacz do stacji dokującej i przymocuj stację dokującą do podłoża.



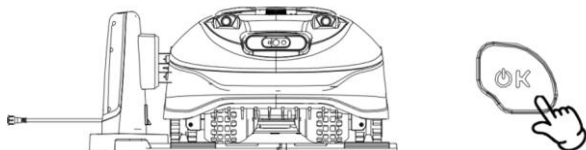
3. Podłącz zasilanie do gniazdka, następnie włącz stację dokującą i stację referencyjną.



Po włączeniu stacji dokującej niebieska dioda LED poniżej będzie świecić światłem ciągłym. Jeśli żadna dioda LED się nie zaświeci, sprawdź zasilanie i złącza lub skontaktuj się z autoryzowanym centrum Ruris .

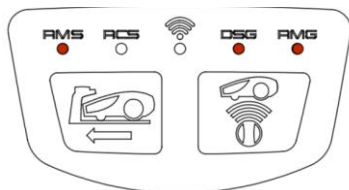


Włącz robota koszącego i umieść go w stacji dokującej.



Włącz główny wyłącznik, aby uruchomić kosiarkę automatyczną i wprowadź kod Domyślny PIN: 0000.

Po włączeniu robota koszącego i naładowaniu go w stacji dokującej należy odczekać chwilę, a następnie sprawdzić połączenie z satelitami na panelu stacji referencyjnej lub na ekranie robota.



Wskaźnik RMS: informuje o komunikacji z kosiarką automatyczną (za pomocą fal radiowych).

Dioda LED świeci światłem ciągłym - połączenie aktywne.

Migająca dioda LED – połączenie przerwane.

Wskaźnik RCS : Zarezerwowane do komunikacji z pilotem, obecnie nieużywane (dioda LED nie sygnalizuje żadnego statusu).

Wskaźnik DSG: Status sygnału satelitarnego stacji referencyjnej.

Dioda LED świeci światłem ciągłym – stacja referencyjna działa prawidłowo.

Migająca dioda LED – wystąpił problem ze stacją referencyjną.

Wskaźnik RMG: Status sygnału satelitarnego kosiarki automatycznej.

Dioda LED świeci światłem ciągłym – robot ma dobry sygnał.

Migająca dioda LED – robot ma słaby sygnał.

Wi-Fi : Zazwyczaj dioda LED miga powoli. W trybie parowania (stacja referencyjna i robot) dioda LED świeci światłem ciągłym.

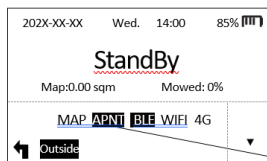
Przycisk powrotu: Przycisk umożliwiający powrót kosiarki automatycznej do stacji dokującej.



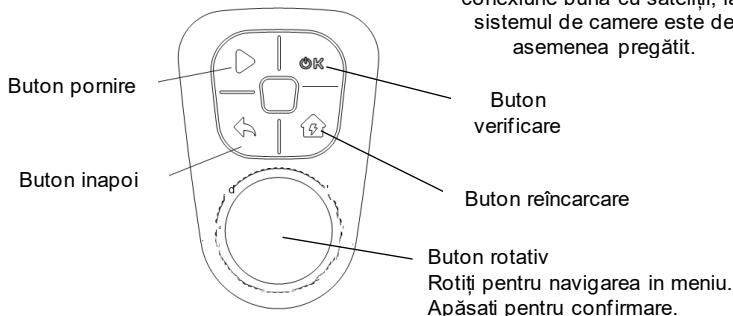
Przycisk parowania stacji referencyjnej – robot: Używany, gdy zainstalowana jest nowa stacja referencyjna i konieczne jest sparowanie jej z robotem. Aby aktywować funkcję, naciśnij i przytrzymaj przycisk przez 5 sekund.



Tymczasem stan systemu można również sprawdzić na ekranie robota. Pojawienie się na ekranie *tekstu* **APNT** w innym kolorze oznacza, że system jest poprawnie skonfigurowany i gotowy do utworzenia mapy.



Symbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 DODANIE ROBOTA DO APLIKACJI REVOLA I KONFIGURACJA SYSTEMU

Aplikacja REVOLA APP

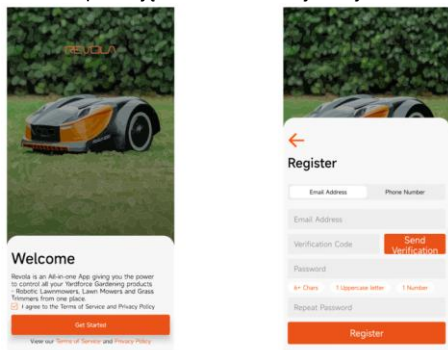
Aplikacja REVOLA APP jest niezbędnym elementem systemu. Robot współpracuje z tą aplikacją, tworząc wirtualny system granic, który robot później rozpoznaje, a TY będziesz mógł go wykorzystać do prawidłowej pracy na ziemi.

Aby pobrać aplikację, zeskanuj kod QR w formacie May. Możesz również wyszukać ręcznie w sklepie z aplikacjami, wpisując hasło „REVOLA APP”.

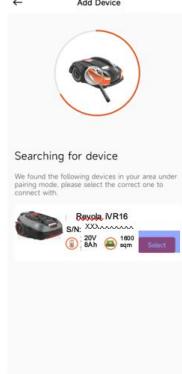
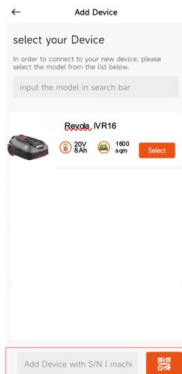
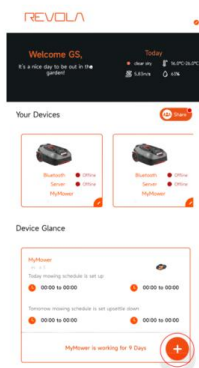
- **App Store** – dla użytkowników iPhone'a
- **Google Play** – dla użytkowników Androida

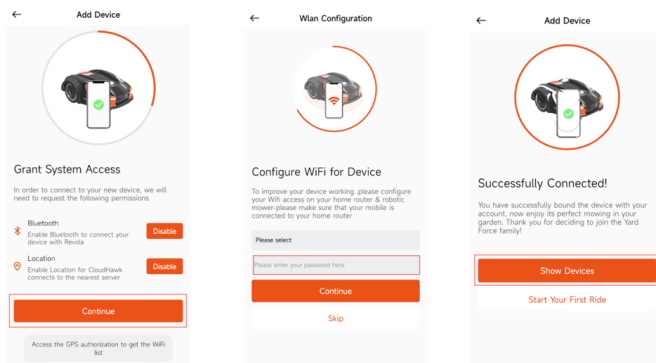


Otwórz aplikację REVOLA i zarejestruj nowe konto.



Aby dodać kosiarkę, kliknij symbol „+” w prawym dolnym rogu strony głównej. Sprawdź numer seryjny kosiarki na tabliczce znamionowej, a następnie wprowadź numer seryjny lub zeskanuj kod QR z tabliczki znamionowej, aby kontynuować i postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

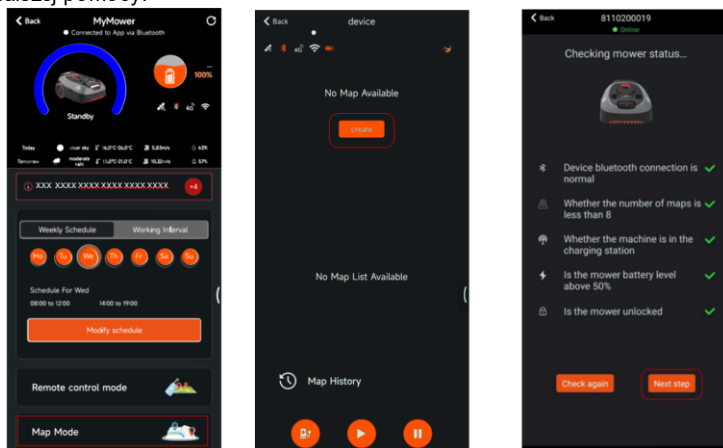




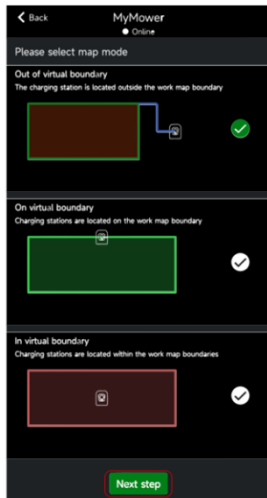
Planowanie i konfiguracja obszaru roboczego:

Przejdź na stronę specyfikacji urządzenia, wybierz tryb mapy i utwórz nową mapę.

Przed przejściem do trybu mapy w aplikacji, aplikacja sprawdzi stan systemu, aby upewnić się, że mapa zostanie pomyślnie utworzona. W przypadku problemów skontaktuj się z autoryzowanym centrum Ruris w celu uzyskania dalszej pomocy.



Aplikacja REVOLA obsługuje trzy typy umiejscowienia stacji dokującej: na trawniku, na trawniku lub poza nim. Wybierz opcję odpowiednią dla swojej mapy.



Stacja dokująca poza wirtualną granicą trawnika.

Upewnij się, że stacja dokująca nie znajduje się zbyt blisko budynków, ogrodzeń ani drzew. Upewnij się, że przed płytą bazową znajduje się linia prosta o długości co najmniej 2 m.

Stacja dokująca na krawędzi wirtualnego trawnika LIMIT

Upewnij się, że stacja dokująca nie znajduje się zbyt blisko **budynków**, ogrodzeń lub drzew.

Proszę, upewnij się, że na płycie głównej dziewczyny jest prosta linia o długości co najmniej 2 m.

Stacja dokująca w wirtualnej nawierzchni trawnikowej INSIDE LIMIT

Proszę osiedlać się **UPEWNIJ SIĘ**, że na płycie głównej dziewczyny jest prosta linia o długości co najmniej 2 m.

Prosimy nie umieszczać stacji dokującej zbyt blisko granicy wirtualnej (musi być większa niż 2 m).

Ważne informacje przed narysowaniem mapy



Podczas wyznaczania obszaru roboczego należy znajdować się w pobliżu kosiarki, aby uniknąć zakłóceń sygnału. Proces ten wymaga połączenia Bluetooth między urządzeniem a aplikacją (upewnij się, że odległość między telefonem a urządzeniem jest mniejsza niż 10 m).



Odstęp między punktami granicznymi obszaru roboczego musi być większy niż 50 cm, a punkty graniczne można narysować dopiero wtedy, gdy odcinek linii zmienia kolor na zielony.



Należy pamiętać, że mapa obszarów trawiastych jest ograniczona do 96 punktów.



Długość i szerokość mapy musi być mniejsza niż 100 metrów.



 Zielona linia przerywana: Można narysować punkt w bieżącej pozycji.



 Żółta linia przerywana: Nie można narysować punktu w bieżącej pozycji.



 Ciągła zielona linia: Utworzono granicę roboczą.



 Ciągła niebieska linia: ścieżka robota koszącego do stacji dokującej.



 Ciągła czerwona linia: granice utworzonej przeszkody.



Usuwa ostatni narysowany punkt.



Zapisz i wygeneruj mapę.



Zapisz mapę przeszkód.



Dodaj przeszkodę.

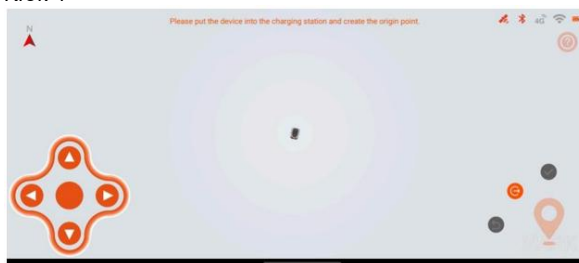
Narysowanie mapy ze stacją dokującą znajdującą się poza obszarem roboczym robota.

Skonfiguruj trasę ścieżki prowadzenia i obszar roboczy.

Ostrożny

Podczas tworzenia mapy upewnij się, że symbole satelity  i Bluetooth są pomarańczowe; widać je w prawym górnym rogu ekranu telefonu komórkowego.

Krok 1



Consola de navigare



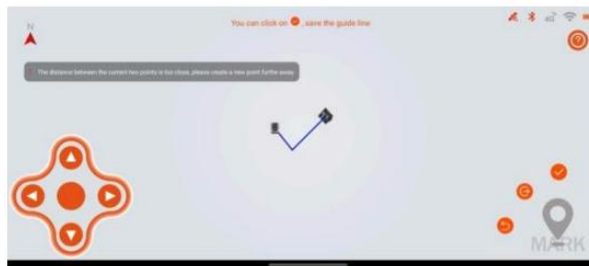
Apăsați să
marcați punctul

Zaznacz pierwszy punkt stacji dokującej.



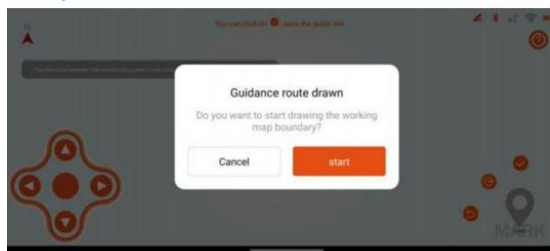
Kliknij, aby wyświetlić więcej informacji.

Krok 2



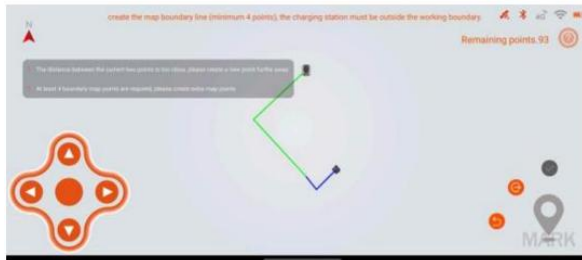
Przed zaznaczeniem pierwszego punktu ścieżki prowadzącej należy pamiętać, że ROBOT wygeneruje linię prostą o długości 2 m w stacji dokującej.

Krok 3



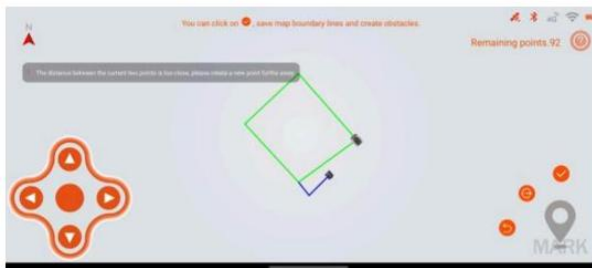
Po zaznaczeniu wszystkich punktów ścieżki naprowadzania naciśnij przycisk  aby zapisać trasę prowadzenia i kontynuować proces konfiguracji mapy wirtualnej.

Krok 4



Użytkownik musi pamiętać, że minimalna odległość między każdym punktem wynosi około 50 cm, a system wymaga minimum 4 punktów (maksymalnie 96 punktów). Użytkownik powinien zwracać uwagę na status linii podczas tworzenia mapy i postępować zgodnie z komunikatami wyświetlanymi przez aplikację.

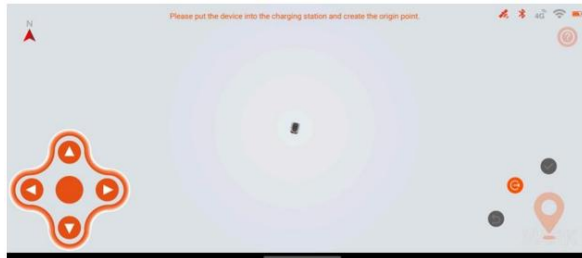
Krok 5



Narysuj mapę za pomocą stacji dokującej znajdującej się w pobliżu obszaru roboczego.
Przygotowanie obszaru roboczego.

Podczas tworzenia mapy upewnij się, że symbole satelity  i Bluetooth są pomarańczowe; widać je w prawym górnym rogu ekranu telefonu komórkowego.

Krok 1



Consola de navigare

Apăsați să
marcați punctul

Zaznacz pierwszy punkt stacji dokującej.

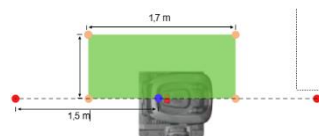
Krok 2



Tworzenie wirtualnej granicy obszaru trawnika za pomocą przycisków nawigacyjnych i punktów rysowania na mapie.

Przycinanie wokół stacji ładowania.

Aby koszenie wokół stacji ładowającej było bardziej efektywne, system tworzy specjalny obszar wokół stacji i w pierwszej kolejności go kosi.



Krok 3



Po zaznaczeniu wszystkich punktów obszaru roboczego użytkownik musi nacisnąć przycisk , wpisać nazwę i zapisać.

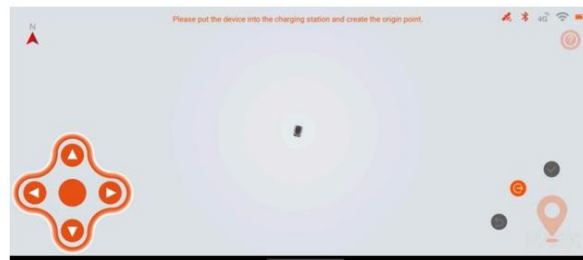
Narysuj mapę ze stacją dokującą wewnątrz obszaru roboczego.

Przygotuj obszar roboczy.

Ostrożny!

Podczas tworzenia mapy upewnij się, że symbole satelity  i Bluetooth są pomarańczowe; widać je w prawym górnym rogu ekranu telefonu komórkowego.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsăți să
marcați punctul

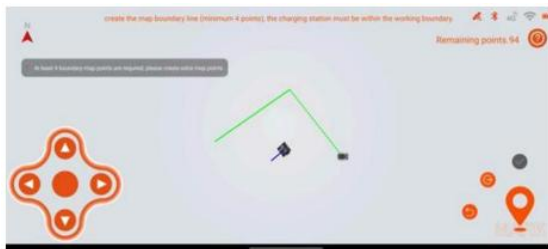
Zaznacz pierwszy punkt stacji dokującej.

Krok 2



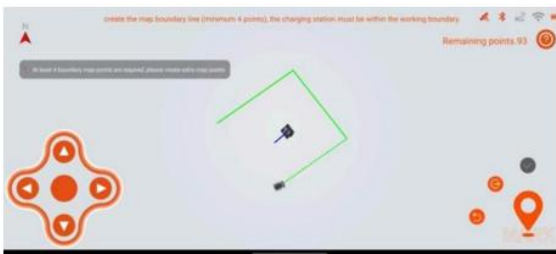
Kieruj robotem do następnego punktu i zaznacz drugi wirtualny punkt graniczny.

Krok 3



Należy zwrócić uwagę na minimalną odległość około 50 cm między punktami oraz na wymóg systemu wynoszący minimum 4 punkty (maksymalnie 96 punktów).

Krok 4



Podczas tworzenia mapy należy zwracać uwagę na status linii i komunikaty wyświetlane przez aplikację.

Krok 5



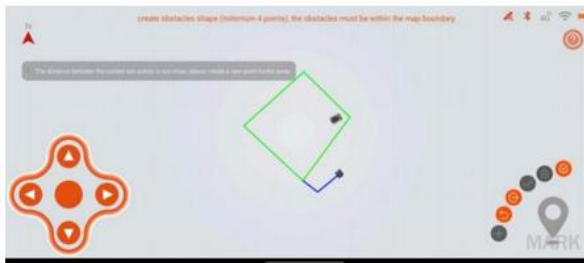
obszaru roboczego wszystkim osobom naciśnij przycisk , wpisz nazwę i zapisz obszar roboczy.

dodanie zabronionego obszaru/przeszkody na mapie.

Strefa konfiguracji zabroniona.

Ostrożny!

Podczas tworzenia mapy upewnij się, że symbole satelity i Bluetooth są pomarańczowe; widać je w prawym górnym rogu ekranu telefonu komórkowego.

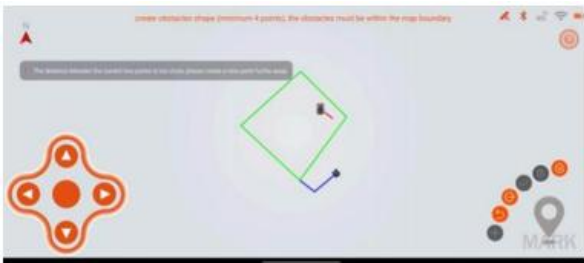
Krok 1

Consola de navigare



Apăsati să
marcați punctul

Nakieruj robota do pierwszego punktu zabronionego obszaru/przeszkody.

Krok 2

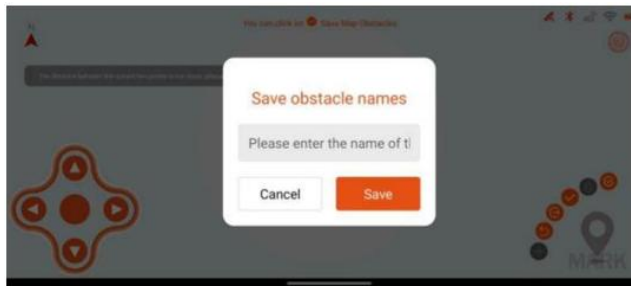
Zaznacz punkt 2. Po zaznaczeniu drugiego punktu wygenerowana zostanie linia w kolorze czerwonym, oznaczająca krawędź strefy zabronionej.

Krok 3

Należy zwrócić uwagę na minimalną odległość około 50 cm między punktami oraz na wymóg systemowy co najmniej 4 punktów (maksymalnie 96 punktów).

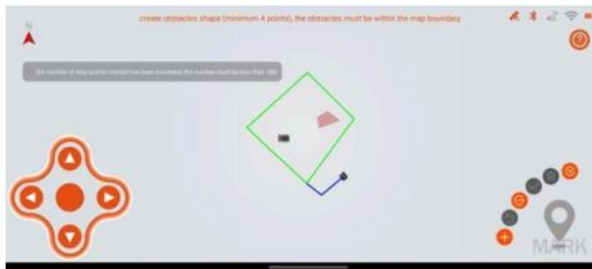
Należy zwrócić uwagę na status linii podczas tworzenia mapy oraz na komunikaty wyświetlane przez aplikację.

Krok 4



Po zaznaczeniu wszystkich punktów naciśnij przycisk , wpisz nazwę i zapisz obszar roboczy.

Krok 5



Wyznaczony obszar zakazany będzie oznaczony na mapie innym kolorem.

Generowanie i synchronizacja mapy z robotem.

Po nadaniu nazwy i zapisaniu mapy, aplikacja REVOLA komunikuje się z robotem i synchronizuje z nim informacje zawarte na mapie.



Zakończenie procesu tworzenia mapy.

Użytkownik musi znajdować się blisko robota i upewnić się, że Bluetooth jest połączony przed zakończeniem procesu tworzenia mapy. Jeśli proces synchronizacji mapy zostanie przerwany, użytkownik musi wrócić na stronę mapy i sprawdzić, czy mapa została pomyślnie zapisana.

Interfejs trybu mapy.

Po pomyślnym utworzeniu mapy zostanie ona wyświetlona na stronie głównej trybu mapy. Użytkownik może tutaj uzyskać dostęp do funkcji zarządzania przeszkodami.



Przycisk edycji przeszkody.

Aplikacja obsługuje funkcję edycji przeszkody. Naciskając ten przycisk, użytkownik uzyskuje dostęp do strony edycji przeszkody. Należy upewnić się, że robot jest połączony z telefonem komórkowym przez Bluetooth.



Przycisk „Usuń mapę”.

Naciskając ten przycisk, użytkownik usuwa aktualnie używaną mapę.



Przełącz na mapę satelitarną.

Naciskając ten przycisk, użytkownik może wyświetlić mapę w trybie satelitarnym.



Przycisk powrotu do stacji dokującej.

Naciskając ten przycisk, użytkownik wydaje robotowi polecenie powrotu do stacji dokującej.



przycisk .

Naciśnięcie tego przycisku powoduje wydanie przez użytkownika polecenia ROBOT rozpoczęcia strzyżenia .



Przycisk pauzy.

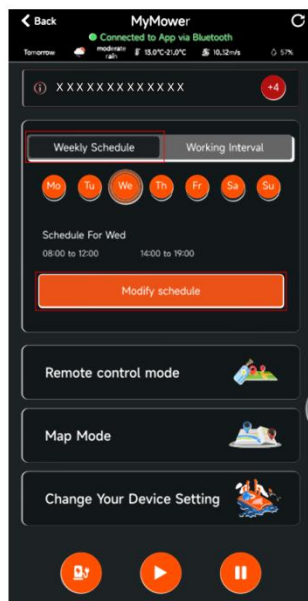
Naciskając ten przycisk, użytkownik zatrzymuje robota.



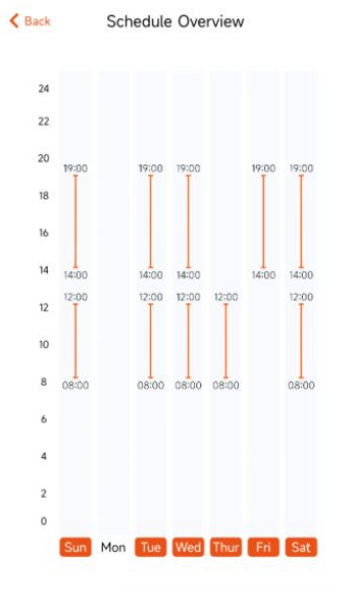
Funkcje i ustawienia aplikacji REVOLA

Ustawianie harmonogramu pracy.

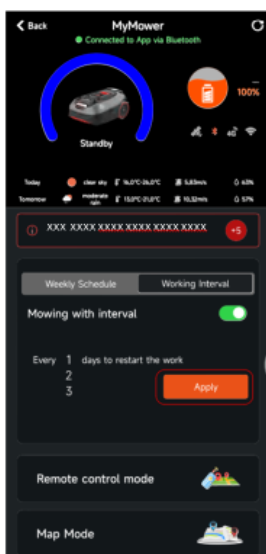
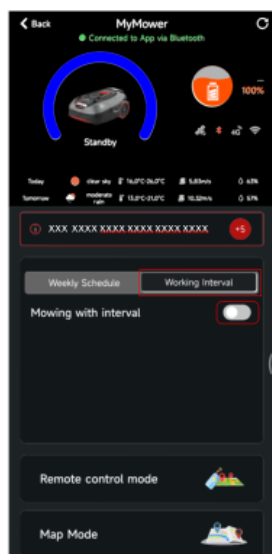
Użytkownik może ustawić harmonogram pracy z poziomu aplikacji REVOLA. Dostępne są dwa tryby planowania: tygodniowy i interwałowy. W trybie tygodniowym użytkownik może ustawić siedem dni, z których każdy ma dwa interwały czasowe. W trybie interwałowym użytkownik może ustawić dzień ponownego uruchomienia po zakończeniu koszenia przez robota.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.



Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

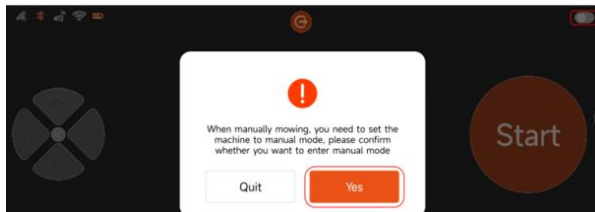
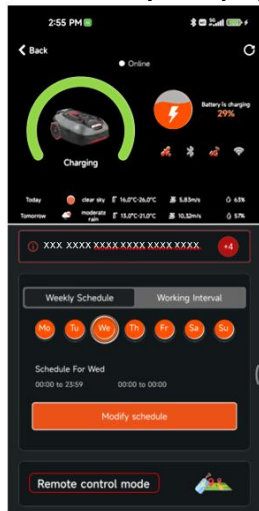


Interwał pracy.

W tym trybie pracy robot uruchomi się ponownie i ponownie skosi cały trawnik po upływie ustawionego czasu interwału.

Tryb zdalnego sterowania.

Robot koszący obsługuje tryb zdalnego sterowania. Użytkownik może naprowadzić robota na określony obszar i uruchomić silnik kosiarki. Podczas zdalnego sterowania należy znajdować się blisko robota i zachować ostrożność, aby uniknąć wypadku.



Uwaga!

Tryb „Zdalnego sterowania” wymaga ciągłego utrzymywania połączenia Bluetooth ; użytkownik musi znajdować się blisko robota podczas korzystania z tej funkcji.



Należy upewnić się, że ten przycisk jest włączony podczas korzystania z trybu „Zdalne sterowanie”.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

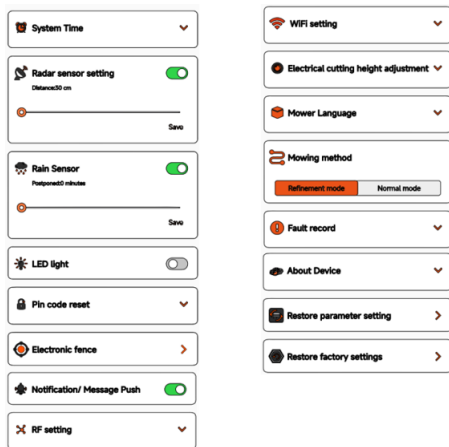
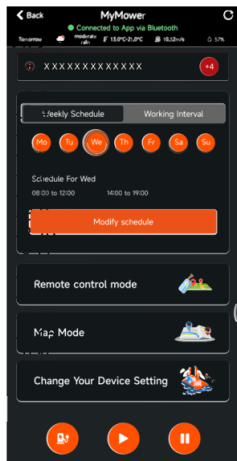
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



Înșirea din modul telecomandă.

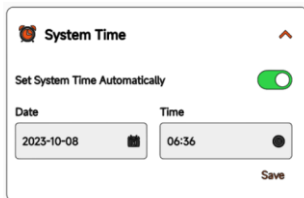
Zmiana ustawień

Na stronie głównej urządzenia dotknij opcji „Zmień ustawienia urządzenia”, aby uzyskać dostęp, wyświetlić i zmienić ustawienia kosiarki automatycznej.



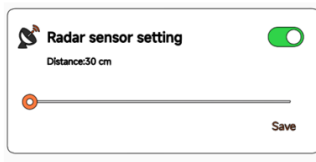
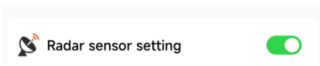
Ustawianie czasu systemowego

Robota koszącego można skonfigurować tak, aby automatycznie ustawiał czas systemowy zgodnie z czasem ustawionym w telefonie komórkowym lub aby ręcznie ustawiał czas działania.



Ustawianie czujnika radarowego

Robot koszący umożliwia regulację odległości wykrywania czujnika radarowego w zakresie od 30 cm do 60 cm.



Ustawianie czujnika deszczu.

Robot koszący umożliwia aktywację lub dezaktywację czujnika deszczu. Po aktywacji czujnika można również ustawić czas opóźnienia: czas, przez jaki robot pozostanie w stacji ładującej po wyschnięciu czujnika deszczu.



Ustawianie oświetlenia LED.

Robot koszący umożliwia konfigurację oświetlenia LED. Po aktywacji dostępne są dwa tryby pracy: „Zawsze

włączony” i „Tryb rozruchowy”. Szczegółowe informacje na temat trybu testowego znajdują się w opisie poniżej.



Tryb uruchomienia Po aktywowaniu funkcji

sprawdzania działania dioda LED działa według powyższych zasad :

- **Ciągle zielone światło** : w trybie czuwania lub podczas pracy, sygnał z satelitów. To normalne.
- **Silny zielony** : w trybie czuwania lub podczas pracy, sygnał satelitów jest słaby, ale działanie jest możliwe.
- **Stały niebieski** : ładowanie w czasie , satelity sygnałowe. To normalne.
- **Migające na niebiesko** : podczas ładowania sygnał satelitów jest słaby, ale działanie jest możliwe.
- **Ciągły czerwony** : zatrzymanie awaryjne / odczyt / brak połączenia między stacją referencyjną a robotem.
- **Migające na czerwono: stan** błędu .
- **Migające żółte światło** : słaby sygnał satelity.
- **Stały kolor fioletowy** : w trybie „zdalnego sterowania” , satelity sygnałowe To normalne.
- **Silny fiolet** : w trybie „zdalnego sterowania ” sygnał satelitów jest słaby, ale działanie jest możliwe.
- **Stały biały** : w czasie OTA (oprogramowanie układowe) aktualizacja) proces .

Resetowanie kodu PIN.

Robot koszący umożliwia zresetowanie kodu PIN. Po wprowadzeniu początkowego kodu PIN, można ustawić nowy kod PIN dla urządzenia.



 A screen titled "PIN code reset" with a lock icon. It contains three input fields: "Input your current PIN code" (with "Input here" placeholder), "Input your new PIN code" (with "Input here" placeholder), and "Repeat your new PIN code" (with "Input here" placeholder). At the bottom right is a "Save" button.

Ustawienia

ogrodzenia elektrycznego Robot koszący umożliwia włączenie lub wyłączenie ogrodzenia elektrycznego. Po włączeniu przełącznika „Fence Switch” naciśnij przycisk , aby ustawić punkt początkowy ogrodzenia elektrycznego. Następnie możesz skonfigurować wartość „Fence Range”. Jeśli system wykryje , że robot przekroczył tę wartość, automatycznie wyśle wiadomość ostrzegawczą na telefon komórkowy użytkownika PHONE .



 A screen titled "Electronic fence" with a back arrow. It has a subtitle "Long press to change the fence sensor points." Below this is a map showing a green fence line. To the right of the map are three icons: a green arrow, a red circle with a dot, and a black eye. At the bottom, there is a "Fence Switch" toggle (currently off) and a "Fence Range" input field set to "20 m". A red "Save" button is at the very bottom.

Powiadomienia / Wysyłanie wiadomości

Robot koszący umożliwia włączanie i wyłączanie funkcji powiadomień/wysyłania wiadomości. Po włączeniu tej funkcji system będzie automatycznie wysyłał wiadomości na telefon komórkowy użytkownika za każdym razem, gdy podczas pracy robota wystąpią istotne zdarzenia.

 Notification/ Message Push 

Ustawienia częstotliwości radiowej (RF)

W przypadku korzystania z wielu urządzeń w bliskiej odległości (np. dwóch jednostek na tym samym polu), jeśli wystąpią zakłócenia częstotliwości radiowej, można sprawdzić ustawienia i w razie potrzeby zmienić kanał RF.

 RF setting 

 RF setting 

Slink info

ID:
MD:
The communication is abnormal, the same channel exists nearby
Slink status:

Ustawienia

Wi-Fi. Robot koszący umożliwia konfigurację dostępu do Wi-Fi. Na przykład, jeśli zmienisz router domowy, możesz wprowadzić nową nazwę Wi-Fi i hasło, a robot wykorzysta te dane do połączenia z internetem. Należy pamiętać, że robot obsługuje tylko częstotliwość 2,4 GHz.

 WiFi setting 

 WiFi setting 

Select your WiFi name:

Input your password:
  

Save

Regulacja wysokości koszenia

Za pomocą tej funkcji Robot koszący umożliwia regulację wysokości koszenia.

 Electrical cutting height adjustment 

 Electrical cutting height adjustment 

Select your cutting height:50 mm

Save

Ustawianie języka wyświetlacza.

Robot koszący umożliwia wybór języka wyświetlacza.

 Mower Language 

Metoda koszenia.

Robot koszący umożliwia wybór metody koszenia. Dostępne są dwie metody: „Tryb podwójnego pokrycia” i „Tryb normalny”.



Mowing method



Podwójny tryb działania : Robot koszący będzie początkowo kosił trawę w kierunku od północy do południa, a następnie w kierunku od wschodu do zachodu.

Tryb normalny: Robot koszący może najpierw przycinać trawę w kierunku od północy do południa, a w przypadku strefy niekoszonej będzie kosić od wschodu do zachodu, aby całkowicie pokryć trawnik .

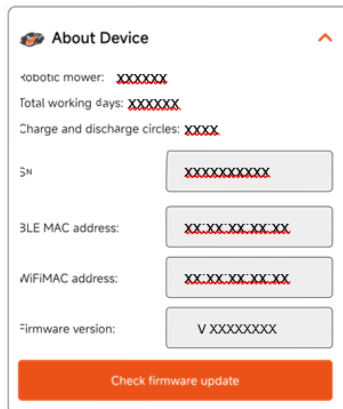
Rejestr błędów

Funkcja ta umożliwia przeglądanie pięciu ostatnich rekordów błędów w kosiarce automatycznej.



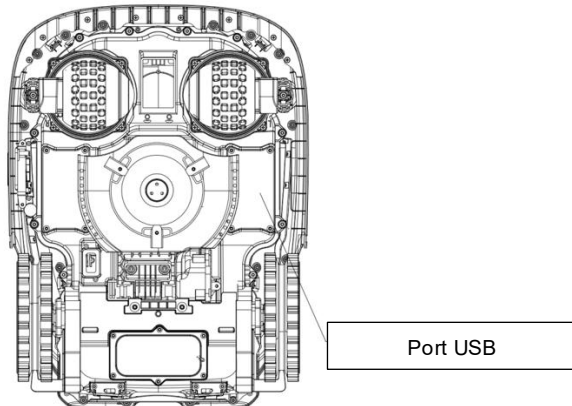
Informacje o urządzeniu.

Robot koszący umożliwia przeglądanie informacji o urządzeniu. Można również sprawdzić wersję oprogramowania i dostępność nowej wersji.



Aktualizacja oprogramowania offline.

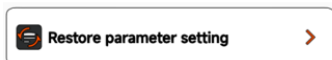
System obsługuje również funkcję aktualizacji oprogramowania w trybie offline. Oprogramowanie offline będzie dostępne na naszej stronie internetowej, a użytkownik musi pobrać plik na nośnik USB i przeprowadzić aktualizację zgodnie z poniższą instrukcją.



Port USB

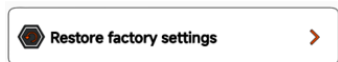
Przywracanie parametrów

Robot koszący umożliwia resetowanie parametrów z menu konfiguracji.



Przywracanie ustawień fabrycznych

Robot koszący umożliwia całkowite zresetowanie wszystkich danych, łącznie z utworzonymi mapami.



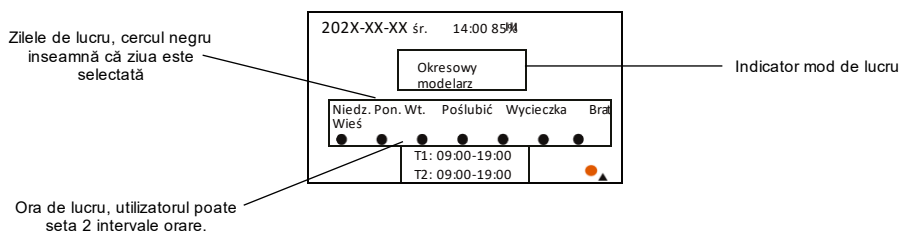
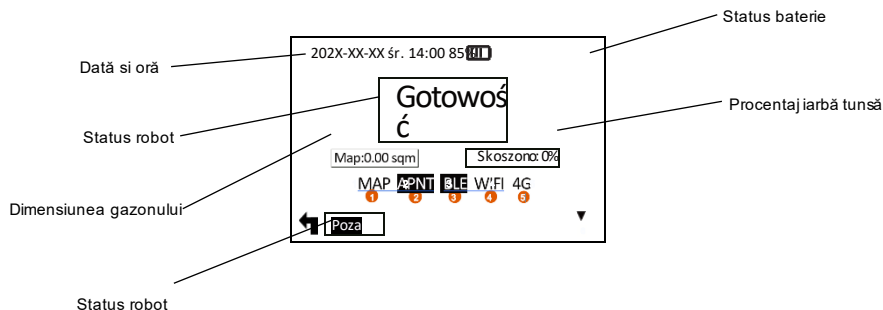
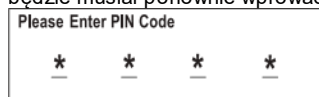
4. URUCHOMIENIE

Wyświetlacz i obsługa

Strona początkowa po uruchomieniu

Po włączeniu robota koszącego użytkownik musi wprowadzić **kod PIN** (należy ustawić kod PIN, jeśli robot jest używany po raz pierwszy).

Jeżeli użytkownik nie skonfiguruje ROBOTA w ciągu **3 minut**, robot ponownie się zablokuje, a UŻYTKOWNIK będzie musiał ponownie wprowadzić kod PIN.



1. Symbol MAPY

Wskaźnik mapy: gdy jest wyświetlany w innym kolorze, oznacza to, że w systemie jest zapisana działająca mapa.

2. Symbol APNT

Wskaźnik stanu systemu: gdy jest wyświetlany w innym kolorze, oznacza to, że robot ma dobre połączenie z systemem satelitarnym i kamera jest gotowa.

3. Symbol BLE

Wskaźnik Bluetooth: Po nawiązaniu połączenia Bluetooth symbol ten jest wyświetlany w innym kolorze.

4. Symbol Wi-Fi

WiFi : po nawiązaniu połączenia WiFi symbol wyświetla się w innym kolorze.

5. Symbol 4G

Wskaźnik 4G: po nawiązaniu połączenia z siecią komórkową symbol jest wyświetlany w innym kolorze.

6. Symbol ▼

Użyj przycisku „↓” na klawiaturze nawigacyjnej, aby przewinąć ekran do następnej strony.

7. Symbol ▲

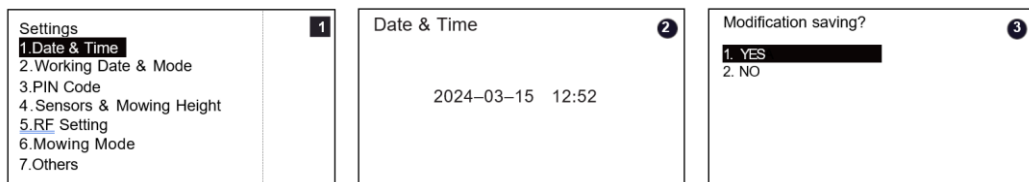
Użyj przycisku „↑” na klawiaturze nawigacyjnej, aby przewinąć ekran do poprzedniej strony.

Główne menu ustawień robota

Gdy na ekranie robota wyświetlany jest interfejs główny, naciśnij przycisk „Wstecz”, aby uzyskać dostęp do strony ustawień funkcji robota.

Ustawianie „Data” i godziny

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Data” i godzina ”, a następnie naciśnij przycisk , aby uzyskać dostęp do ustawień.



Ustawianie „Data i trybu”

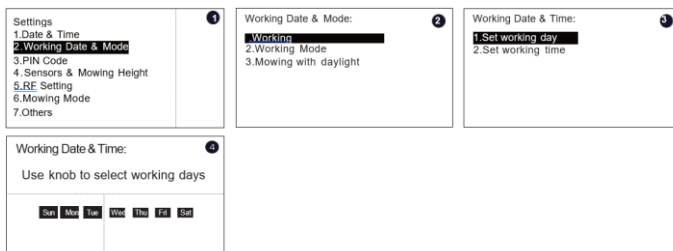
Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Data i tryb”, a następnie naciśnij pokrętko, aby wejść do ustawień.

To ustawienie obejmuje trzy opcje:

1. Data i godzina pracy.
2. Sposób pracy.
3. przycinanie w zależności od pory dnia .

ustawienia dni roboczych

Proszę postępować zgodnie ze zdjęciami od maja do końca i użyć przycisku obrotowego, aby ustawić dni robocze robota .



ustawienia godzin pracy

Proszę postępować zgodnie ze zdjęciami od maja do maja i użyć przycisku obrotowego, aby ustawić godziny pracy robota .

Dla każdego aktywowanego dnia roboczego użytkownik może ustawić dwa czasy odstępu czasu.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Working Date & Mode: 1. Working 2.Working Mode 3.Mowing with daylight	Working Date & Time: 1.Set working day 2.Set working time														
Set working time <table border="1"> <tr> <td>Sun</td><td>Mon</td><td>Tue</td><td>Wed</td><td>Thu</td><td>Fri</td><td>Sat</td> </tr> <tr> <td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td> </tr> </table> 09:00-19:00 09:00-19:00	Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	0	1	2	3	4	5	6	Set working time Working Date: Fri 09:00-19:00 09:00-19:00	
Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat										
0	1	2	3	4	5	6										

ustawienia kodu PIN

Za pomocą pokrętał wybierz opcję „Hasło”, a następnie naciśnij przycisk , aby uzyskać dostęp do ustawień. Aby zmienić kod PIN, użytkownik musi :

1. wprowadź istniejący kod PIN.
2. wprowadź nowy kod PIN.
3. potwierdzone ponowne wprowadzenie nowego kodu PIN.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Enter Old PIN code * * * *	Enter New PIN code * * * *
Please Re-Enter New PIN code * * * *		

Ustawianie „Czujników” i wysokości koszenia

Za pomocą pokrętał wybierz opcję „Czujniki” i „ Wysokość koszenia ”, a następnie naciśnij przycisk , aby uzyskać dostęp do ustawień.

W tych ustawieniach użytkownik może skonfigurować następujące funkcje:

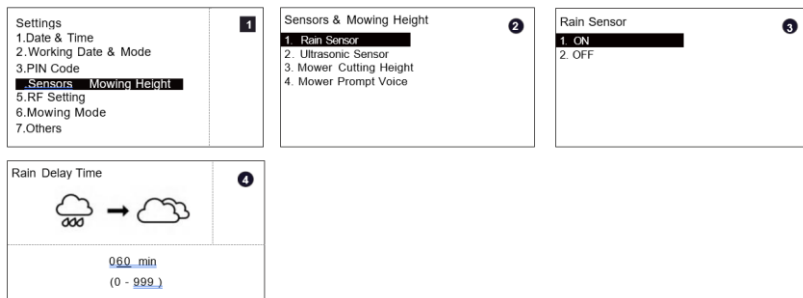
- czujniki deszczu
- Czujnik ultradźwiękowy
- Wysokość cięcia robota
- Głos powiadomienia robota

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice
--	--

czujniki deszczu

Za pomocą pokrętał wybierz opcję „Czujnik deszczu”, a następnie naciśnij przycisk A, aby uzyskać dostęp do ustawień.

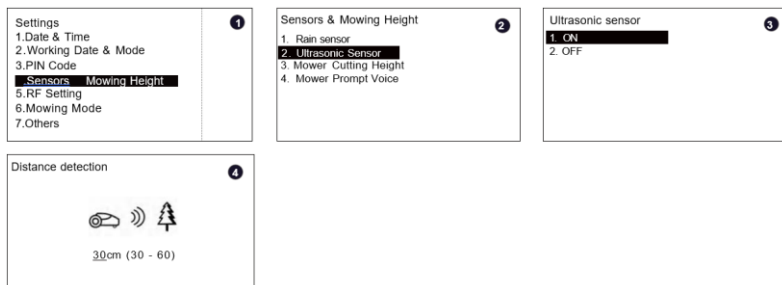
Następnie użytkownik może ustawić opóźnienie w stacji dokującej, gdy czujnik wykryje suchość. Po zakończeniu ustawiania opóźnienie zostanie zastosowane.



Czujnik ultradźwiękowy

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Czujnik ultradźwiękowy”, a następnie naciśnij przycisk A, aby uzyskać dostęp do ustawień.

Następnie użytkownik może ustawić odległość między głowicą czujnika ultradźwiękowego a wykrytymi obiektami.

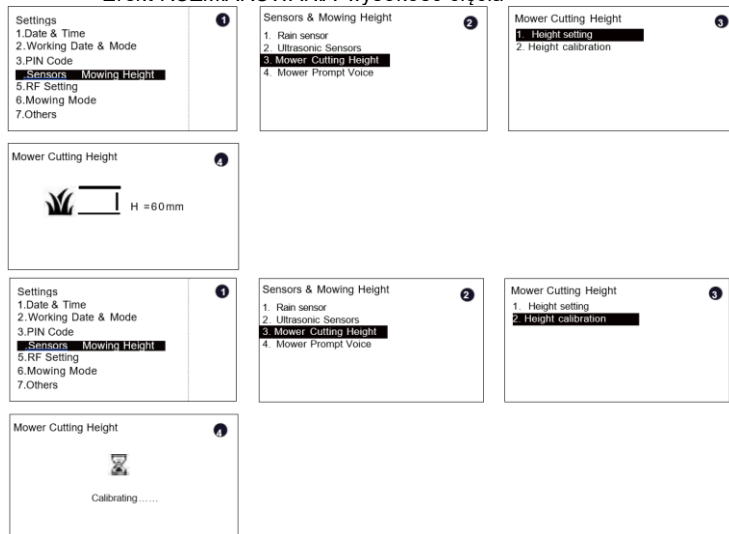


Wysokość cięcia robota

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Wysokość koszenia robota”, a następnie naciśnij przycisk , aby uzyskać dostęp do ustawień.

Następnie użytkownik może użyć pokrętki, aby :

- Ustaw żadaną wysokość koszenia
- Efekt ROZMIAROWANIA wysokość cięcia

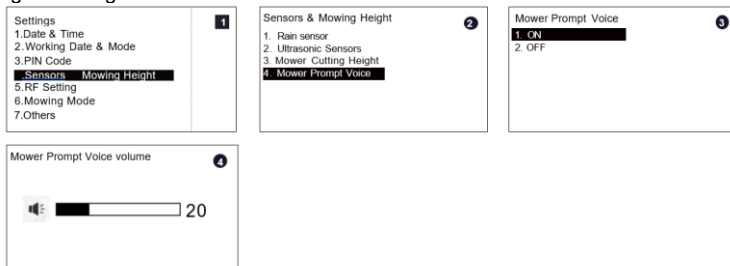


Głos powiadomienia robota

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Głos powiadomienia robota”, a następnie naciśnij przycisk A, aby uzyskać dostęp do ustawień.

Użytkownik może:

- Włączyć lub wyłączyć powiadomienia głosowe robota .
- Ustaw głośność głosu.

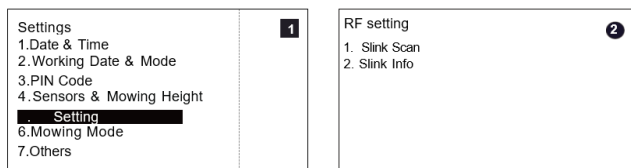


Ustawienia RF

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Ustawienia RF”, a następnie naciśnij przycisk A, aby uzyskać dostęp do ustawień.

W tych ustawieniach są dwie opcje:

1. Slink Scan – umożliwia skanowanie dostępnych częstotliwości RF w celu wykrycia połączeń.
2. Slink Info – wyświetla informacje o aktualnym połączeniu RF, takie jak raport dotyczący zasilania lub szczegóły dotyczące modułu RF.



Skanywanie Slinka

Następnie, gdy UŻYTKOWNIK musi ZMIENIĆ stację referencyjną lub występują zakłócenia na istniejącym kanale komunikacyjnym, konieczne jest użycie funkcji Slink Scan w celu wyszukania i odpowiedniego sparowania KANAŁU .



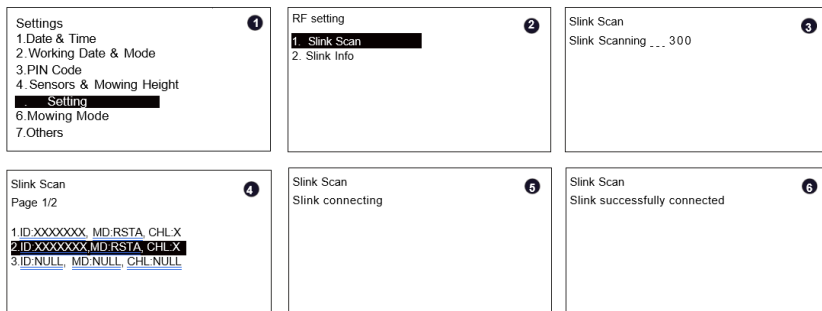
Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Skanywanie Slinka

Użyj pokrętki, aby wybrać i uzyskać dostęp do ustawienia „Slink Scan” .

ROBOT spróbuje znaleźć stacje referencyjne dostępne przez 300 sekund. Po zakończeniu skanowania END wszystkie wykryte kanały zostaną wyświetlone na liście.

- Użyj pokrętki, aby wybrać odpowiedni element.
 - Sprawdź, czy wybrany identyfikator jest zgodny z numerem seryjnym stacji referencyjnej .
- ROBOT spróbuje nawiązać połączenie ze stacją referencyjną .
- Po wykonaniu połączenia na ekranie wyświetli się komunikat „Połączenie nawiązane pomyślnie” .

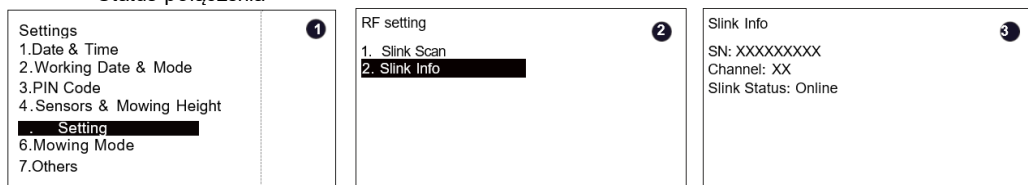


Informacje o Slinku

Za pomocą pokrętki wybierz „RF” Ustawienie ”, następnie naciśnięto przycisk A, aby uzyskać dostęp do ustawienia „Informacje o Slink”.

Na tej stronie wyświetlane będą następujące informacje:

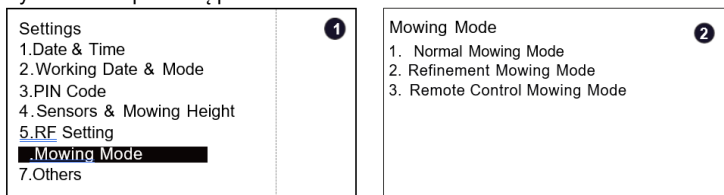
- Numer seryjny stacji referencyjnej
- Kanał RF
- Status połączenia



Ustawianie „trybu przycinania”

Użytkownik może wybrać trzy tryby przycinania:

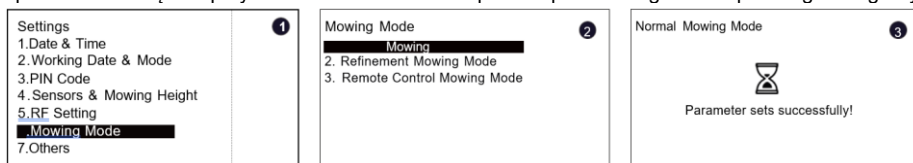
1. Normalny tryb strzyżenia.
2. Wyrafinowana fryzura.
3. Tryb przycinania za pomocą pilota.



Normalny tryb strzyżenia

Za pomocą pokrętki wybierz „Normalny tryb przycinania”.

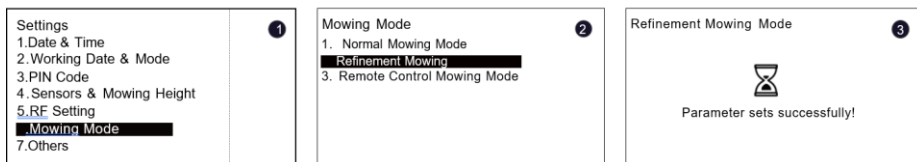
W ten sposób robot będzie przycinał trawnik w kierunku północ-południe zgodnie z polem geomagnetycznym.



Wyrafinowany styl strzyżenia

Za pomocą pokrętki wybierz „Tryb precyzyjnego przycinania”.

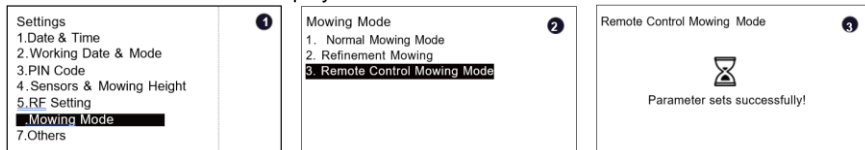
W ten sposób robot będzie najpierw kosił trawnik w kierunku północ-południe zgodnie z polem geomagnetycznym, a następnie w kierunku wschód-zachód.



Tryb przycinania za pomocą pilota

Za pomocą przycisku obrotowego wybierz na pilocie „Tryb przycinania”.

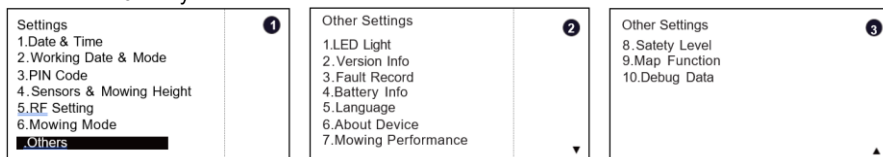
W tym trybie robot połączy się z telefonem komórkowym za pomocą Bluetooth, a UŻYTKOWNIK będzie używał APLIKACJI do sterowania ROBOTEM i przycinania trawnika.



Ustawienie „Inne”

Za pomocą pokrętki wybierz opcję „Inne”.

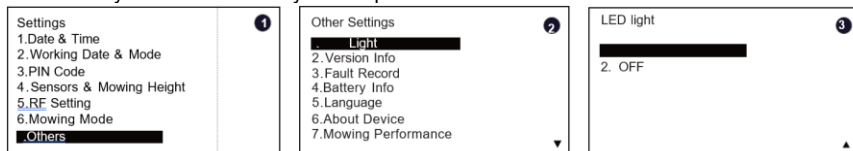
Funkcja ta zawiera 10 różnych ustawień.



ustawienia świateł LED

Za pomocą pokrętki wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Światła LED”.

Użytkownik może aktywować lub dezaktywować pasek LED.



sprawne światła LED

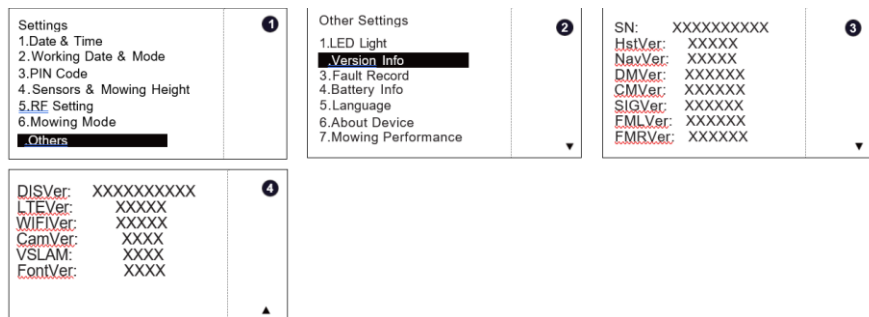
Gdy diody LED są włączone, działają one według następującej zasady:

- Ciągłe zielone światło: w trybie czuwania lub podczas pracy, sygnał satelitarny. To normalne.
- Pulsujący na zielono: w trybie gotowości lub podczas pracy, słaby sygnał satelitarny, system kamer działa.
- niebieski: w czasie ładowania, sygnał satelitarny jest normalny.
- na niebiesko: podczas ładowania sygnał satelity jest słaby, ale działa.
- Ciągły czerwony: zatrzymanie awaryjne / odczyt / brak połączenia między stacją referencyjną a robotem.
- Migające czerwone światło: błąd.
- Migające żółte światło: słaby sygnał satelity.
- Stały kolor fioletowy: w module zdalnego sterowania, sygnał satelitarny jest normalny.
- Pulsujący kolor fioletowy: w module zdalnego sterowania sygnał satelitarny jest słaby, ale działa.

Informacje o wersji

Za pomocą pokrętki wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Informacje” o wersji.

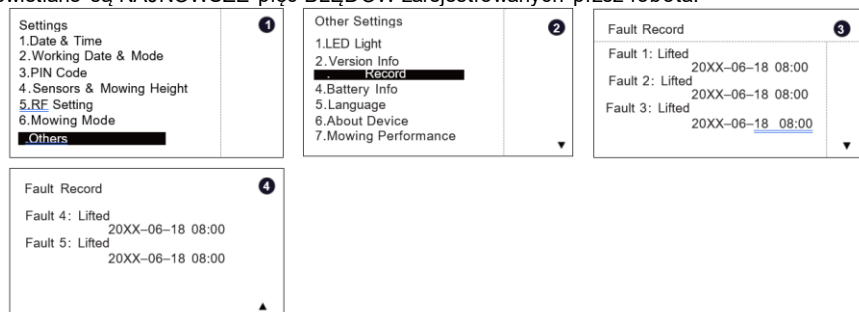
Użytkownik może sprawdzić informacje o urządzeniu, takie jak wersja oprogramowania sprzętowego, numer seryjny i inne szczegóły techniczne.



BŁĘDY REJESTRACYJNE

Użyj pokrętki, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Rejestruj błędy”.

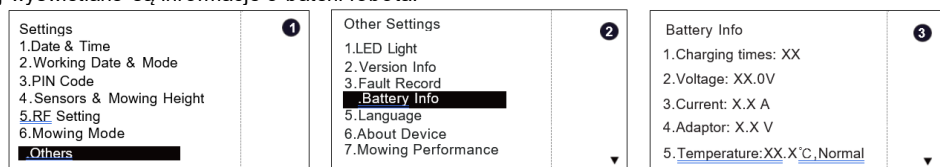
Tutaj wyświetlane są **NAJNOWSZE** pięć BŁĘDÓW zarejestrowanych przez robota.



Informacje o baterii

Za pomocą pokrętki wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Informacje” o baterii.

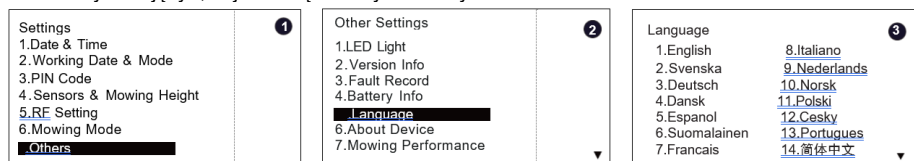
Tutaj wyświetlane są informacje o baterii robota.



Język

Za pomocą pokrętki wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Język”.

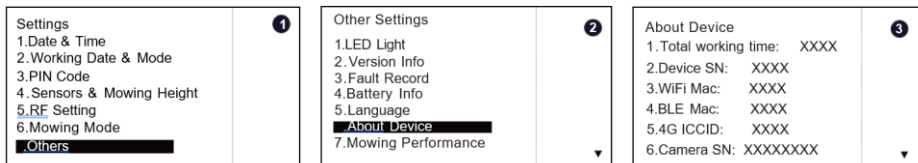
Tutaj możesz wybrać język, w jakim będzie wyświetlany robot.



O urządzeniu

Za pomocą przycisku obrotowego wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Informacje o urządzeniu”.

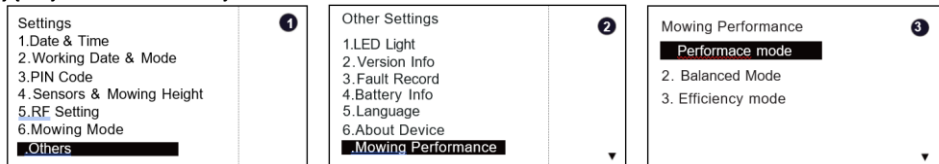
Tutaj użytkownik może sprawdzić informacje o urządzeniu.



Obniżka wydajności

Użyj pokrętki, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Strzyżenie”, „Wydajność”.

Istnieją trzy TRYBY silnika trymera .



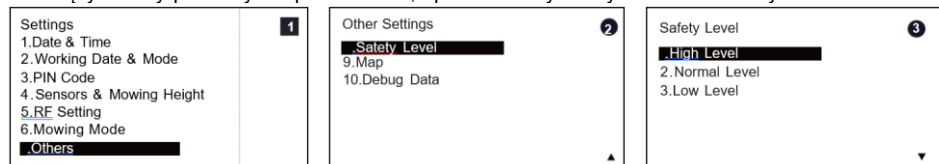
Tryby pracy silnika trymera

1. wydajności : prędkość obrotowa silnika trymera wynosi 3500 obr./min, przy maksymalnej mocy wyjście .
2. zrównoważony : prędkość obrotowa silnika trymera wynosi 2850 obr./min, co jest odpowiednie dla do normalnego trawnika.
3. wydajności : prędkość obrotowa silnika trymera wynosi 2500 obr./min, co zapewnia najlepszy stosunek mocy do zużycia energii .

Poziom bezpieczeństwa

Za pomocą pokrętki wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Poziom bezpieczeństwa” .

Robot kosztująca trzy poziomy bezpieczeństwa, spośród których użytkownik może wybierać.



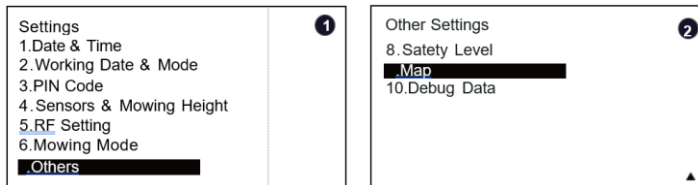
1. wysoki : według każdej daty, gdy ROBOT przejdzie w tryb gotowości lub zostanie naciśnięty przycisk STOP , Aby aktywować robota , należy PODAĆ kod PIN .

2. Poziom normalny: po uruchomieniu lub po wystąpieniu błędu , albo jeśli robot był w trybie czuwania dłużej niż 5 minut, użytkownik musi wprowadzić kod PIN przed aktywacją robota.

3. Poziom niski: tylko po uruchomieniu lub po wystąpieniu błędu użytkownik musi wprowadzić kod PIN.

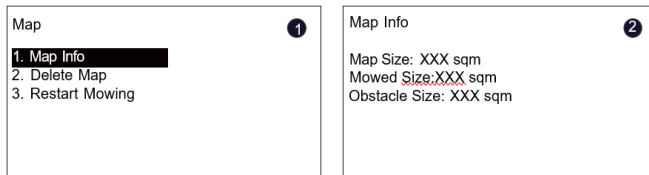
Funkcja „Mapa”

Użyj pokrętki, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Mapa” . Za pomocą tej opcji użytkownik może ustawić aktualną mapę robota .



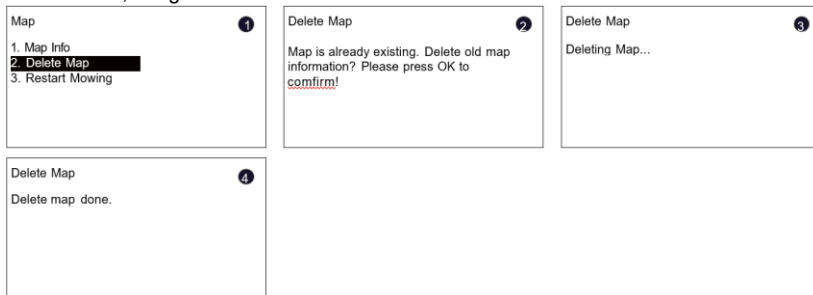
Funkcja „ Informacje o mapie ”

Użyj pokrętki, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Informacje o mapie”. W tej sekcji użytkownik może wyświetlić informacje o aktualnie używanej mapie.



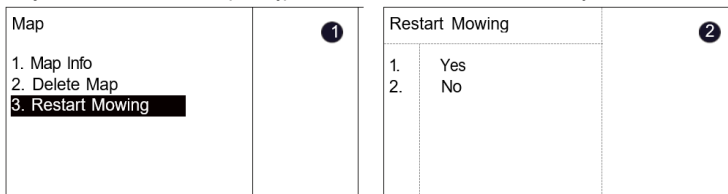
mapa usuwania

Użyj pokręta, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Usuń mapę”. Użytkownik może usunąć mapę, która została już zastosowana, z tego menu.



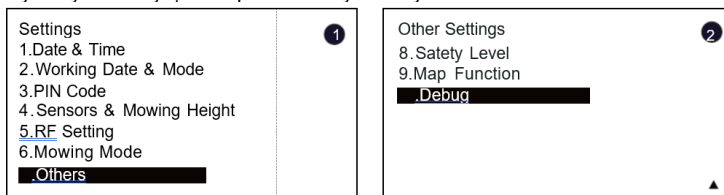
Resetowanie mapy

Za pomocą pokręta wybierz i uzyskaj dostęp do funkcji „Ponowne uruchomienie koszenia”. Po włączeniu funkcji „Restart koszenia” postęp koszenia zostanie zresetowany do zera.



Rozwiązywanie problemów z danymi

Użyj pokręta, aby wybrać i uzyskać dostęp do funkcji „Debugowanie danych”. Funkcja ta może być używana wyłącznie przez autoryzowany serwis.



5. KONSERWACJA, PRZECHOWYWANIE I ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Czyszczenie i konserwacja

Ważne jest, aby utrzymywać robota koszącego w czystości.

Robot będzie łatwiej pokonywał wzniesienia, jeśli koła będą czyste, a ostrza będą lepiej ciąć, jeśli będą czyste i ostre. Nigdy nie używaj myjki wysokociśnieniowej do czyszczenia.

Oczyszczanie ciała

Używaj miękkiej szczotki i/lub wilgotnej ściereczki z dodatkiem domowego środka czyszczącego.

Czyszczenie spodu

Upewnij się, że włącznik zasilania jest w pozycji WYŁĄCZONY i załóż rękawice ochronne. Obróć robota na bok, aby odsonić spód, wyczyść tarczę tnącą i ramę miękką szczotką lub wilgotną ściereczką. Obróć tarczę, aby upewnić się, że porusza się swobodnie.

Ostrzenie/wymiana ostrzy;

Jeżeli ostrza są zużyte z jednej strony, można je obrócić.

Jeśli ostrza są uszkodzone lub wykazują oznaki braku równowagi, należy je wymienić.

1. Odwróć urządzenie.

2. Wyjmij śruby mocujące ostrza znajdujące się na spodzie urządzenia, a następnie obróć ostrza.

3. Przymocuj ostrza za pomocą śrub.

Wymiana ostrzy

3. Wyjmij stare ostrza i wymień je, postępując zgodnie z powyższymi krokami.

Przechowywanie zimowe

Zimą przechowuj kosiarkę automatyczną, stację dokującą i zasilacz w suchym miejscu. Zalecamy przechowywanie w szopie, garażu lub, najlepiej, w pomieszczeniu.

Przygotuj urządzenie do przechowywania zimowego w następujący sposób :

1. Naładuj baterię do 80%.
2. Przełącz główny wyłącznik zasilania w pozycję „WYŁ”.
3. Wyczyść robota kosiarki .
4. Odłącz zasilacz od gniazdka elektrycznego .
5. Odłącz zasilanie od stacji dokującej.

Jeżeli jest to możliwe, zapakuj produkt w oryginalne opakowanie.

recykling



Nie wyrzucaj sprzętu elektrycznego, elektronicznego i podzespołów przemysłowych do odpadów domowych! Informacje dotyczące ZSEE. Zgodnie z przepisami OUG 195/2005 - dotyczącymi ochrony środowiska oraz OUG 5/2015, konsumenci powinni wziąć pod uwagę poniższe wskazówki dotyczące przekazywania zużytego sprzętu elektrycznego :

- Konsumenci mają obowiązek nie eliminowania sprzęt odpady ELEKTRYCZNE i elektroniczne sprzętu elektrycznego i elektronicznego (ZSEE) jako niesegregowanych odpadów komunalnych i do

ich zbiórki rozdzielony tego ZSEE.

- Zbieramy TE odpady nazywany (ZSEE) będzie Być Zbiórka prowadzona przez Służbę Zbiórki Publicznej w promieniu KAŻDEGO powiatu oraz za pośrednictwem punktów zbiórki organizowanych przez operatorów firm UPOWAŻNIONYCH do zbiórki ZSEE. Informacje dostarczone przez administrację ds. ochrony środowiska Fundacja www.afm.ro lub JOURNAL Unions European .

- Konsumenci mogą bezpłatnie oddać ZSEE do wyznaczonych punktów zbiórki wcześniej .

Poniższa tabela zawiera informacje o błędach wyświetlane na panelu LCD i służy do informowania użytkownika o treści usterek, ich rozwiązywaniu i usuwaniu. W przypadku wystąpienia usterki, która nie zostanie usunięta, jest ona rejestrowana i zapisywana w urządzeniu.

Rozwiązywanie problemów z robotem

Problem	Możliwe przyczyny	Rozwiązania naprawcze
Winda	Czujnik podnoszenia został uruchomiony.	Zazwyczaj błąd rozwiązuje się automatycznie. Jeśli problem nadal występuje, sprawdź obudowę robota.
Rozbić się	Został uruchomiony czujnik kolizji.	Zazwyczaj błąd rozwiązuje się automatycznie. Jeśli problem nadal występuje, sprawdź obudowę robota.
Nachylenie	Został uruchomiony czujnik przechyłu.	Zazwyczaj błąd znika automatycznie. Jeśli problem nadal występuje, należy umieścić robota na poziomej powierzchni i sprawdzić ponownie.
Obrót	Zadziałał czujnik dachowania.	Ten błąd pojawia się, gdy robot się przewróci.
Poza	Robot znajduje się poza wirtualną granicą.	Gdy robot wykryje, że przekroczył wirtualny limit, wyświetli się ten komunikat o błędzie.
Raina	Został uruchomiony czujnik deszczu.	Gdy czujnik wykryje deszcz, informacja ta pojawi się na ekranie.

CNtCPro	Silnik trymera jest przegrzany.	Gdy silnik pracuje nieprzerwanie pod dużym obciążeniem, jego temperatura może wzrosnąć i wyświetlony zostanie ten błąd. Po okresie odpoczynku robot powinien automatycznie powrócić do pracy.
Dół	Robot jest zablokowany.	Gdy robot utknie w jakimś miejscu i nie będzie mógł się wydostać, wyświetli się ten błąd. Sprawdź obszar i przenieś robota na otwartą przestrzeń.
BatLow	Bateria robota jest słaba.	Gdy poziom naładowania baterii jest niski, wyświetli się ten komunikat. Proszę pozostawić robota do naładowania w stacji dokującej.
CStErr	Nie można zainicjować silnika trymera.	Wyłącz i włącz ponownie robota. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Tilt1Er / Tilt2Er	Nie można zainicjować czujnika przyspieszenia.	Wyłącz i włącz ponownie robota. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd ścieżki	Robot nie zaplanował trasy koszenia.	Wyłącz i włącz ponownie robota. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Brak mapy	Robot nie ma zapisanych map.	Utwórz i zastosuj mapę; błąd zniknie automatycznie.
Brak pozycji	Robot nie może uzyskać danych o położeniu.	Przenieś robota na otwartą przestrzeń i odczekaj chwilę. Jeśli komunikat nadal się pojawia, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd ścieżki	Robot nie wygenerował ścieżki koszenia.	Wyłącz i włącz ponownie robota. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
SigLost	Robot utracił dane nawigacyjne.	Przenieś robota na otwartą przestrzeń i sprawdź, czy może ponownie nawiązać połączenie. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
485 BŁĄD	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz i włącz ponownie robota. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd DSV	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Postępuj w ten sam sposób: wyłącz i uruchom ponownie; jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd DBG	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz robota i włącz go ponownie. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd RTK	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz robota i włącz go ponownie. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd RF	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz robota i włącz go ponownie. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .

BŁĄD BIT6	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz robota i włącz go ponownie. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Błąd IMU	Problem z komunikacją wewnętrzną robota.	Wyłącz robota i włącz go ponownie. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .

CZĘSTO występujące problemy i rozwiązywanie problemów

Jeżeli kosiarka automatyczna nie działa, postępuj zgodnie z instrukcjami podanymi powyżej.

Problem	PRZYCZYNA	Rozwiązania naprawcze
Robot zatrzymuje się i uruchamia ponownie automatycznie po 5–10 sekundach.	System nawigacji bezwładnościowej przechodzi obecnie proces samokalibracji.	Robot powróci do stanu używalności automatycznie.
Robot zatrzymuje się i uruchamia ponownie automatycznie po 10–20 minutach.	Robot utracił kontakt z systemem satelitarnym i czeka na ponowne połączenie.	Robot powróci do stanu używalności automatycznie.
Robot zatrzymuje się i po chwili przechodzi w tryb czuwania.	Robot utracił sygnał i nie może nawiązać połączenia ponownie w ustalonym czasie.	Umieść robota w stacji dokującej i włącz go. Sprawdź, czy sygnał satelitarny powraca. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Tylne koła obracają się, ale robot nie porusza się do przodu ani nie skręca; następnie zatrzymuje się i przechodzi w stan uśpienia. Na ekranie pojawia się napis „Pit”.	Robot jest zablokowany.	Sprawdź, czy trawa ma wysokość powyżej 8 cm; jeśli tak, należy kosić niżej. Sprawdź, czy trawa się nie ślizga; przed koszeniem należy poczekać, aż trawnik wyschnie.
Robot utknął na małym obszarze za przeszkodą bez okręgu , a na ekranie pojawia się komunikat „kolizja”.	Czujnik kolizji aktywuje się często w krótkich odstępach czasu, a po 20 aktywacjach robot przechodzi w tryb czuwania.	Oznacz ten obszar jako „obszar przeszkód” na mapie i upewnij się, że wirtualna linia znajduje się dostatecznie daleko od przeszkody.
Robot nie ma odpowiedniego interfejsu ładowania w stacji dokującej i nie ładuje się.	Błąd RTK – mapa została utworzona, ale dane dotyczące położenia uległy przesunięciu.	Umieść robota w stacji dokującej, napraw sygnał APNT i utwórz mapę ponownie.
Robot często wraca do stacji ładującej , a na ekranie pojawia się komunikat o wysokiej temperaturze silnika trymera.	Silnik trymera przechodzi w tryb zabezpieczenia termicznego; robot wraca na stację, aby się ochłodzić, a następnie kontynuuje pracę.	Sprawdź, czy trawa nie jest wyższa niż 8 cm i czy nie jest zbyt gęsta.
Robot nie ładuje się w stacji dokującej i pojawia się komunikat „temperatura akumulatora jest zbyt wysoka”.	Temperatura akumulatora jest wysoka ze względu na temperaturę otoczenia .	Gdy temperatura spadnie, ładowanie zostanie wznowione automatycznie.
Użytkownik nie może połączyć aplikacji z robotem przez Bluetooth.	Problem z połączeniem Bluetooth.	Wyłącz i włącz robota. Zamknij aplikację REVOLA. Wyłącz/włącz Bluetooth w telefonie. Otwórz aplikację ponownie i spróbuj się zalogować. Jeżeli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .
Użytkownik nie może połączyć aplikacji REVOLA z robotem za pośrednictwem Wi-Fi.	Problem z połączeniem Wi-Fi.	Wyłącz i włącz robota. Sprawdź, czy stacja dokująca znajduje się w zasięgu routera . Sprawdź ponowne połączenie. Jeżeli problem nadal występuje, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .

Robot nie uruchamia się, a na ekranie wyświetla się komunikat „brak mapy”.	Mapa nie została utworzona lub zapisana prawidłowo.	Utwórz mapę i aktywuj ją.
Na trawniku pozostają nieskoszone fragmenty trawy.	Silnik trymera przeszedł w tryb zabezpieczenia przeciążeniowego i zatrzymał się na 15 sekund. Czujnik ultradźwiękowy może ominąć pewne obszary, pozostawiając części nieobcięte.	Robot zapamiętuje nieskoszone obszary i po całkowitym skoszeniu ich w jednym kierunku powraca, aby je skosić.
Silnik trymera obraca się, ale wydajność cięcia jest niska.	Ostrza nie są już wystarczająco ostre.	Zastępuje używane ostrza zapasowymi.
Sygnał APNT jest dobry, ale robot jedzie do tyłu lub nagle zmienia kierunek poruszania się po trawniku.	Zbyt wysoka trawa lub nierówne powierzchnie powodują aktywację czujnika ultradźwiękowego.	Upewnij się, że wysokość trawy nie przekracza 8 cm. Konfigurując mapę, należy unikać nierównych obszarów.
Stan diod LED stacji referencyjnej.	Migające diody LED wskazują na nieprawidłowy stan stacji referencyjnej i jednocześnie kosiarki automatycznej. Stacja referencyjna ma pięć wskaźników.	PROWADZONY : Jeśli dioda LED miga nieprzerwanie, oznacza to, że kosiarka automatyczna ma problemy z komunikacją ze stacją referencyjną. Sprawdź, czy dioda LED powraca do stanu stabilnego (świeci się nieprzerwanie) . Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris . Dioda LED DSG : Jeśli dioda LED miga nieprzerwanie, oznacza to, że stacja referencyjna nie może uzyskać stabilnego sygnału. Przenieś stację na otwartą przestrzeń i sprawdź ponownie. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris . Dioda LED RMG : Jeśli dioda LED miga nieprzerwanie, oznacza to, że kosiarka automatyczna nie może uzyskać stabilnego sygnału. Przenieś kosiarkę automatyczną na otwartą przestrzeń i sprawdź ponownie. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris . Wi-Fi : Jeśli dioda LED miga nieprzerwanie, oznacza to, że robot nie może nawiązać stabilnego połączenia Wi-Fi . Przesuń robota bliżej routera domowego i sprawdź ponownie. Jeśli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z autoryzowanym serwisem Ruris .

8. DEKLARACJE ZGODNOŚCI

DEKLARACJA ZGODNOŚCI WE

Producent: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, nie. 111, Budynek Administracyjny, Craiova, Dolj, Rumunia

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Przedstawiciel upoważniony: inż. Stroe Marius Catalin – Dyrektor Generalny

Osoba upoważniona do dokumentacji technicznej: inż. Radoi Alexandru – Dyrektor ds. Projektowania Produkcji



Opis maszyny: Bezprzewodowy Robot koszącytrawnik obwodowy przeznaczony jest do koszenia trawy.
 Numer seryjny produktu: AATC00100001RURSTN1500 (gdzie AA oznacza dwie ostatnie cyfry roku produkcji, znaki 5 i 7 to numer partii, a znaki 7-12 to numer produktu)

Produkt: Robot koszący

Model : RURIS

Typ: Sentinel 1500

Typ silnika: Silnik elektryczny bezszczotkowy

Szerokość cięcia: 180 mm

Typ połączenia: Bluetooth, Wi-Fi, aplikacja, 4G GPS

Maksymalna powierzchnia : 1500 m²

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, producent, zgodnie z GD 1029/2008 - w sprawie warunków wprowadzania maszyn do obrotu, **Dyrektywą 2006/42/WE** - wymagania bezpieczeństwa i ochrony, Normą EN ISO 12100:2010 - Maszyny. Bezpieczeństwo, **Dyrektywą 2014/35/UE**, HG 409/2016- w sprawie urządzeń niskonapięciowych, **Dyrektywą 2014/30/UE** w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej (HG 487/2016 w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej, zaktualizowana w 2019 r.), **Dyrektywą 2014/53/UE** (wdrożona w Rumunii **DECYZJA nr 740 z dnia 5 października 2016 r.** w sprawie udostępniania na rynku urządzeń radiowych), **Dyrektywą 2011/65/UE** z dnia 8 czerwca 2011 r. w sprawie ograniczeń w stosowaniu niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym, zmieniona dyrektywą 2015/863/UE, załącznik 2, oświadczamy, że wszystkie niezbędne serie testów radiowych zostały przeprowadzone w celu certyfikacji zgodności produktu ze wskazanymi normami i oświadczamy, że spełnia on główne wymagania bezpieczeństwa i ochrony, nie zagraża życiu, zdrowiu, bezpieczeństwu pracy i nie ma negatywnego wpływu na środowisko.

Niżej podpisany Stroe Catalin, przedstawiciel producenta, oświadcza na własną odpowiedzialność, że produkt jest zgodny z następującymi normami i dyrektywami europejskimi:

- **Dyrektywa 2006/42/WE** – wymagania bezpieczeństwa i ochrony, **Dyrektywa 2014/35/UE** – w sprawie urządzeń niskonapięciowych:

EN 13857:2008 - Bezpieczeństwo maszyn - Odległości bezpieczeństwa zapobiegające wchodzeniu kończyn górnych i dolnych do stref niebezpiecznych

EN 60335-2-29:2004 – Sprzęt elektryczny do użytku domowego i podobnego – Bezpieczeństwo – Część 2-29: Wymagania szczegółowe dotyczące ładowarek akumulatorów

EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A2+A15:2021 - Sprzęt elektryczny do użytku domowego i podobnego - Bezpieczeństwo - Część 1: Wymagania ogólne

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 – Bezpieczeństwo urządzeń elektrycznych do użytku domowego i podobnego. Część 2-107: Wymagania szczegółowe dotyczące elektrycznych robotów do koszenia trawy zasilanych akumulatorowo

EN 61558-1:2019 – Bezpieczeństwo transformatorów, dławików, zasilaczy i ich zespołów. Część 1: Wymagania ogólne i badania

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013 - Poprawka 1 - Bezpieczeństwo transformatorów, dławików, zasilaczy i podobnych wyrobów o napięciu zasilania do 1100 V włącznie - Część 2-16: Wymagania szczegółowe i badania dotyczące zasilaczy impulsowych i transformatorów do zasilaczy impulsowych

EN 62841-1:2015 – Narzędzia ręczne, narzędzia transportowe oraz maszyny do pielęgnacji trawników i ogrodów o napędzie elektrycznym – Bezpieczeństwo – Część 1: Wymagania ogólne

EN 62233:2008+AC:2008 – Metody pomiaru pól elektromagnetycznych pochodzących od urządzeń elektrycznych do użytku domowego i podobnego w zakresie narażenia ludzi

EN IEC 60730-1:2025 – Automatyczne sterowanie elektryczne. Część 1: Wymagania ogólne

EN 61508-3:2011 – Bezpieczeństwo funkcjonalne systemów elektrycznych/elektronicznych/programowalnych związanych z bezpieczeństwem. Część 3: Wymagania dotyczące oprogramowania

EN 61508-7:2011 – Bezpieczeństwo funkcjonalne systemów elektrycznych/elektronicznych/programowalnych związanych z bezpieczeństwem. Część 7: Przegląd technik i pomiarów

EN 62479:2010 – Ocena zgodności urządzeń elektrycznych i elektronicznych małej mocy z podstawowymi ograniczeniami dotyczącymi narażenia ludzi na pola elektromagnetyczne (10 MHz–300 GHz)

IEC 62133-2:2017 – Akumulatory alkaliczne i inne niekwasowe – Wymagania bezpieczeństwa dla przenośnych akumulatorów szczelnych i baterii z nich wykonanych, przeznaczonych do użytku w zastosowaniach przenośnych. Część 2: Systemy litowe

EN 60127-1:2006 – Bezpieczniki topikowe miniaturowe. Część 1: Definicje dotyczące bezpieczników topikowych miniaturowych i wymagania ogólne dotyczące elementów zamiennych miniaturowych

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Kondensatory stałe do stosowania w urządzeniach elektronicznych - Część 14: Specyfikacja sekcyjna - Kondensatory tłumiące stałe do podłączenia do źródła zasilania

EN IEC 61051-1:2019 – Warystory do stosowania w urządzeniach elektronicznych. Część 1: Specyfikacja ogólna

Dyrektywa 2014/30/UE w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej, dyrektywa 2014/53/UE (wdrożona w Rumunii DECYZJA nr 740 z dnia 5 października 2016 r.):

EN 50665:2017 – Norma wyrobu dotycząca oceny urządzeń elektronicznych i elektrycznych w kontekście ograniczeń ekspozycji ludzi na pola elektromagnetyczne (0 Hz – 300 GHz)

EN 50663:2017 – Norma wyrobu dotycząca oceny zgodności urządzeń elektrycznych i elektronicznych małej mocy z podstawowymi ograniczeniami dotyczącymi narażenia człowieka na pola elektromagnetyczne (10 MHz – 300 GHz)

EN 62311:2008 – Ocena urządzeń elektrycznych i elektronicznych w kontekście ograniczeń narażenia ludzi na pola elektromagnetyczne (0 Hz – 300 GHz)

EN IEC 62311:2020 – Ocena urządzeń elektrycznych i elektronicznych w kontekście ograniczeń narażenia ludzi na pola elektromagnetyczne (0 Hz – 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021 – Kompatybilność elektromagnetyczna. Wymagania dotyczące sprzętu gospodarstwa domowego, narzędzi elektrycznych i podobnych urządzeń. Część 1: Emisja

EN IEC 55014-2:2021 – Kompatybilność elektromagnetyczna. Wymagania dotyczące sprzętu gospodarstwa domowego, narzędzi elektrycznych i podobnych urządzeń. Część 2: Odporność. Norma dla rodziny wyrobów

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 – Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC) – Część 3-2: Dopuszczalne poziomy – Dopuszczalne poziomy emisji harmonicznego prądu (prąd wejściowy urządzenia ≤ 16 A na fazę)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 – Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC) - Część 3-3: Dopuszczalne poziomy - Ograniczanie wahań napięcia, fluktuacji napięcia i migotania światła w publicznych sieciach niskiego napięcia, dla urządzeń o prądzie znamionowym ≤ 16 A na fazę i niepodlegających ograniczeniom przyłączeniowym

EN 301 489-1 V2.2.3 – Norma dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) dla urządzeń i usług radiowych. Część 1: Wspólne wymagania techniczne. Zharmonizowana norma dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 – Norma kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) dla urządzeń i systemów radiowych. Część 3: Warunki szczegółowe dla urządzeń bliskiego zasięgu (SRD) pracujących w zakresie częstotliwości od 9 kHz do 246 GHz. Zharmonizowana norma kompatybilności elektromagnetycznej

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 – Norma kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) dla urządzeń i usług radiowych. Część 17: Warunki szczegółowe dla urządzeń do szerokopasmowej transmisji danych. Zharmonizowana norma kompatybilności elektromagnetycznej

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 – Norma kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) dla urządzeń i systemów radiowych. Część 19: Warunki szczegółowe dla naziemnych stacji naziemnych (ROMES) wyłącznie odbiorczych pracujących w paśmie 1,5 GHz, zapewniających transmisję danych, oraz odbiorników GNSS pracujących w paśmie RNSS, dostarczających dane pozycjonujące, nawigacyjne i synchronizujące. Zharmonizowana norma kompatybilności elektromagnetycznej

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 – Norma kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) dla urządzeń i usług radiowych; Część 52: Warunki szczegółowe dla urządzeń radiowych i urządzeń pomocniczych do urządzeń łączności komórkowej (UE); Zharmonizowana norma kompatybilności elektromagnetycznej

EN 300 328 V2.2.2:2020 – Szerokopasmowe systemy transmisyjne. Urządzenia transmisji danych pracujące w paśmie 2,4 GHz. Zharmonizowana norma dotycząca dostępu do widma radiowego

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 – Urządzenia bliskiego zasięgu (SRD) pracujące w paśmie częstotliwości od 25 MHz do 1000 MHz. Część 2: Zharmonizowana norma dotycząca dostępu do widma radiowego dla urządzeń radiowych o niespecyficznym przeznaczeniu

EN 303 413 V1.2.1:2021 – **Systemy satelitarne i stacje naziemne (SES)**. Odbiorniki Globalnego Systemu Nawigacji Satelitarnej (GNSS). Urządzenia radiowe pracujące w pasmach częstotliwości od 1164 MHz do 1300 MHz i od 1559 MHz do 1610 MHz. Zharmonizowana Norma dotycząca dostępu do widma radiowego.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 – Sieci komórkowe IMT. Zharmonizowana norma dotycząca dostępu do widma radiowego. Część 1: Wprowadzenie i wymagania wspólne. Wersja 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 – Sieci komórkowe IMT. Zharmonizowana norma dotycząca dostępu do widma radiowego. Część 13: Urządzenia użytkownika (UE) dla rozwiniętego uniwersalnego dostępu radiowego naziemnego (E-UTRA)

Dyrektywa 2006/42/WE - w sprawie maszyn - wprowadzanie do obrotu maszyn

Kierunek 2014/30/UE - w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej (rozporządzenie Rady (WE) nr 487/2016 w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej, zaktualizowane w 2019 r.);

Dyrektywa 2014/35/UE, GD 409/2016 - w sprawie urządzeń niskonapięciowych

Dyrektywa 2014/53/UE - w sprawie harmonizacji ustawodawstw państw członkowskich odnoszących się do udostępniania na rynku urządzeń radiowych (**DECYZJA nr 740 z dnia 5 października 2016 r. w sprawie udostępniania na rynku urządzeń radiowych**)

Dyrektywa 2011/65/UE z dnia 8 czerwca 2011 r., zmieniona dyrektywą 2015/863/UE, załącznik 2 – w sprawie ograniczenia stosowania niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym

Zgodność tego produktu z zasadniczymi wymaganiami dyrektywy w sprawie urządzeń radiowych 2014/53/UE została potwierdzona przez następującą jednostkę notyfikowaną: Nr 0123 :

Serwis produktowy TÜV SÜD na podstawie certyfikatu o numerze TPS-RED500909 i01, wydanego 22.04.2025 r.

Inne stosowane normy i specyfikacje:

- **SR EN ISO 9001** - System zarządzania jakością
- **SR EN ISO 14001** - System zarządzania środowiskowego
- **SR ISO 45001:2018** - System Zarządzania Bezpieczeństwem i Higieną Pracy.

Marka i nazwa producenta: SH&T Co. Ltd

Uwaga: dokumentacja techniczna jest własnością producenta.

Uwaga: Niniejsza deklaracja jest zgodna z oryginałem.

Okres ważności: 10 lat od daty zatwierdzenia.

Miejsce i data wydania: **Krajowa, 02.12.2025**

Rok stosowania oznakowania CE: **2025**

rejestracyjny : **1503/02.12.2025**

Osoba upoważniona i podpis:

inż. Stroe Marius Catalin

Dyrektor Generalny SC RURIS IMPEX SRL



DEKLARACJA ZGODNOŚCI WE

Producent: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, nie. 111, Budynek Administracyjny, Craiova, Dolj, Rumunia

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Przedstawiciel upoważniony: inż. Stroe Marius Catalin – Dyrektor Generalny

Osoba upoważniona do dokumentacji technicznej: inż. Radoi Alexandru – Dyrektor ds. Projektowania Produkcji

Opis maszyny: Robot koszący przeznaczony jest do koszenia trawy.

Numer seryjny produktu: AATC00100001RURSTN1500 (gdzie AA oznacza dwie ostatnie cyfry roku produkcji, znaki 5 i 7 to numer partii, a znaki 7-12 to numer produktu)

Produkt: Robot koszący

Model : RURIS

Typ: Sentinel 1500

Typ silnika : Silnik elektryczny bezszczotkowy

Szerokość cięcia: 180 mm

Typ połączenia: Bluetooth, Wi-Fi , aplikacja, 4G GPS

Maksymalna powierzchnia : 1500 m2

Zmierzony poziom ciśnienia akustycznego : 55 dB **Maksymalny poziom mocy akustycznej:** 63 dB

Poziom mocy akustycznej został potwierdzony certyfikatem TÜV Rheinland nr CN25A58Q 001 z dnia 08.08.2024 r., zgodnie z postanowieniami normy EN ISO 3744:2010

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, producent, zgodnie z GD 1029/2008 - w sprawie warunków wprowadzania maszyn do obrotu, **Dyrektywą 2006/42/WE** - wymagania bezpieczeństwa i ochrony, Normą EN ISO 12100:2010 - Maszyny. Bezpieczeństwo , **Dyrektywą 2014/35/UE** , HG 409/2016- w sprawie urządzeń niskonapięciowych, **Dyrektywą 2014/30/UE** w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej (HG 487/2016 w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej, zaktualizowana w 2019 r.), **Dyrektywą 2014/53/UE** (wdrożona w Rumunii **DECYZJĄ nr 740 z dnia 5 października 2016 r. w sprawie udostępniania na rynku urządzeń radiowych**), **Dyrektywą 2011/65/UE z dnia 8 czerwca 2011 r. w sprawie ograniczeń w stosowaniu niektórych niebezpiecznych substancji w sprzęcie elektrycznym i elektronicznym**, zmieniona dyrektywą 2015/863/UE, załącznik 2, oświadczamy, że wszystkie niezbędne serie testów radiowych zostały przeprowadzone w celu certyfikacji zgodności produktu ze wskazanymi normami i oświadczamy, że spełnia on główne wymagania

bezpieczeństwa i ochrony, nie zagraża życiu, zdrowiu, bezpieczeństwu pracy i nie ma negatywnego wpływu na środowisko.

Niżej podpisany Stroe Catalin, przedstawiciel producenta, oświadcza na własną odpowiedzialność, że produkt jest zgodny z następującymi normami i dyrektywami europejskimi:

EN 3744:2010: Akustyka – Wyznaczanie poziomów mocy akustycznej i poziomów energii akustycznej źródeł hałasu na podstawie ciśnienia akustycznego – Metody inżynierskie w warunkach zbliżonych do warunków pola swobodnego nad płaszczyzną odbijającą

EN 50636-2-107:2015+ A1+A2+A3:2021 – Bezpieczeństwo urządzeń elektrycznych do użytku domowego i podobnego. Część 2-107: Wymagania szczegółowe dotyczące robotów koszących do trawy zasilanych akumulatorowo

Inne stosowane normy i specyfikacje:

- **SR EN ISO 9001** - System zarządzania jakością
- **SR EN ISO 14001** - System zarządzania środowiskowego
- **ISO 45001:2018** - System Zarządzania Bezpieczeństwem i Higieną Pracy.

Uwaga: dokumentacja techniczna jest własnością producenta.

Uwaga: Niniejsza deklaracja jest zgodna z oryginałem.

Okres ważności: 10 lat od daty zatwierdzenia.

Miejsce i data wydania: **Krajowa, 02.12.2025**

Rok stosowania oznakowania CE: **2025**

rejestracyjny : **1504/02.12.2025**

Osoba upoważniona i podpis:

Inżynier Stroe Marius Catalin

Dyrektor Generalny SC RURIS IMPEX SRL



1. УВОД	2
2. БЕЗБЕДНОСНА УПУТСТВА	2
3. ТЕХНИЧКИ ПОДАЦИ	4
4. ПРЕГЛЕД МАШИНЕ	5
5. ИНСТАЛАЦИЈА	6
4. ПУШТАЊЕ У РАД	28
5. ОДРЖАВАЊЕ, СКЛАДИШТЕЊЕ И РЕШАВАЊЕ ПРОБЛЕМА	37
8. ИЗЈАВЕ О УСАГЛАШЕНОСТИ	42

1. УВОД

Поштовани купче!

Хвала вам на одлуци да купите производ компаније RURIS и на поверењу које сте указали нашој компанији! RURIS је на тржишту од 1993. године и током тог времена је постао јак бренд, који је изградио своју репутацију испуњавајући своја обећања, али и континуираним улагањима усмереним на помоћ купцима поузданим, ефикасним и квалитетним решењима.

Уверени смо да ћете ценити наш производ и уживати у његовим перформансама дуго времена. RURIS својим купцима не нуди само машине, већ комплетна решења. Важан елемент у односу са купцем је саветовање и пре и после продаје, а купцима RURIS-а је на располагању читав мрежа партнерских продавница и сервисних места.

Да бисте уживали у производу који сте купили, пажљиво прочитајте упутство за употребу. Праћење упутстава ће вам гарантовати дуготрајну употребу.

Компанија RURIS континуирано ради на развоју својих производа и стога задржава право да мења, између осталог, њихов облик, изглед и перформансе, без обавезе да то унапред саопшти.

Хвала вам још једном што сте одабрали RURIS производе!

Информације и подршка за кориснике:

Телефон: 0351.820.105

имејл: info@ruris.ro

2. БЕЗБЕДНОСНА УПУТСТВА

2.1. УПОЗОРЕЊА НА МАШИНИ

	Упозорење! Опасност!		Држите безбедну удаљеност од робота током рада.
	Искључите робота пре него што га подигнете када обављате радове одржавања.		Држите руке и стопала даље од ротирајућих сечива. Никада не стављајте руке или стопала близу или испод робота.
	Уверите се да је главни прекидач за напајање у положају „ИСКЉУЧЕНО“ пре него што извршите било какву инспекцију и/или одржавање.		Прочитајте упутство.
	Опрез! Не сипајте воду на робота.		Не пењи се на робота.
	Опрез! Не перете доњу страну робота млазом воде.		

2.2. УПОЗОРЕЊА

Прочитајте упутство за употребу пре употребе. Сачувајте га за будуће потребе.

образовање

- а. Пажљиво прочитајте упутства. Упознајте се са контролама робота.
- б. Не дозволите особама које нису упознате са овим упутствима или деци да користе робота.
- ц. Оператор или корисник је одговоран за несреће или опасности проузроковане другим људима или њиховој имовини.

Обука

- а. Периодично проверавајте подручје где се уређај користи и уклоните све камење, штапове, жице и друге стране предмете.
- б. Периодично проверавајте сечива, завртње сечива и склоп за сечење да ли су истрошена или оштећена. Замените истрошена или оштећена сечива и завртње у комплекту како бисте одржали равнотежу.

Користите

- а. Не стављајте руке или ноге близу или испод ротирајућих делова робота.
- б. Не подижите или носите робота док мотор ради.
- ц. Искључите робота помоћу дугмета за напајање:
 - Пре уклањања блокаде;
 - Пре провере, чишћења или рада на роботу.
- Не остављајте робота да ради без надзора ако знате да у близини има кућних љубимаца, деце или људи.

Поред тога, када користите робота:

- а) Избегавајте коришћење робота на мокрој трави.
- б) Не користите робота боси или у отвореним сандалама. Увек носите заштитну обућу и дуге панталоне.
- ц) Будите изузетно опрезни када okreћете машину према себи.
- д) Увек покрећите робота према упутствима, држећи ноге даље од сечива.

Одржавање и складиштење

- а. Држите све навртке, вијке и завртње чврсто затегнуте како бисте осигурали да машина ради исправно и безбедно.
- б. Ради безбедности, замените истрошене или оштећене делове.
- ц. Обавезно користите оригиналне делове приликом замене оштећених.
- д. Уверите се да је батерија напуњена помоћу исправног пуњача који препоручује произвођач. Неправилна употреба пуњача може довести до струјног удара, прегревања или цурења корозивне течности из батерије.
- е. У случају цурења електролита, испрати водом/средством за неутрализацију, потражити медицинску помоћ ако дође у контакт са очима итд.
- ф. Робот ће бити сервисираан у складу са упутствима произвођача.
- г. Не отварајте нити оштећујте батерију.
- х. Уверите се да је батерија напуњена помоћу исправног пуњача који препоручује произвођач. Неправилна употреба може довести до струјног удара, прегревања или цурења корозивне течности из батерије.

Одржавање и посебна упутства

1. Увек искључите главни прекидач робота пре отклањања блокада, провере и чишћења машине или пре замене сечива. Никада не покушавајте да поправљате или подешавате робота док је у раду.
2. У случају абнормалних вибрација, зауставите робота и проверите да ли су сечива оштећена. Замените истрошена или оштећена сечива да бисте одржали равнотежу. Ако вибрације потрају, обратите се овлашћеном сервисном центру RURIS.
3. Користите заштитне рукавице приликом прегледа или одржавања сечива.
4. Не вршите одржавање боси или у отвореним сандалама. Увек носите одговарајућу радну обућу и дуге панталоне;
5. Замените истрошене или оштећене делове ради ваше безбедности.
6. Користите само оригиналну опрему и додатке. Модификација оригиналног дизајна робота није дозвољена. Све модификације се врше на сопствени ризик и поништавају гаранцију.
7. Држите све навртке и вијке чврсто затегнуте како бисте осигурали да је робот у безбедном радном стању.

Упутства за безбедност пуњача

1. Утичица мора бити инсталирана близу опреме и мора бити лако доступна.

2. Спољни кабл ове јединице се не може заменити; ако је кабл оштећен, јединица мора бити потпуно замењена.
4. Не отварајте кућиште пуњача. Из безбедносних разлога, само квалификованом сервисном особљу је дозвољено отварање било које опреме.
5. Заштитите опрему од влаге.
6. Искључите опрему из струје пре чишћења. Користите влажну крпу.
7. Опрема мора бити постављена на стабилну површину.
8. Ако се пуњач не користи дуже време, искључите га из извора напајања.
9. Уколико се догоди било који од следећих услова, опрему треба да провери квалификовано сервисно особље:
 - Утикач је оштећен.
 - Течност је ушла у опрему.
 - Пуњач је био изложен влази.
 - Пуњач је испуштен и/или је оштећен.
 - Пуњач показује очигледне знаке лома.
10. Не повезујте оштећени кабл за напајање са извором напајања. Не додирујте оштећени кабл за напајање док је повезан са извором напајања.

Посебна безбедносна упутства за уређаје који се напајају батеријама:

1. Уверите се да је робот искључен пре него што уметнете пуњиву батерију. Уметање батерије у укључени електрични алат може довести до незгода.
2. Искључите пуњач из утичнице пре чишћења.
3. Не излажите батерију директној сунчевој светлости током дужег временског периода нити је стављајте на радијатор. Топлота оштећује батерију и постоји ризик од експлозије. Ако је батерија врућа, оставите је да се охлади пре пуњења. Не отварајте батерију и избегавајте механичка оштећења.

3. ТЕХНИЧКИ ПОДАЦИ

Тип мотора	Безчеткични електромотор
Напон батерије	20V
Капацитет батерије	6Ah
Тип везе	Блутут, Ви-Фи, апликација, 4Г ГПС
Време пуњења	120 минута
Радно време	90 минута
Ширина сечења	180 мм
Висина кошења	20 мм-100 мм
Максимални угао пењања	70°
Максимална површина	1500 квадратних метара
Нето тежина са додатном опремом	22,5 кг
избор	- ЛЦД дисплеј - Гласовни интерфејс - Сензор за кишу - Сензор подизања
Спецификације радија	Блутут БЛЕ • Учесталост: 2400–2483,5 MHz • Максимална емитована снага: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Учесталост: 2400–2483,5 MHz • Максимална емитована снага: 18,33 dBm (матична плоча)

Робот

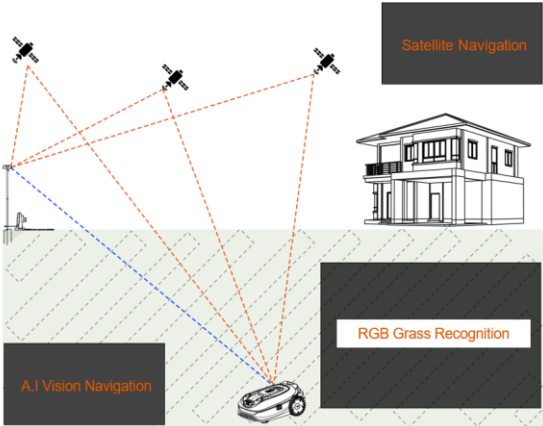
је

	• Максимална емитована снага: 17,5 dBm (Wi - Fi алгоритамски режим обраде) • Максимална емитована снага: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Фреквенције: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Максимална емитована снага: 5,42 dBm GNSS • Система је добила: ГПС, БДС, Галилео, ГЛОНАСС • Учесталост: 1559–1610 MHz LTE 4G – мобилни преноси Подржани опсежи + снага Издато од стране Максима: • Опсег 1: 24,37 dBm • Опсег 3: 23,96 dBm • Опсег 7: 23,60 dBm • Опсег 8: 24,17 dBm • Опсег 20: 22,88 dBm • Опсег 28: 23,24 dBm • Опсег 38: 23,99 dBm • Опсег 40: 23,79 dBm Опрема се може користити без ограничења у свим чланицама ЧЛЕНИЦИМА Европске уније.
Гаранција	36 месеци

погодан за траву висине до 100 мм. У вишој трави, робот може да се заустави. Косите травњак на висину мању од 100 мм помоћу косилице.

Роботска батерија има користи од функције „α UP- Innovation RURIS“. Ова функција помаже батерији када достигне критични праг пражњења. Ruris је осмислио иновацију у систему ћелија унутар батерије, помоћу које се батерија може поново напунити након дужег периода пражњења. Стога, корисници RURIS-а могу уживати у поузданости и иновативности RURIS-а. Након складиштења, препоручује се пуњење у интервалу од 6 месеци до 1 године.

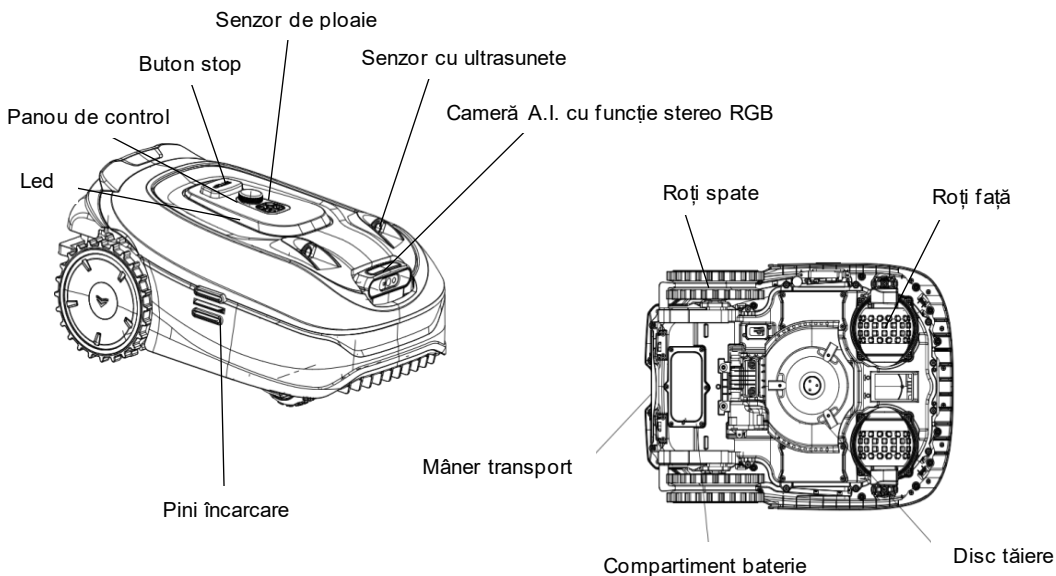
4. ПРЕГЛЕД МАШИНЕ



Robotska kosilica za travuza travu Ruris Sentinel 1500 je изузетно напредна машина која користи технологију напредног позиционирања и навигације (APNT), која комбинује:

- навигациона технологија помоћу сателита и RGB-а.
- МАПИРАЊЕ визуелног.
- дијагностичка технологија визуелни А објекти

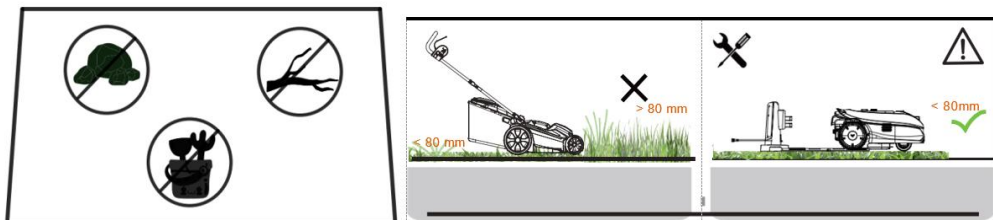
Ова технологија омогућава роботском седлу да мапира околину и да одреди положај седла у центиметарском окружењу, што му омогућава да сурфује и маневрише ОКО препрека са великом прецизношћу.



Слике су само у информативне сврхе, добављач задржава право да изврши структурне и функционалне измене на опреми представљеној у овом упутству.

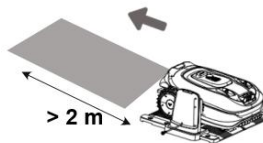
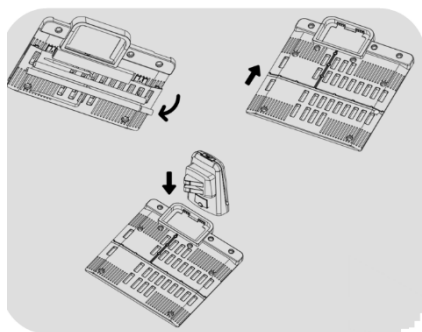
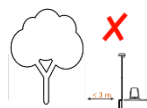
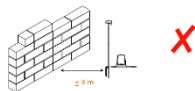
5. ИНСТАЛАЦИЈА

Уклоните гране дрвећа, камење, играчке и друге препреке које могу оштетити робота и његове сечива.



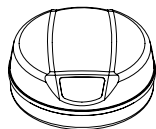
Склапање и позиционирање станице за пуњење

Прво, пронађите најбољу позицију за вашу станицу за пуњење, размотрите најближу спољну утичницу, јер станица мора бити повезана на њу. Уверите се да је тло на које постављате станицу за пуњење равно, суво, без магнетних поља и без препрека испред. Држите прикључну станицу најмање 3 м од кућа, дрвећа и ограда. Ако је прикључна станица окружена зградама или дрвећем, уверите се да је отворени угао испред станице већи од 110° . Уверите се да испред основне плоче прикључне станице има најмање 2 м равног простора.

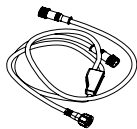


Инсталирајте RTK станицу на телескопску шипку.

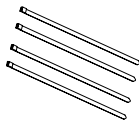
Када пронађете праву позицију за станицу за пуњење и референтну станицу, пратите доленаведени поступак да бисте завршили инсталацију прикључне станице и референтне станице.



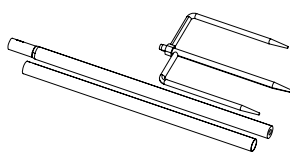
Стација де реферинџа



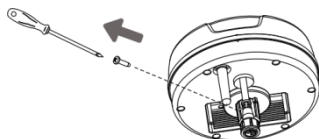
Саблу пентру стација де андокаре си стација де реферинџа



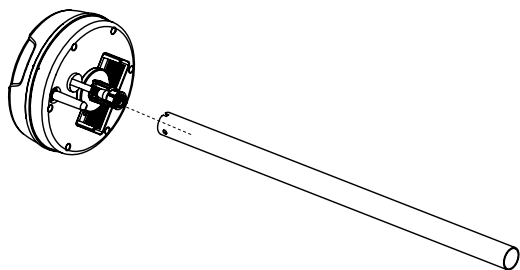
Солере де пластик



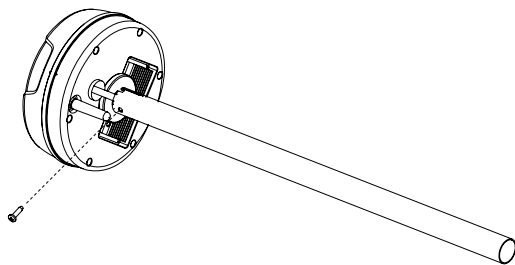
Тижя телескопика пентру стација де реферинџа



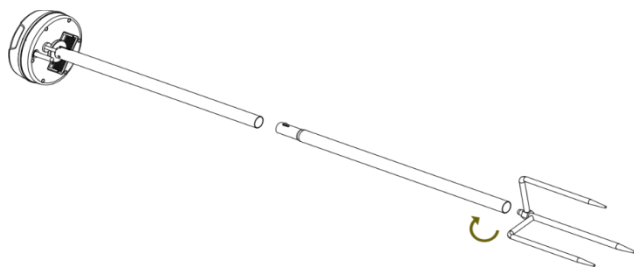
Уклоните завртње за фиксирање референтне станице.



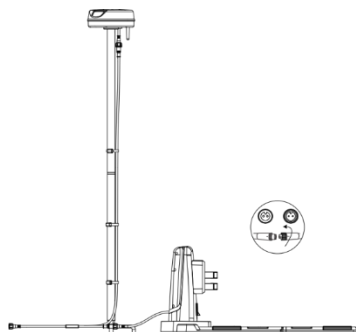
Инсталирајте телескопску шипку заједно са референтном станицом.



Користите одвијач да причврстите референтну станицу на телескопску шипку.



Спојите врх са дном телескопске шипке



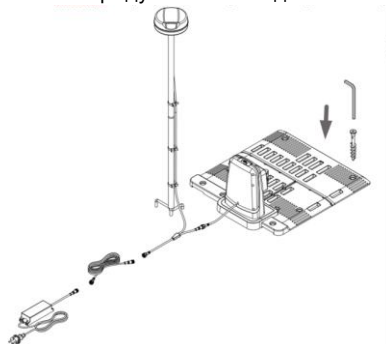
Повежите конектор (са дужим каблом) са референтном станицом, повежите конектор (са краћим каблом) са докинг станицом, а затим користите пластичну кабловску везицу да бисте причврстили кабл за шипку.

Покретање докинг станице.

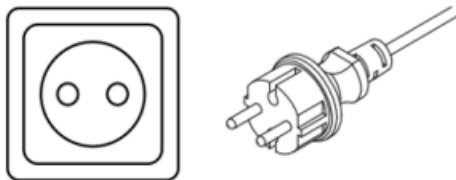
1. Прикључите продужни кабл на извор напајања.



2. Повежите продужни кабл са докинг станицом и причврстите прикључну станицу за земљу.



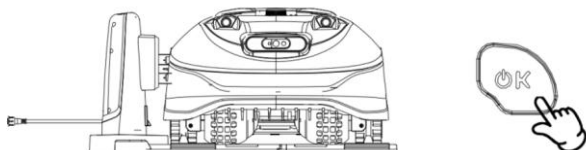
3. Укључите напајање у утичницу, а затим укључите базну станицу и референтну станицу.



Када је докинг станица укључена, плава ЛЕД диода испод ће непрекидно светлети. Ако се ниједна ЛЕД диода не упали, проверите напајање и конекторе или контактирајте овлашћени Ruris центар.

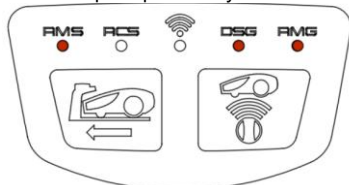


Укључите роботску косилицу и поставите је у пуњач.



Укључите главни прекидач да бисте укључили роботску косилицу и унесите код Подразумевани ПИН: 0000.

Након што се Robotska kosilica за travu укључи и напуни у базној станици, сачекајте неколико тренутака, а затим проверите везу са сателитима на панелу референтне станице или на екрану робота.



RMS индикатор: Означава комуникацију са роботском косилицом (коришћењем радио фреквенције). ЛЕД светли континуирано - активна веза.

Трепћућа ЛЕД диода – веза прекинута.

РЦС индикатор : Резервисано за комуникацију са даљинским управљачем, тренутно се не користи (ЛЕД диода не показује никакав статус).

DSG индикатор: Статус сателитског сигнала референтне станице.

ЛЕД светли континуирано – референтна станица ради исправно.

Трепћућа ЛЕД диода – референтна станица има проблем.

RMG индикатор: Статус сателитског сигнала роботске косилице.

ЛЕД диода непрекидно светли – робот има добар сигнал.

Трепћућа ЛЕД лампица – робот има слаб сигнал.

WiFi индикатор: Нормално, LED диода трепери споро. Током режима упаривања (референтна станица и робот), LED диода стално светли.

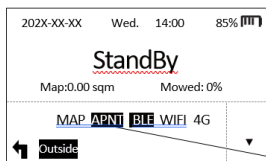
Дугме за повратак: Дугме за враћање роботске косилице на базну станицу.



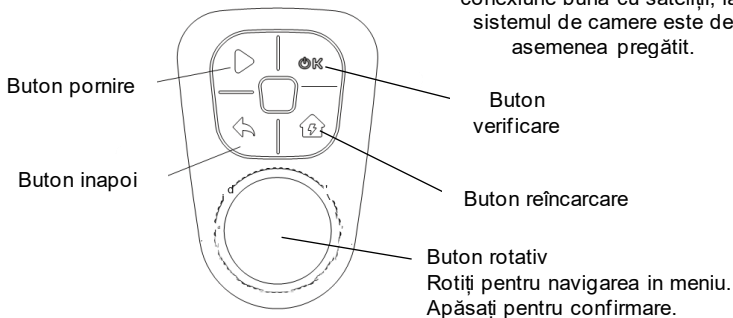
Дугме за упаривање референтне станице – робот: Користи се када је инсталирана нова референтна станица и потребно је да се упари са роботом. Да бисте активирали функцију, притисните и држите дугме 5 секунди.



У међувремену, статус система се такође може проверити на екрану робота. Када се *текст APNT* појави на екрану друге боје, то значи да је систем правилно конфигурисан и спреман за креирање мапе.



Симбол APNT – Индикатор ал стăри системului. Căнд апаре ку цолориле дйферите, йнсеамнă цă robotul are o conexiune bună ку сателййй, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 ДОДАВАЊЕ РОБОТА У REVOLA АПЛИКАЦИЈУ И КОНФИГУРИСАЊЕ СИСТЕМА

Апликација REVOLA APP

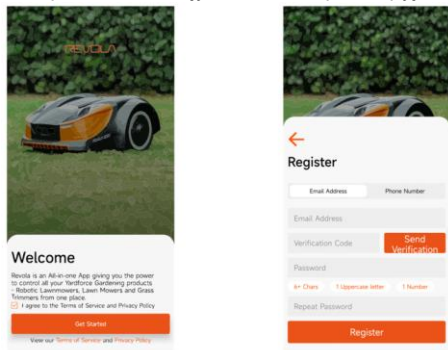
Апликација REVOLA APP је компонента суштински део система . Robotska kosilica за travuРАДИ заједно са овом апликацијом како би креирала виртуелни систем граница, који ће робот касније препознати, а ВИ ћете користити за правилан рад на земљи.

За преузимање апликације, скенирајте QR код . Такође можете ручно претраживати у продавници апликација користећи кључну реч „REVOLA APP“.

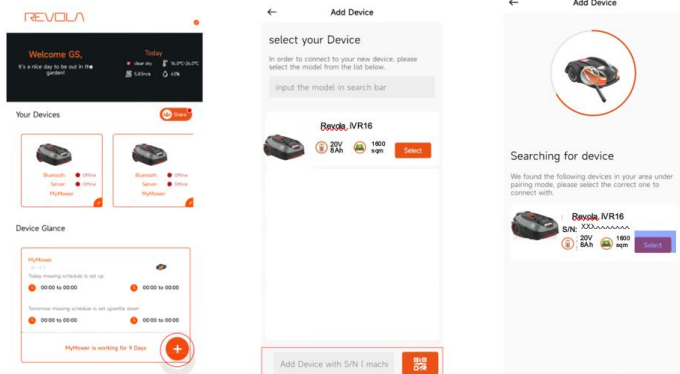
- **App Store** – за кориснике iPhone-а
- **Google Play** – за кориснике Андроида

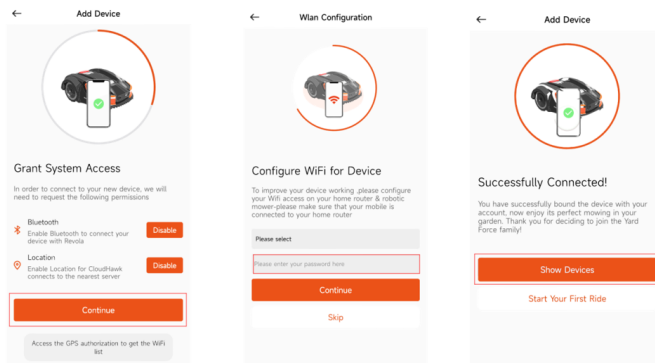


Отворите апликацију REVOLA и региструјте нови налог.



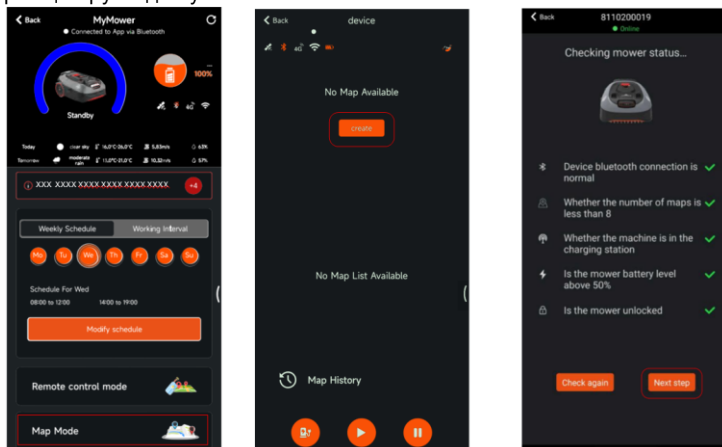
Да бисте додали косилицу, кликните на симбол „+“ у доњем десном углу главне странице. Проверите серијски број косилице на натписној плочици, затим унесите серијски број или скенирајте QR код на натписној плочици да бисте наставили и пратили упутства на екрану.



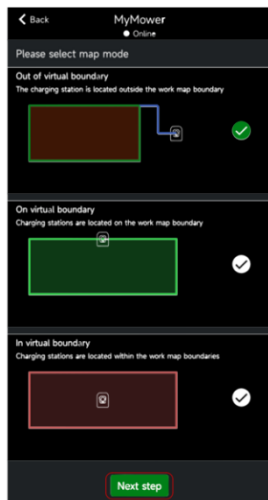


Планирање и конфигурисање радног подручја

Уђите у страницу са спецификацијама уређаја, изаберите Режим мапе и креирајте нову мапу. Пре него што уђете у процес „Режим мапе“ у апликацији, апликација ће проверити статус система како би се осигурала да се мапа може успешно креирати. Ако наиђете на потешкоће, обратите се овлашћеном Рурис центру за даљу помоћ.



Апликација REVOLA подржава три типа постављања докинг станице: на површини травњака, на површини травњака или ван површине травњака. Изаберите одговарајућу за вашу мапу.



Прикључна станица ван виртуелне границе травњака.

Молимо вас да се уверите да прикључна станица није преблизу зграда, ограда или дрвећа. Молимо вас да се уверите да постоји права линија од најмање 2 м испред основне плоче.

Докинг станица на ивици ОГРАНИЧАВА виртуелну површину травњака

Молимо вас да се оседлате УБЕРИТЕ се да докинг станица није преблизу зграда, ограда или дрвећа.

Молимо вас да се оседлате, УБЕРИТЕ се да постоји права линија од најмање 2 м на матичној плочи за девојке .

површини травњака INSIDE LIMIT

Молимо вас да се оседлате УБЕРИТЕ се да постоји права линија од најмање 2 м на матичној плочи за девојке.

Молимо вас да не постављате докинг станицу преблизу виртуелне границе (мора бити већа од 2 м).

Важне информације пре цртања мапе



Молимо вас да радите близу косилице када цртате радну површину како бисте избегли прекид сигнала; процес захтева Bluetooth везу између машине и апликације (молимо вас да се уверите да је растојање између телефона и машине мање од 10 м).



Размак између граничних тачака радне површине мора бити већи од 50 цм, а граничне тачке се могу цртати тек када сегмент линије постане зелен.



Имајте на уму да је мапа травнатих површина ограничена на 96 поена.



Дужина и ширина карте морају бити мање од 100 метара.



--- Зелена испрекидана линија: Тачка се може нацртати на тренутној позицији.



--- Жута испрекидана линија: Не може се нацртати тачка на тренутној позицији.



— Пуна зелена линија: Граница посла је креирана.



— Непрекидна плава линија: Путања роботске косилице до пуњачке станице.



— Пуна црвена линија: границе створене препреке.



Брише последњу нацртану тачку.



Сачувајте и генеришите мапу.



Сачувајте мапу препрека.



Додајте препреку.

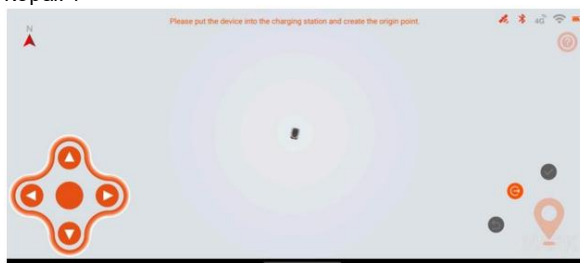
Цртање мапе са докинг станицом ван радног подручја робота.

Конфигуришите руту путање навођења и радно подручје.

Пажљиво

Током процеса креирања мапе, уверите се да су симболи сателита  и блутута наранџасте боје; можете их видети у горњем десном углу екрана вашег мобилног телефона.

Корак 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Означите прву тачку за прикључну станицу.



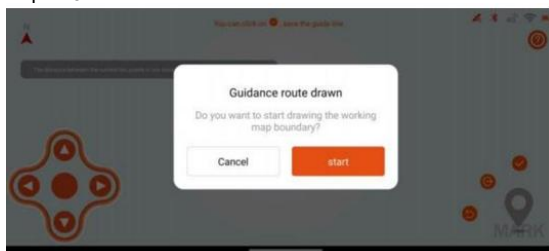
Кликните да бисте приказали више информација.

Корак 2



Пре него што означите прву тачку путање навођења, имајте на уму да ће РОБОТ генерисати линију од 2 метра праволинијског правца на докинг станици за девојке.

Корак 3



Када су све тачке путање навођења означене, притисните дугме



да бисте сачували руту навођења и наставили процес подешавања виртуелне мапе.

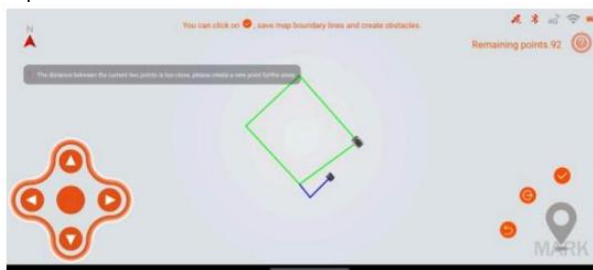
Корак 4



Корисник мора имати на уму да је минимално растојање између сваке тачке приближно 50 цм, а систем захтева минимум 4 тачке (максимално 96 тачака).

Корисник мора обратити пажњу на статус линије током креирања мапе и пратити поруке које приказује апликација.

Корак 5



Након што су све тачке радног подручја означене, корисник мора притиснути дугме



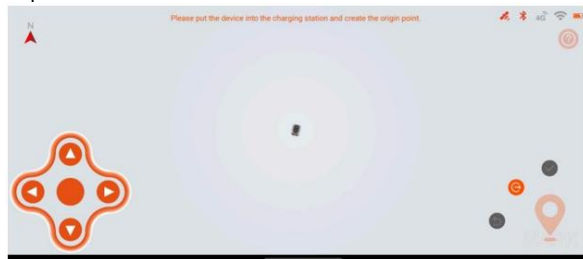
, унети име и сачувати мапу.

Цртање мапе са прикључном станицом близу радног подручја.

Постављање радног простора.

Током процеса креирања мапе, уверите се да су симболи сателита  и блутута наранџасте боје; можете их видети у горњем десном углу екрана вашег мобилног телефона.

Корак 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Означите прву тачку за прикључну станицу.

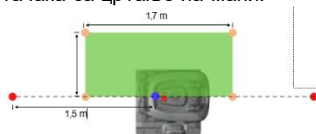
Корак 2



Креирање виртуелне границе травњака помоћу дугмади за навигацију и тачака за цртање на мапи.

Шишање око станице за пуњење.

За ефикасније кошење око станице за пуњење, систем креира посебну област око станице и прво је коси.



Корак 3



Након што су све тачке радног подручја означене, корисник мора притиснути дугме , унети име и сачувати.

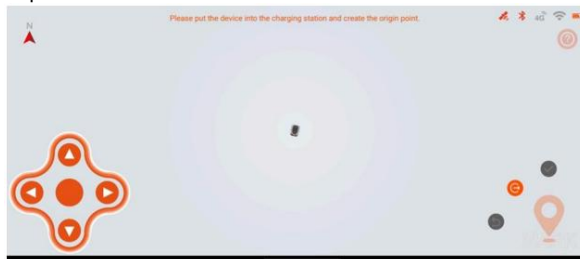
Цртање мапе са прикључном станицом унутар радног подручја

. Постављање радног подручја.

Пажљиво!

Током процеса креирања мапе, уверите се да су симболи сателита  и блутута обојени наранџасто; можете их видети у горњем десном углу екрана вашег мобилног телефона.

Корак 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

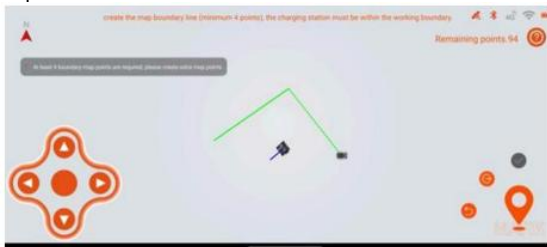
Означите прву тачку за прикључну станицу.

Корак 2



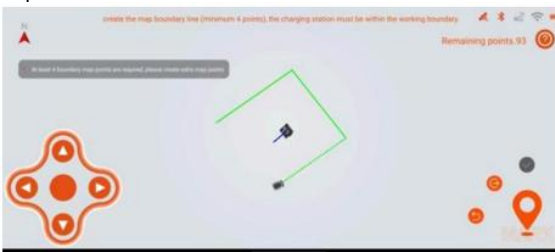
Навигирајте робота до следеће тачке и означите другу виртуелну граничну тачку.

Корак 3



Обратите пажњу на минималну удаљеност од приближно 50 цм између тачака и системски захтев од најмање 4 тачке (максимално 96 тачака).

Корак 4



Обратите пажњу на статус линије током креирања мапе и поруке које приказује апликација.

Корак 5



Након што свима означите радну област, притисните дугме , унесите име и сачувајте радну област.

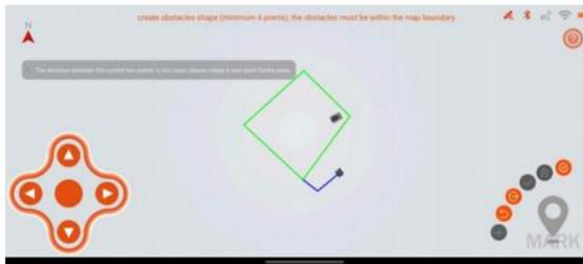
додавање забрањене зоне/препреке на мапу.

Конфигурациона зона забрањена.

Пажљиво!

Током процеса креирања мапе, уверите се да су симболи сателита  и блутута обојени наранџасто; можете их видети у горњем десном углу екрана вашег мобилног телефона.

Корак 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Навигирајте робота до прве тачке забрањеног подручја/препреке.

Корак 2



Означите тачку 2. Након обележавања друге тачке, линија ће бити црвена, што означава ивицу забрањене зоне.

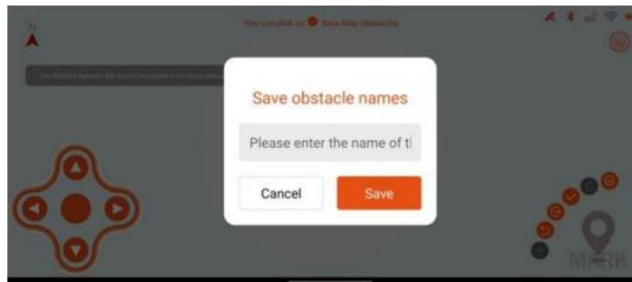
Корак 3



Обратите пажњу на минималну удаљеност од приближно 50 цм између тачака и системски захтев од најмање 4 тачке (максимално 96 тачака).

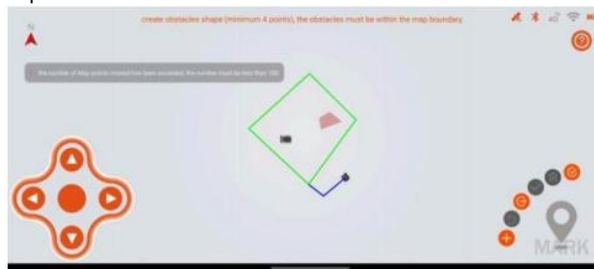
Обратите пажњу на статус линије током креирања мапе и на поруке које приказује апликација.

Корак 4



Након што свима означите поене, притисните дугме , унесите име и сачувајте радни простор.

Корак 5



Подешена забрањена зона биће означена другом бојом на мапи.

Генерисање и синхронизација мапе са роботом.

Након што је мапа именована и сачувана, апликација REVOLA комуницира са роботом и синхронизује информације са мапе са њим.



Завршетак процеса креирања мапе.

Корисник мора бити близу робота и осигурати да је Bluetooth повезан пре него што заврши процес креирања мапе. Ако се процес синхронизације мапе прекине, корисник мора да се врати на страницу са мапом и провери да ли је мапа успешно сачувана.

Интерфејс режима мапе.

Након што је мапа успешно креирана, она ће бити приказана на главној страници режима мапе. Корисник овде може пронаћи приступ функцији управљања препрекама.



Дугме за уређивање препрека.

Апликација подржава функцију уређивања препрека. Притиском на ово дугме, корисник приступа страници за уређивање препрека. Мора се осигурати да је робот повезан са мобилним телефоном



путем Блутут-а.

Дугме за брисање мапе.

Притиском на ово дугме, корисник брише тренутно примењену мапу.



Пребаци на сателитску мапу.

Притиском на ово дугме, корисник може да види мапу у сателитском режиму.



Дугме за повратак на докинг станицу.

Притиском на ово дугме, корисник командује робота да се врати на докинг станицу.



дугме .

Притиском на ово дугме, корисник даје команду РОБОТУ да започне шишање .



Дугме за паузу.

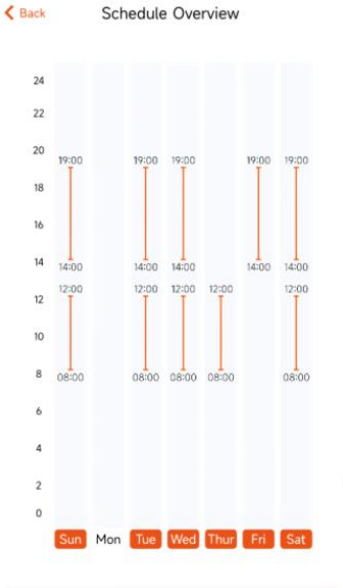
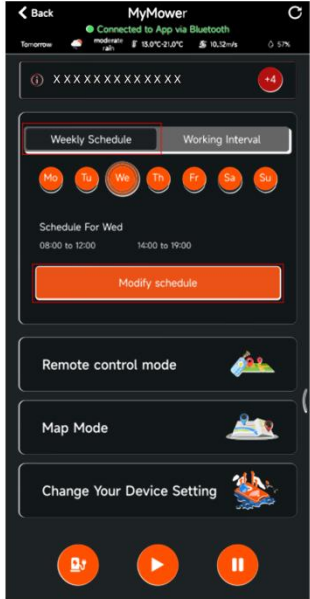
Притиском на ово дугме, корисник паузира робота.



Функције и подешавања апликације REVOLA

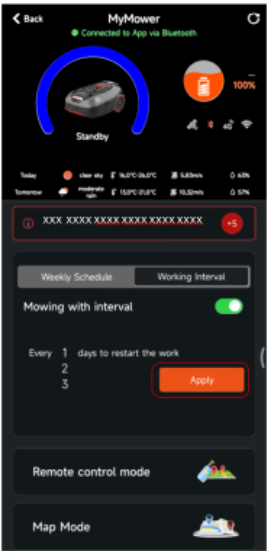
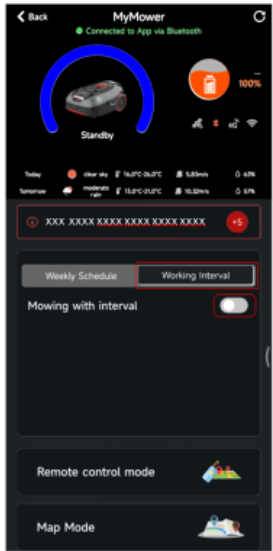
Подешавање распореда рада

Корисник може подесити распоред рада из REVOLA апликације. Постоје два режима заказивања: недељни распоред и интервал рада. У недељном режиму, корисник може подесити седам дана, сваки дан има два временска интервала. У режиму интервала рада, корисник може подесити дан поновног покретања након што робот заврши кошење.



Апăsarea бутонului „+” пeну аăăугeаrеа
унuи интервал оrаr.
Апăsarea бутонului „x” пeну штергeаrеа
унuи интервал оrаr.

Прогрaм сăптăмăнал.
Нумăрул тoтaл дe оrе дe лугу пe сăптăмăнă.
Нумăрул мeдиу дe оrе дe лугу пe зи.

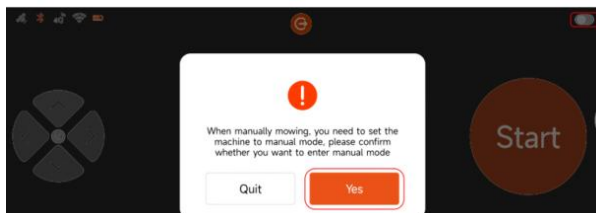
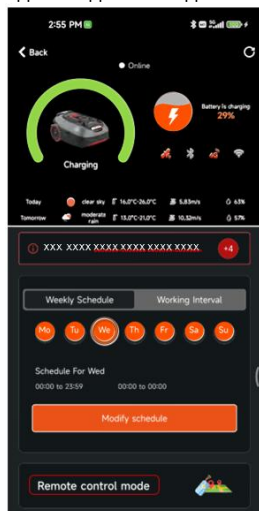


Радни интервал.

У овом режиму рада, робот ће се поново покренути и поново покосити целу површину травњака након подешеног временског интервала.

Режим даљинског управљања.

Robotska kosilica za travu podržava „Режим даљинског управљања“. Корисник може да усмери робота до одређеног подручја и покрене мотор косилице. Мора бити близу робота и обратити пажњу на ризик од незгоде током даљинског управљања.



Пажња!

Режим „Даљинског управљања“ захтева да Bluetooth веза буде стално одржавана ; корисник мора бити близу робота док користи ову функцију.



Морате се уверити да је ово дугме омогућено док користите режим „Даљинско управљање“.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță“.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

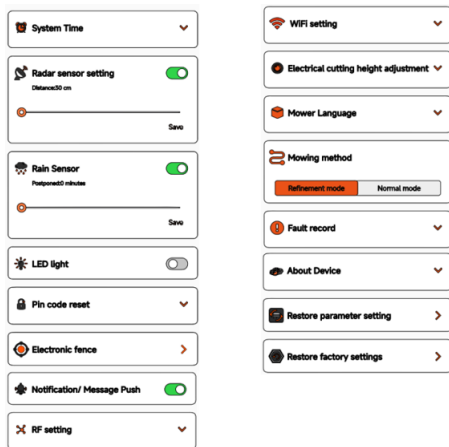
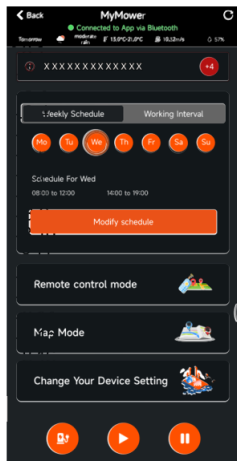
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



leșirea din modul telecomandă.

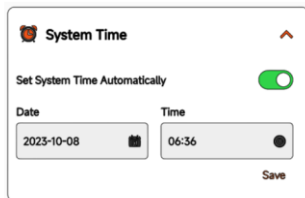
Промена подешавања

На почетној страни уређаја додирните „Промените подешавања уређаја“ да бисте приступили подешавањима роботске косилице, прегледали их и променили.



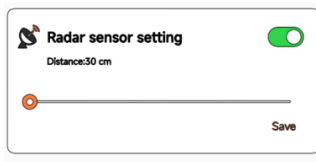
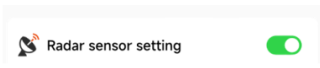
Подешавање системског времена

Robotska kosilica za travu може бити конфигурирана да аутоматски подешава системско време, пратећи време на вашем мобилном телефону, или да ручно подеси време рада.



Подешавање радарског сензора

Robotska kosilica za travu омогућава да подесите даљину детекције радарског сензора између 30 цм и 60 цм.



Подешавање сензора за кишу

Robotska kosilica za travu омогућава да активирате или деактивирате сензор за кишу. Након активирања сензора, можете подесити и време одлагања: време које ће робот остати у станици за пуњење након што се сензор за кишу осуши.



Подешавање ЛЕД светла

Robotska kosilica za travu омогућава да конфигуришете ЛЕД светло. Након активације, доступна су

два режима рада: „Увек укључено“ и „Режим пуштања у рад“. За детаље о режиму тестирања, погледајте опис испод.



Режим пуштања у рад Када је активирана **опција како** проверити рад , ЛЕД светло ради према горе наведеним принципима :

- **Стално зелено** : у режиму приправности или у раду, сигнал сателита је нормалан.
- **Јако зелено** : у режиму приправности или у раду, сигнал сателита је слаб, али је функционисање могуће.
- **Константно плаво** : током пуњења, сигнал сателита је нормалан.
- **Плаво трептање** : током пуњења, сигнал сателита је слаб, али је функционисање могуће.
- **Стално црвено** : хитно заустављање / читавање / недостаје веза између референтне станице и работа.
- **Трепћуће црвено: стање** грешке .
- **Трепћуће жуто** : слаб сателитски сигнал .
- **Константно љубичаста** : у режиму „даљинског управљања“ , сигнал сателита То је нормално.
- **Јако љубичаста** : у режиму „даљинског управљања “ , сигнал сателита је слаб, али је функционисање могуће.
- **Константно бело** : временом ОТА (фирмвер) ажурирање) процес

Ресетовање ПИН кода

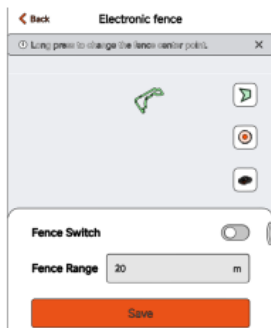
Robotska kosilica за травивам омогућава да ресетујете ПИН код. Након уноса почетног ПИН кода, нови ПИН код се може подесити за уређај.



 A form titled "PIN code reset" with a lock icon and an upward arrow. It contains three input fields: "Input your current PIN code", "Input your new PIN code", and "Repeat your new PIN code". Each field has a placeholder text "Input here". At the bottom right is a "Save" button.

Подешавања електричне

ограде Robotska kosilica за travu омогућава омогућавање или онемогућавање електричне ограде. Након омогућавања прекидача „Прекидач ограде“ , притисните дугме  да бисте подесили почетну тачку електричне ограде. Након тога, можете КОНФИГУРИСАТИ вредност „Домет ограде“. Ако систем детектује да је робот прекорачио ову вредност, аутоматски ће послати поруку упозорења путем мобилног телефона корисника PHONE-а .



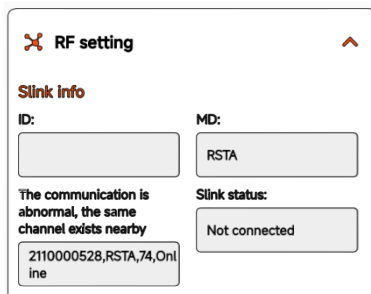
Обавештења / Слање порука

Robotska kosilica za travu omogućava da omogućite ili onemogućite funkciju slanja obavještenja/pорука. Nakon omogućavanja ove funkcije, sistem ће аутоматски слати поруке на мобилни телефон корисника кад год се догоде релевантни догађаји у раду робота.



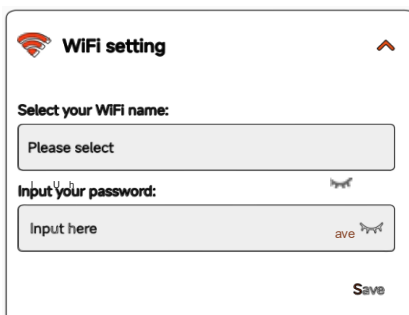
Подешавање радио-фреквенције (РФ)

Када се користи више уређаја у непосредној близини (нпр. две јединице на истом пољу), ако дође до сметњи на радио-фреквенцији, подешавање се може проверити и, ако је потребно, РФ канал се може променити.



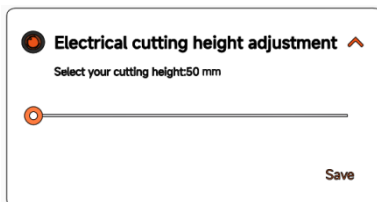
Подешавање

WiFi мреже Robotska kosilica za travu omogućava da konfigurirate WiFi приступ. На пример, ако се промени кућни рутер, можете унети ново WiFi име и лозинку, а робот ће користити ове податке за повезивање са интернетом. Препорукује се да запамтите да робот подржава само фреквенцију од 2,4 GHz.



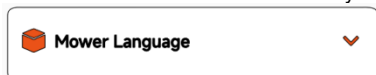
Подешавање висине кошења

Robotska kosilica za travu omogućava da podesite visinu кошења помоћу ове функције.



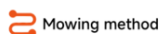
Подешавање језика екрана.

Robotska kosilica za travu omogućava da izaberete језик екрана.



Начин кошења

Robotska kosilica za travu omogućava da izaberete начин кошења. Доступна су два начина: „Режим двоструког покривања“ и „Нормални режим“.



Двоструки режим покривености: Robotska kosilica za travu прво косити од севера ка југу, а затим од истока ка западу.

Нормалан режим: Robotska kosilica za travu може прво да косити од севера ка југу, а за непокошене зоне, косићемо од истока ка западу како бисмо их потпуно покрили.

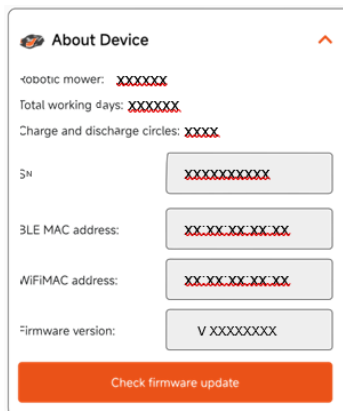
Дневник грешака

Robotska kosilica za travu omogućava da vidite последњих пет записа грешака помоћу ове функције.



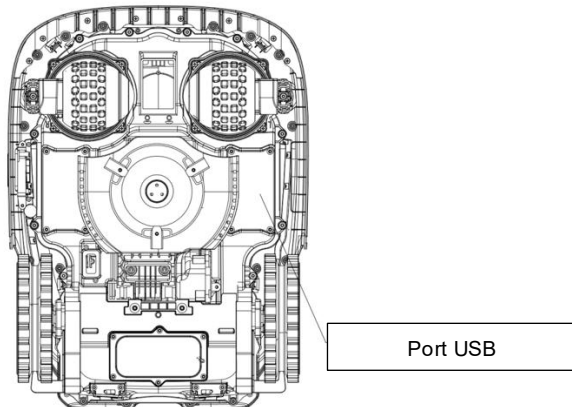
О уређају

Robotska kosilica za travu omogućava da vidite информације о уређају. Такође можете проверити верзију софтвера и да ли је доступна нова верзија.



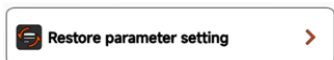
Ажурирање софтвера ван мреже

Систем такође подржава функцију ажурирања софтвера у режиму ван мреже. Софтвер ван мреже биће доступан на нашој веб страници, а корисник треба да преузме датотеку на УСБ уређај и изврши ажурирање према упутствима у наставку.



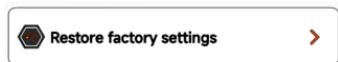
Враћање параметара

Robotska kosilica za travu omogućava da resetujete parametre iz menija za konfiguraciju.



Враћање фабричких подешавања

Robotska kosilica za travu omogućava potpuno resetovanje svih podataka, uključujući kreirane mape.



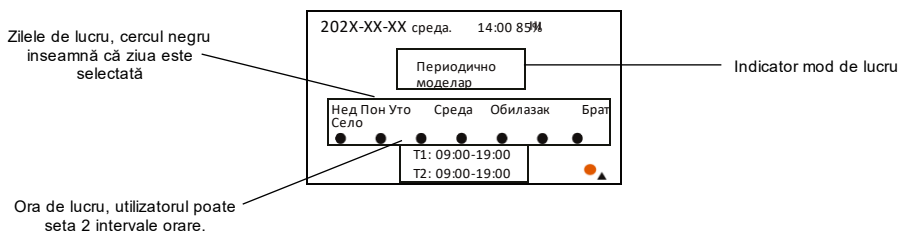
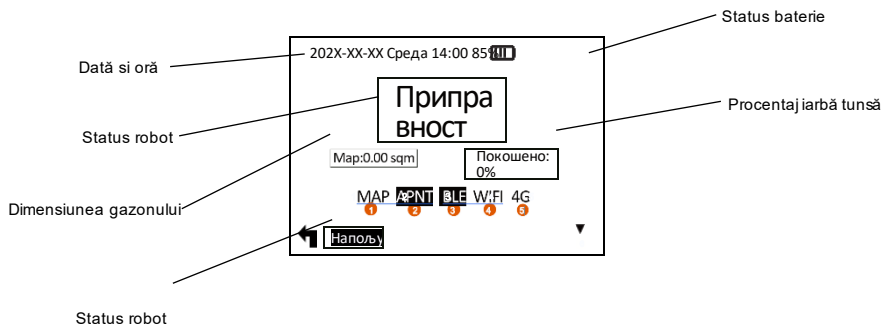
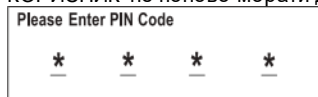
4. ПУШТАЊЕ У РАД

Приказ и рад

Почетна страница након покретања

Након укључивања роботске косилице, корисник мора да унесе **ПИН код** (молимо вас да подесите ПИН код ако се робот користи први пут).

Ако корисник не конфигурише РОБОТА у року од **3 минута**, робот ће се поново блокирати, а **КОРИСНИК** ће поново морати да унесе ПИН код.



1. Симбол МАПЕ

Индикатор мапе: када се приказује у другој боји, то значи да је у систему сачувана функционална мапа.

2. Симбол APNT

Индикатор статуса система: када се приказује у другој боји, то значи да робот има добру везу са сателитским системом и да је камера спремна.

3. BLE симбол

Индикатор Bluetooth-a: Када је Bluetooth повезан, симбол се приказује у другој боји.

4. Симбол Wi-Fi-ја

WiFi индикатор: када је WiFi повезан, симбол се приказује у другој боји.

5. 4G симбол

4G индикатор: када су повезани мобилни подаци, симбол се приказује у другој боји.

6. Симбол ▼

Користите дугме „↓“ на навигационој тастатури да бисте померили екран до следеће странице.

7. Симбол ▲

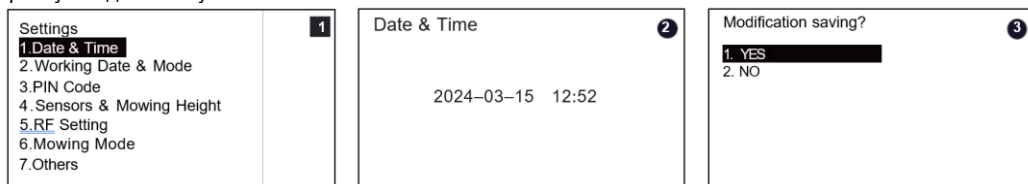
Користите дугме „↑“ на навигационој тастатури да бисте се вратили на претходну страницу по екрану.

Главни мени подешавања робота

Када се на екрану робота прикаже главни интерфејс, притисните дугме „Назад“ за приступ страници са подешавањима функција робота.

Подешавање „датума“ и сата

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Датум“ и „сат“, а затим притисните дугме за приступ подешавању.



Подешавање „Датум и режим“

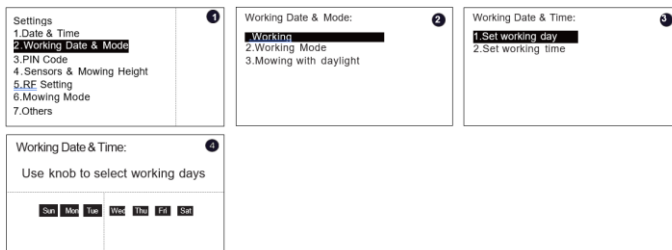
Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Датум и режим“, а затим притисните дугме да бисте ушли у подешавање.

Ово подешавање укључује три опције:

1. Радни датум и време.
2. Начин рада.
3. орезивање у доба дана .

подешавања радним данима

Молимо вас да пратите слике од маја надаље и користите окретно дугме за седло да бисте подесили радне дане робота .



подешавања радно време

Молимо вас да пратите слике од маја надаље и користите окретно дугме за подешавање радног времена робота .

За сваки активирани радни дан , корисник може подесити два времена интервали

The sequence of screens for setting a PIN code is as follows:

- Screen 1:** Settings menu with options: 1.Date & Time, 2.Working Date & Mode, 3.PIN Code, 4.Sensors & Mowing Height, 5.RF Setting, 6.Mowing Mode, 7.Others. The 'Working Date & Mode' option is highlighted.
- Screen 2:** Working Date & Mode menu with options: 1.Working Mode, 2.Set working time, 3.Mowing with daylight. The 'Set working time' option is highlighted.
- Screen 3:** Working Date & Time menu with options: 1.Set working day, 2.Set working time. The 'Set working time' option is highlighted.
- Screen 4:** Set working time screen showing a weekly calendar with days Sun through Sat and corresponding time slots (09:00-19:00).
- Screen 5:** Set working time screen showing the selected working date (Fri) and time range (09:00-19:00).

подешавања ПИН код

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Лозинка“, а затим притисните дугме за подешавање приступа А.

Да би променио ПИН код, корисник мора да:

1. уведите постојећи ПИН код.
2. уведите нови ПИН код.
3. потврђено поновним уносом новог ПИН кода .

The sequence of screens for entering a PIN code is as follows:

- Screen 1:** Settings menu with options: 1.Date & Time, 2.Working Date & Mode, 3.PIN Code, 4.Sensors & Mowing Height, 5.RF Setting, 6.Mowing Mode, 7.Others. The 'PIN Code' option is highlighted.
- Screen 2:** Enter Old PIN code screen with four asterisks for input.
- Screen 3:** Enter New PIN code screen with four asterisks for input.
- Screen 4:** Please Re-Enter New PIN code screen with four asterisks for input.

Подешавање „сензора“ и висине кошења

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Сензори“ и висину кошења, а затим притисните дугме за приступ подешавању.

У овим подешавањима, корисник може КОНФИГУРИСАТИ следеће функције:

- сензори за кишу
- Ултразвучни сензор
- Висина сечења робота
- Глас за обавештења робота

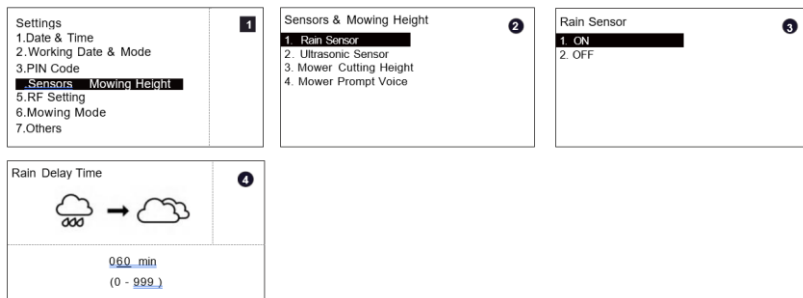
The sequence of screens for setting sensors and mowing height is as follows:

- Screen 1:** Settings menu with options: 1.Date & Time, 2.Working Date & Mode, 3.PIN Code, 4.Sensors & Mowing Height, 5.RF Setting, 6.Mowing Mode, 7.Others. The 'Sensors & Mowing Height' option is highlighted.
- Screen 2:** Sensors & Mowing Height menu with options: 1. Rain sensor, 2. Ultrasonic Sensor, 3. Mower Cutting Height, 4. Mower Prompt Voice.

сензори за кишу

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Сензор за кишу“, а затим притисните дугме за приступ подешавању.

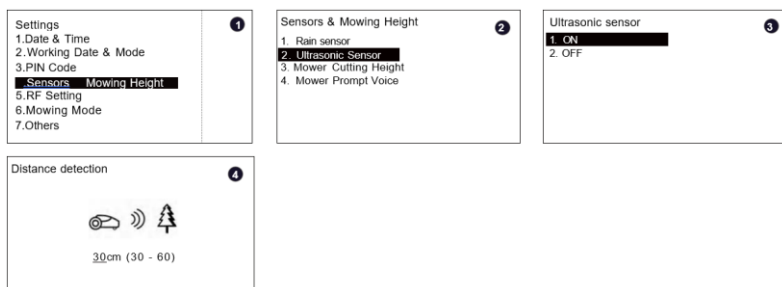
Након тога, корисник може подесити време одлагања у базној станици, а затим када СЕНЗОР детектује сувоћу. Након завршетка подешавања, ово ће бити примењено.



Ултразвучни сензор

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Ултразвучни сензор“, а затим притисните дугме за приступ подешавању.

Након тога, корисник може подесити растојање између главе ултразвучног сензора и детектованих објеката.

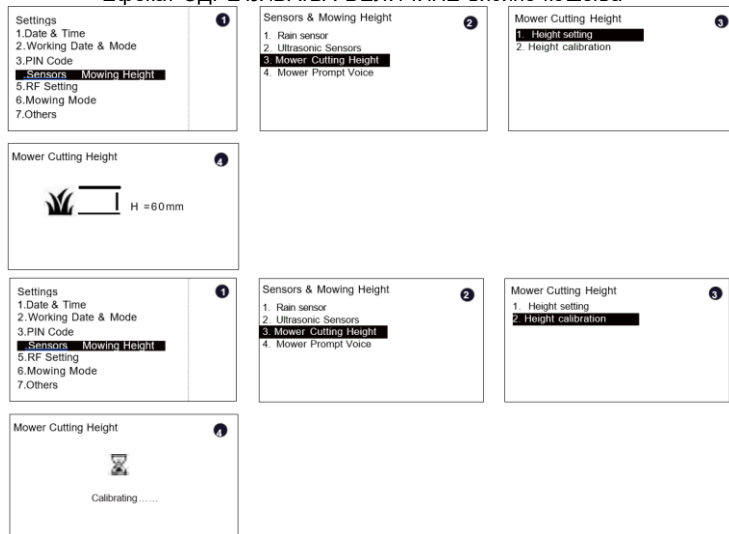


Висина сечења робота

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Висина кошења робота“, а затим притисните дугме за приступ подешавању.

Након тога, корисник може користити ротационо дугме да би :

- Подесите жељену висину кошења
- Ефекат ОДРЕЂИВАЊА ВЕЛИЧИНЕ висине кошења

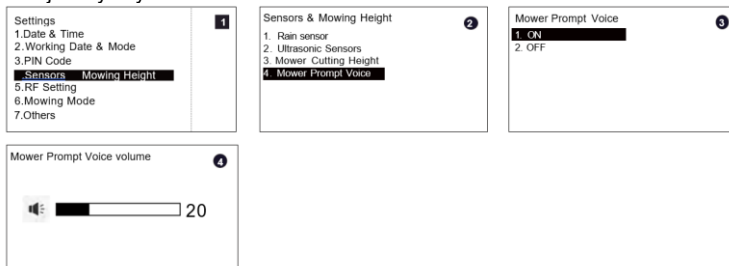


Глас за обавештења работа

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Гласовно обавештење работа“, а затим притисните дугме за подешавање приступа.

Корисник можда:

- Активирајте или онемогућите гласовно обавештење работа.
- Подесите јачину звука.

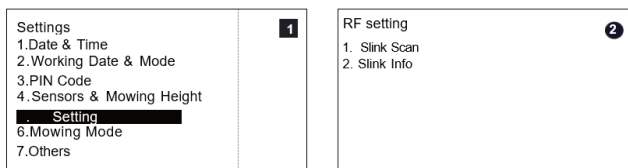


РФ подешавање

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „РФ подешавање“, а затим притисните дугме за приступ подешавању.

У овим подешавањима постоје две опције:

1. Слинк скенирање – омогућава скенирање доступних РФ фреквенција ради детекције веза.
2. Slink Info – приказује информације о тренутној РФ вези, као што су извештај о напајању или детаљи о РФ модулу.



Слинк скенирање

Затим, када КОРИСНИК мора да промени референтну станицу или постоји сметња на постојећем комуникационом каналу, неопходно је да користи Slink Scan за претрагу и упаривање КАНАЛА у складу са тим.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

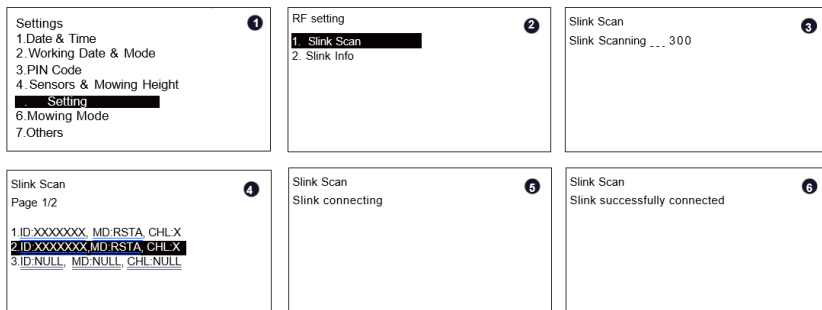
Слинк скенирање

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили подешавању „Slink Scan“.

РОБОТ ће покушати да пронађе референтне станице доступне 300 секунди.

Након завршетка скенирања, сви детектовани канали ће бити приказани на листи.

- Користите ротационо дугме да бисте изабрали одговарајућу ставку.
 - Уверите се да изабрани ИД ОДГОВАРА серијском броју референтне станице.
- РОБОТ ће тада покушати да се повеже са референтном станицом.
- Када се успостави веза, на екрану ће се приказати порука „Веза је успешно успостављена“.

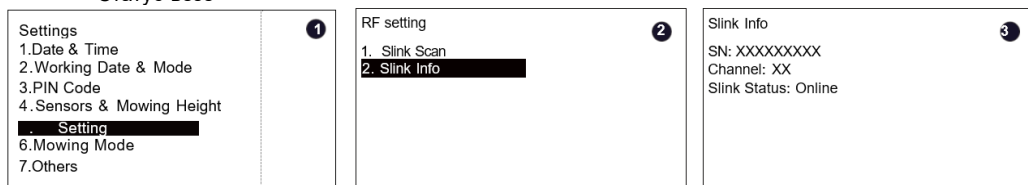


Информације о Слинку

Користите ротационо дугме да бисте изабрали „RF“ Подешавање “, а затим притисните дугме А за приступ подешавању „Slink Info“.

На овој страници ће бити приказане следеће информације:

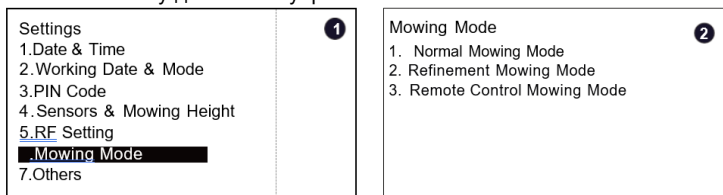
- Серијски број референтне станице
- РФ канал
- Статус везе



Подешавање „Режима скраћивања“

Корисник може да изабере три режима орезивања:

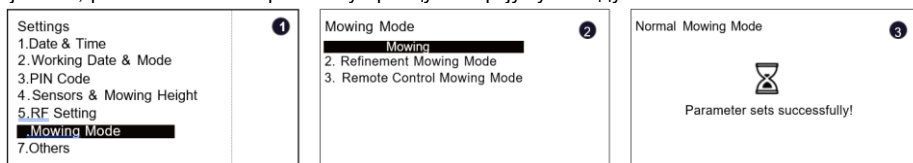
1. Нормалан режим шишања.
2. Рафинирана фризура.
3. Режим сечења помоћу даљинског управљача.



Нормалан начин шишања

Користите ротационо дугме да бисте изабрали „Нормални режим сечења“.

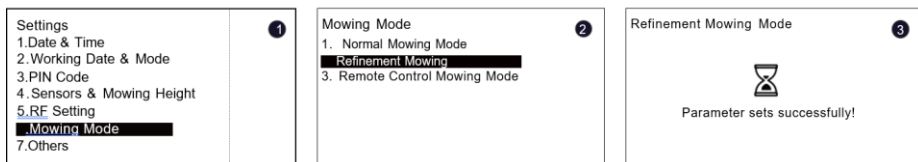
На овај начин, робот ће косити травњак у правцу север-југ у складу са геомагнетним пољем.



Рафиниран стил фризури

Користите ротационо дугме да бисте изабрали „Режим финог подрезивања“.

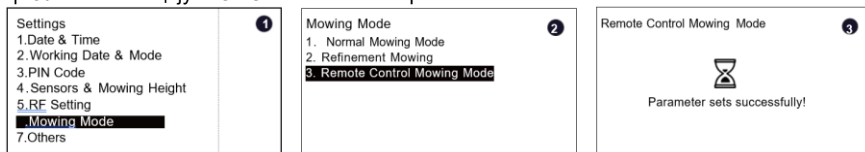
На овај начин, робот ће прво косити травњак у правцу север-југ у складу са геомагнетним пољем, а затим ће косити у правцу исток-запад.



Режим сечења помоћу даљинског управљача

Користите ротационо дугме да бисте изабрали „Режим резања“ на даљинском управљачу.

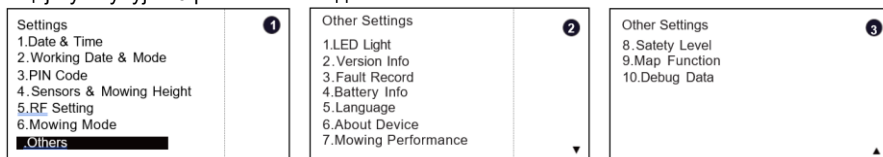
У овом режиму, робот ће се повезати са мобилним телефоном путем Блутута, а КОРИСНИК ће користити АПЛИКАЦИЈУ за навигацију РОБОТА и кошење травњака.



Подешавање „Друго“

Користите ротационо дугме да бисте изабрали опцију „Остало“.

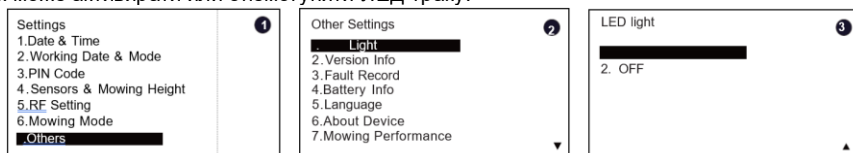
Ова функција укључује 10 различитих подешавања.



подешавања ЛЕД светла

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „ЛЕД светла“.

Корисник може активирати или онемогућити ЛЕД траку.



функционална ЛЕД светла

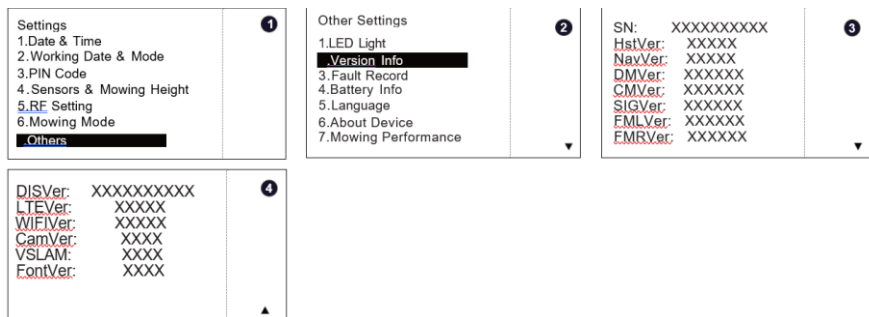
Када су ЛЕД светла упаљена, РАДЕ по следећем принципу:

- Стално зелено: у режиму приправности или у раду, сателитски сигнал је нормалан.
- Зелено пулсирање: у режиму приправности или у раду, сигнал сателита је слаб, систем камера је неисправан ради
- плава: током пуњења, сигнал сателита је нормалан.
- Плаво пулсира: током пуњења, сигнал сателита је слаб, али ради.
- Стално црвено: заустављање у случају нужде / читавање / нема везе између референтне станице и робота.
- Трепћуће црвено: стање грешке.
- Трепћуће жуто: слаб сателитски сигнал.
- Стално љубичасто: у модулу даљинског управљача, сигнал сателита. Нормално је.
- Пулсирајућа : у модулу даљинског управљача, сигнал сателита је слаб, али ради.

Информације о верзији

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Информације“ о верзији.

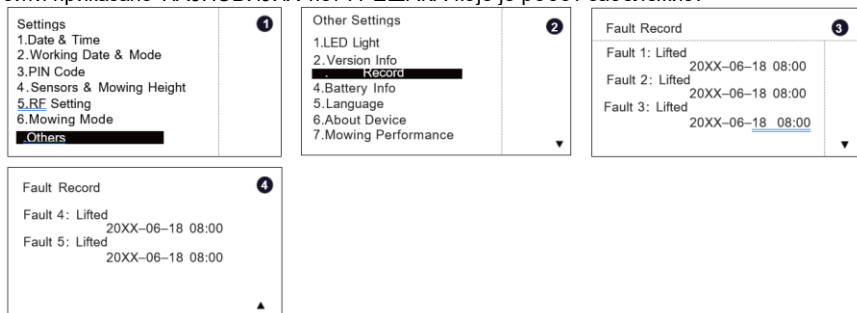
Корисник може проверити информације о уређају, као што су верзија фирмвера, серијски број и други технички детаљи.



ГРЕШКЕ ПРИ РЕГИСТРАЦИЈИ

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Снимање грешака“.

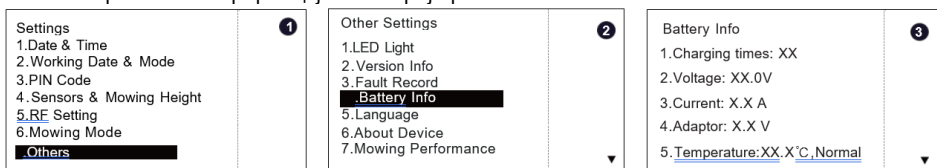
Овде ће бити приказано НАЈНОВИЈИХ пет ГРЕШАКА које је робот забележио.



Информације о батерији

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Информације“ о батерији.

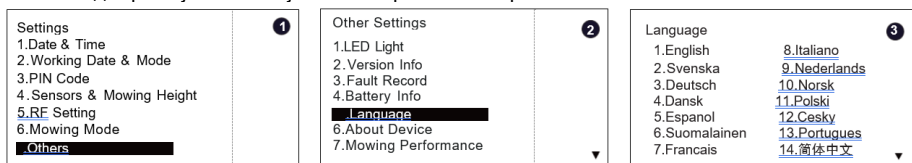
Овде ће бити приказане информације о батерији робота.



Језик

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Језик“.

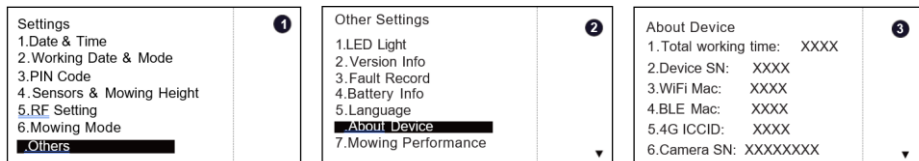
Овде можете одабрати језик на којем ће се приказивати робот.



О уређају

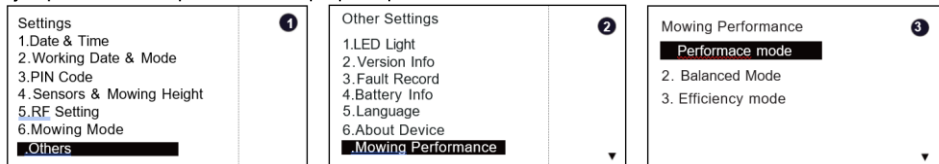
Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „О уређају“.

Овде корисник може проверити информације о уређају.



Смањење учинка

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Перформансе“ и „шишање“. Постоје три РЕЖИМА рада за мотор тримера .



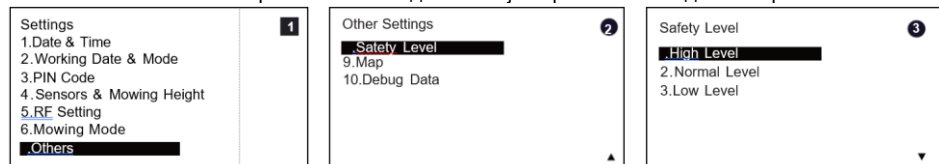
Режими рада мотора тримера

1. перформанси : брзина ротације мотора тримера је 3500 обртаја у минути, са максималном снагом излаз
2. Балансирани режим: брзина ротације мотора тримера је 2850 обртаја у минути, погодно за за нормалан травњак.
3. ефикасности : брзина ротације мотора тримера је 2500 обртаја у минути, што обезбеђује најбољи однос између снаге и потрошње енергије .

Ниво безбедности

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Ниво безбедности“ .

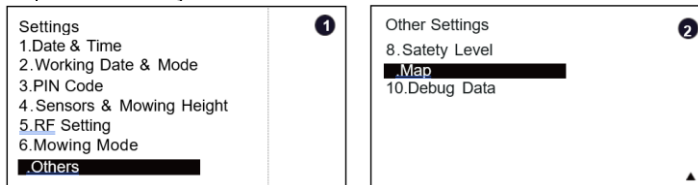
Robotska kosilica za travu ima tri nivoa bezbednosti koje korisnik može da izabere.



1. Висок ниво: по сваком датуму Када РОБОТ уђе у режим приправности или се притисне дугме за стоп , Робот захтева УНОС ПИН кода пре него што се активира.
2. Нормалан ниво: након покретања или након што се догодила грешка , или ако је робот био у режиму приправности дуже од 5 минута, корисник мора да унесе ПИН код пре него што активира робота.
3. Низак ниво: тек након покретања или након што се догодила грешка , корисник мора унети ПИН код.

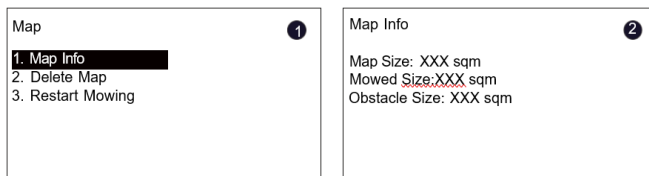
Функција „Мапа“

Користите ротационо дугме за избор и приступ функцији „Мапа“ . Преко ове опције, корисник може подесити радни ток робота за мапу .



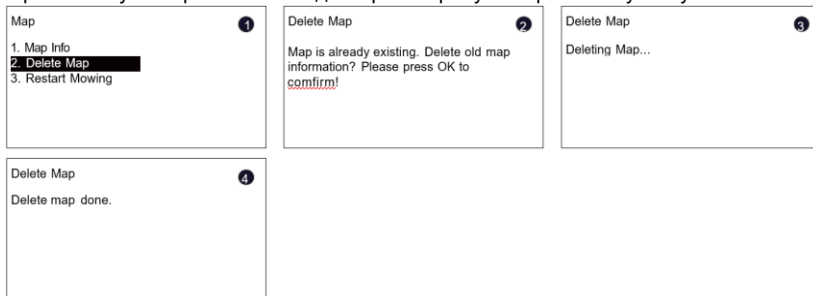
„ Информације о мапи “

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Информације о мапи“. У овом одељку, корисник може да види информације о тренутно примењеној мапи.



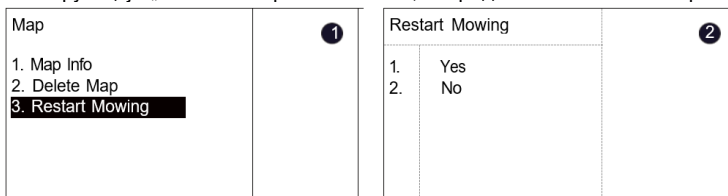
мапа брисања

функцији „Обриши мапу“ . Корисник може да обрише тренутно примењену мапу из овог менија.



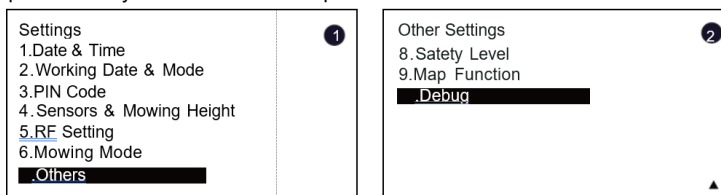
Ресетовање мапе

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Поново покрените кошење“ . Након омогућавања функције „Поново покрените кошење“, напредак кошења ће бити ресетован на нулу.



Решавање проблема са подацима

Користите ротационо дугме да бисте изабрали и приступили функцији „Debug Data“ . Ову функцију користи искључиво овлашћени сервис.



5. ОДРЖАВАЊЕ, СКЛАДИШТЕЊЕ И РЕШАВАЊЕ ПРОБЛЕМА

Чишћење и одржавање

Важно је да вашу роботску косилицу одржавате чистом.

Робот ће се лакше пењати уз падине ако су точкови чисти, а сечива ће такође боље сећи ако су чиста и оштра. Никада не користите перач под високим притиском за чишћење.

Чишћење тела

Користите меку четку и/или влажну крпу са детерџентом за домаћинство.

Чишћење доње стране

Уверите се да је прекидач за напајање у положају ИСКЉУЧЕНО и носите заштитне рукавице. Окрените робота на бок да бисте открили доњу страну, очистите диск са сечивима и оквир меком четком или влажном крпом. Окрените диск да бисте се уверили да се слободно креће.

Оштрење/замена сечива;

Ако су сечива истрошена са једне стране, могу се окренути.

Ако су сечива оштећена или показују знаке неравнотеже, морају се заменити.

1. Окрените уређај.

2. Одвртите завртње сечива са дна уређаја, а затим окрените сечива.

3. Причврстите сечива њиховим завртњима.

Замена сечива

3. Уклоните старе сечива и замените их пратећи горе наведене кораке.

Зимско складиштење

Током зиме, роботску косилицу, пумпну станицу и напајање чувајте на сувом месту. Препоручујемо складиштење у шути, гаражи или, пожељно, у затвореном простору.

Припремите уређај за зимско складиштење на следећи начин :

1. напуните батерију до 80%.
2. Пребаците главни прекидач за напајање у положај „ИСКЉУЧЕНО“.
3. Очистите роботску косилицу .
4. Искључите напајање из утичнице .
5. Искључите напајање из докинг станице.

Ако је могуће, производ спакујте у оригинално паковање.

рециклажа



Не бацајте електричну, индустријску електронску опрему и њене компоненте у кућни отпад! Информације о WEEE. Узимајући у обзир одредбе OUG 195/2005 - о заштити животне средине и OUG 5/2015. Потрошачи ће узети у обзир следеће индикације за предају електричног отпада, наведене у наставку:

- Потрошачи имају обавезу да не елиминишу опрема ЕЛЕКТРИЧНИ и електронски отпад опрему (WEEE) као несортирани комунални отпад и да се сакупља одвојени овај WEEE.

- Сакупљање ОВОГ отпада названа (WEEE) ће бити спроводи Јавна служба за сакупљање у радијусу СВАКОГ округа и путем центара за сакупљање које организују оператери ОВЛАШЋЕНИ за сакупљање електричне и електронске опреме. Информације пружа администрација за заштиту животне средине Фонд www.afm.ro или ЧАСОПИС Европски синдикати .

- Потрошачи могу бесплатно вратити електрични и електронски отпад на наведена места за сакупљање претходно .

Следећа табела бележи информације о грешкама приказане на ЛЦД панелу и користи се да обавести корисника о садржају кварова, за решавање проблема и њихово отклањање. Када се квар покрене и остане нерешен, он се бележи и чува у уређају.

Решавање проблема са роботом

Проблем	Могући узроци	Санитарна решења
Лифт	Сензор подизања је активиран.	Грешка ће се обично аутоматски решити. Ако проблем и даље постоји, проверите кућиште робота.
Пад	Сензор судара се активирао.	Грешка ће се обично аутоматски решити. Ако проблем и даље постоји, проверите кућиште робота.
Нагиб	Сензор нагиба је активиран.	Грешка се обично решава аутоматски. Ако се и даље јавља, поставите робота на хоризонталну површину и поново проверите.
Губитак лопте	Сензор превртања се активирао.	Ова грешка се приказује када се робот преврне.
Напољу	Робот је ван виртуелне границе.	Када робот открије да је прекорачио виртуелни лимит, приказаће се ова порука о грешци.
Рајна	Сензор за кишу се активирао.	Када сензор детектује кишу, ове информације ће се појавити на екрану.
CNtcPro	Мотор тримера је прегрејан.	Када мотор континуирано ради под великим оптерећењем, његова температура може порастати и ова

		грешка ће се приказати. Након периода мировања, робот би требало аутоматски да се опорави.
Јама	Робот је блокиран.	Када се робот заглави у неком подручју и не може се сам ослободити, приказаће се ова грешка. Проверите подручје и преместите робота на отворено место.
БетЛоу	Батерија робота је празна.	Када је ниво батерије низак, приказаће се ова порука. Молимо вас да оставите робота да се пуни у базној станици.
CStErr	Мотор тримера се не може иницијализовати.	Искључите робота и поново га укључите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Нагиб1Ер / Нагиб2Ер	Сензор убрзања се не може иницијализовати.	Искључите робота и поново га укључите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Грешка путање	Робот није успео да испланира руту кошења.	Искључите робота и поново га укључите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Нема мапе	Робот нема сачуваних мапа.	Молимо вас да креирате и примените мапу; грешка ће аутоматски нестати.
Без позиције	Робот не може да добије податке о позицији.	Преместите робота на отворен простор и сачекајте неколико тренутака. Ако се порука и даље приказује, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
PathFail	Робот није успео да генерише путању кошења.	Искључите робота и поново га укључите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Изгубљен Сиг	Робот је изгубио податке о навигацији.	Преместите робота на отворен простор и проверите да ли може поново да се позиционира. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
485 ГРЕШКА	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите робота и поново га укључите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
DSV грешка	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Поступите на исти начин: искључите и поново покрените; ако се проблем настави, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Рурис .
DBG грешка	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите робота и поново га укључите; ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
RTK грешка	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите робота и поново га укључите; ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
РФ грешка	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите и поново укључите робота; ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .

ГРЕШКА БИТ6	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите робота и поново га укључите; ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Грешка ИМУ-а	Проблем са интерном комуникацијом робота.	Искључите робота и поново га укључите; ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .

ЧЕСТО се јављају проблеми и њихово решавање

Ако Robotska kosilica за травине ради, молимо вас да пратите горе наведена упутства.

Проблем	УЗРОК	Санитарна решења
Робот се зауставља и поново покреће аутоматски након 5–10 секунди.	Инерцијални навигациони систем је у процесу самокалибрације.	Робот ће се аутоматски опоравити.
Робот се зауставља и поново покреће аутоматски након 10–20 минута.	Робот је изгубио контакт са сателитским системом и чека поновно повезивање.	Робот ће се аутоматски опоравити.
Робот се зауставља и прелази у стање приправности после неког времена.	Робот је изгубио сигнал и не може се поново повезати у унапред подешеном времену.	Поставите робота у докинг станицу и укључите га. Проверите да ли се сателитски сигнал враћа. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Задњи точкови се окрећу, али робот се не креће напред нити окреће; затим се зауставља и прелази у режим спавања. На екрану се појављује „Јама“.	Робот је блокиран.	Проверите да ли је трава већа од 8 цм; ако јесте, потребно је косити на нижој висини. Проверите да ли трава клиза; потребно је сачекати да се травњак осуши пре кошења.
Робот је заглављен у малом подручју иза неокружене препреке, а на екрану се појављује „судар“.	Сензор судара се често активира у кратком интервалу, а након 20 активирања робот прелази у стање приправности.	Означите то подручје као „подручје препреке“ на мапи и уверите се да је виртуелна линија довољно удаљена од препреке.
Робот нема исправан интерфејс за пуњење у докинг станицу и не пуни се.	RTK грешка – мапа је креирана, али су се подаци о позиционирању померили.	Поставите робота у докинг станицу, поправите APNT сигнал и поново креирајте мапу.
Робот се често враћа на станицу за пуњење, а екран показује високу температуру у мотору тримера.	Мотор тримера прелази у термичку заштиту; робот се враћа у станицу да се охлади, а затим наставља са радом.	Проверите да трава није већа од 8 цм или да је предебела.
Робот се не пуни у докинг станицу и појављује се порука „температура батерије је превисока“.	Температура батерије је висока због температуре околине.	Када температура падне, пуњење ће се аутоматски наставити.
Корисник не може да повеже апликацију са роботом путем Блутут-а.	Проблем са Bluetooth везом.	Искључите и укључите робота. Затворите апликацију REVOLA. Ономогућите/ономогућите Блутут на телефону. Поновно отворите апликацију и покушајте да се пријавите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Корисник не може да повеже REVOLA апликацију са роботом путем Wi-Fi мреже.	Проблем са Wi-Fi везом.	Искључите и укључите робота.

		Уверите се да се докинг станица налази унутар подручја покривености рутера . Проверите поновно повезивање. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris .
Робот се не покреће и на екрану се приказује „нема мапе“.	Мапа није правилно креирана или сачувана.	Направите мапу и активирајте је.
Непокошене површине остају на травњаку.	Мотор тримера је ушао у заштиту од преоптерећења и зауставља се на 15 секунди. Ултразвучни сензор може избећи одређена подручја, остављајући делове необрезане.	Робот ће запамтити непокошена подручја и, након потпуног покривања у једном правцу, вратиће се да их покоси.
Мотор тримера се окреће, али су перформансе сечења ниске.	Сечива више нису довољно оштра.	Заменjuje коришћене сечива резервним .
APNT сигнал је добар, али робот се креће уназад или нагло мења смер на травњаку.	Превисока трава или присуство неравних површина активира ултразвучни сензор.	Уверите се да трава није виша од 8 цм. Избегавајте неравне површине приликом конфигурисања мапе.
Статус ЛЕД диода референтне станице.	Трепћуће ЛЕД диоде указују на ненормалан статус референтне станице и, истовремено, роботске косилице. Референтна станица има пет индикатора.	ЛЕД диода: Ако ЛЕД диода непрекидно трепери, то значи да Robotska kosilica za travu има проблема у комуникацији са референтном станицом. Проверите да ли се ЛЕД диода враћа у стабилно укључено стање (непрекидно светли) . Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервису компаније Ruris . DSG ЛЕД диода: Ако ЛЕД диода непрекидно трепери, то значи да референтна станица не може да добије стабилан сигнал. Преместите станицу на отворен простор и поново проверите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру компаније Ruris . RMG LED: Ако LED непрекидно трепери, то значи да Robotska kosilica za travu може да добије стабилан сигнал. Преместите роботску косилицу на отворено подручје и поново проверите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном сервисном центру Ruris . WiFi LED: Ако LED непрекидно трепери, то значи да робот не може да добије стабилну WiFi везу. Приближите робота кућном рутеру и поново проверите. Ако проблем и даље постоји, обратите се овлашћеном Ruris сервисном центру.

8. ИЗЈАВЕ О УСАГЛАШЕНОСТИ

ИЗЈАВА О УСКЛАЂЕНОСТИ ЕЗ



Произвођач: СЦ РУРИС ИМПЕКС СРЛ

Бвд . Децебал, бр. 111, Управна зграда, Крајова, Дољ, Румунија

Гол. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Овлашћени представник: инж. Строе Маријус Каталин – генерални директор

Овлашћено лице за технички досије: инж. Радој Александру – директор производње

Опис машине: Бежична Robotska kosilica za travuza travu по ободу је дизајнирана за кошење траве.

Серијски број производа: AATC00100001RURSTN1500 (где AA представља последње две цифре године произвођења, знакови 5 и 7 су број серије, знакови 7-12 су број производа)

Производ: Robotska kosilica za travuza travu

Модел : RURIS

Тип: Сентинел 1500

Тип мотора : Електромотор без четкица

Ширина сечења: 180 мм

Тип везе: Блутут, Ви-Фи , Апликација, 4Г ГПС

Максимална површина : 1500 квадратних метара

Ми, SC RURIS IMPEX SRL Крајова, произвођач, у складу са GD 1029/2008 - о условима за стављање машина на тржиште, Директивом 2006/42/EЗ - захтевима за безбедност и сигурност, Стандардом EN ISO 12100:2010 - Машине. Безбедност, Директива 2014/35/EУ , HG 409/2016- о нисконапонској опреми, Директива 2014/30/EУ о електромагнетној компатибилности (HG 487/2016 о електромагнетној компатибилности, ажурирана 2019), Директива 2014/53/EУ (имплементирана у Румунији ОДЛУКОМ бр. 740 од 5. октобра 2016. године о стављању на тржиште радио опреме), Директива 2011/65/EУ од 8. јуна 2011. године о ограничењима употребе одређених опасних супстанци у електричној и електронској опреми, измењена Директивом 2015/863/EУ, Прилог 2, изјављујемо да су спроведене све битне серије радио испитивања ради потврђивања усаглашености производа са наведеним стандардима и изјављујемо да је у складу са главним захтевима безбедности, да не угрожава живот, здравље, безбедност на раду и да нема негативан утицај на животну средину.

Долепотписани Строе Каталин, представник произвођача, изјављује на сопствену одговорност да је производ у складу са следећим европским стандардима и директивама:

- **Директива 2006/42/EЗ** – захтеви за безбедност и сигурност, Директива 2014/35/EУ, о опреми ниског напона:

EN 13857:2008- Безбедност машина - Безбедносна растојања за спречавање продора горњих и доњих екстремитета у опасне зоне

EN 60335-2-29:2004 - Кућни и слични електрични апарати - Безбедност - Део 2-29: Посебни захтеви за пуњаче батерија

EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021 - Кућни и слични електрични апарати - Безбедност - Део 1: Општи захтеви

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Безбедност кућних и сличних електричних апарата. Део 2-107: Посебни захтеви за електричне роботске косилице на батерије

EN 61558-1:2019 - Безбедност трансформатора, реактора, јединица за напајање и њихових комбинација. Део 1: Општи захтеви и испитивања

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013- Амандман 1 - Безбедност трансформатора, реактора, јединица за напајање и сличних производа за напоне напајања до 1100 V укључујући и то - Део 2-16: Посебни захтеви и испитивања за јединице за напајање са прекидачем и трансформаторе за јединице за напајање са прекидачем

EN 62841-1:2015 - Ручни алати са електричним мотором, преносиви алати и машине за травњаке и баште - Безбедност - Део 1: Општи захтеви

EN 62233:2008+AC:2008- Методе мерења електромагнетних поља електричних уређаја за домаћинство и сличне намене у односу на изложеност људи

EN IEC 60730-1:2025- Аутоматски електрични управљачи. Део 1: Општи захтеви

EN 61508-3:2011- Функционална безбедност електричних/електронских/програмабилних електронских система везаних за безбедност. Део 3: Софтверски захтеви

EN 61508-7:2011- Функционална безбедност електричних/електронских/програмабилних електронских система везаних за безбедност. Део 7: Преглед техника и мерења

EN 62479:2010 - Процена усаглашености електричне и електронске опреме мале снаге са основним ограничењима изложености људи електромагнетним пољима (10MHz-300GHz)

IEC 62133-2:2017- Алкални и други некисели акумулатори - Безбедносни захтеви за преносиве затворене акумулаторе и батерије направљене од њих, намењене за употребу у преносивим апликацијама. Део 2: Литијумски системи

EN 60127-1:2006 - Минијатурни осигурачи. Део 1: Дефиниције за минијатурне осигураче и општи захтеви за минијатурне резервне елементе

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Фиксни кондензатори за употребу у електронској опреми - Део 14: Секторска спецификација - Фиксни кондензатори за супресију за прикључак на напајање

EN IEC 61051-1:2019 - Варистори за употребу у електронској опреми. Део 1: Општа спецификација

Директива 2014/30/EU о електромагнетној компатибилности, Директива 2014/53/EU (имплементирана у Румунији ОДЛУКОМ бр. 740 од 5. октобра 2016. године):

EN 50665:2017 - Стандард производа за процену електронске и електричне опреме у односу на ограничења изложености људи електромагнетним пољима (0 Hz - 300 GHz)

EN 50663:2017 - Стандард производа за процену усаглашености електричне и електронске опреме мале снаге са основним ограничењима у вези са изложеношћу људи електромагнетним пољима (10 MHz - 300 GHz)

EN 62311:2008 - Процена електричне и електронске опреме у погледу ограничења изложености људи електромагнетним пољима (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 62311:2020 - Процена електричне и електронске опреме у погледу ограничења изложености људи електромагнетним пољима (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021 - Електромагнетна компатибилност. Захтеви за кућне апарате, електричне алате и сличне апарате. Део 1: Емисија

EN IEC 55014-2:2021 - Електромагнетна компатибилност. Захтеви за кућне апарате, електричне алате и сличне апарате. Део 2: Имунитет. Стандард породице производа

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Електромагнетна компатибилности (EMC) - Део 3-2: Ограничења - Ограничења за емисије хармоничних струја (улазна струја опреме ≤ 16 A по фази)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Електромагнетна компатибилности (EMC) - Део 3-3: Границе - Ограничење варијација напона, флукуација напона и фликера у јавним системима ниског напона, за опрему са номиналном струјом ≤ 16 A по фази и која не подлеже ограничењима прикључења

EN 301 489-1 V2.2.3 - Стандард електромагнетне компатибилности (EMC) за радио опрему и услуге. Део 1: Заједнички технички захтеви. Хармонизовани стандард за електромагнетну компатибилност

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Стандард електромагнетне компатибилности (EMC) за радио опрему и услуге. Део 3: Специфични услови за уређаје кратког домета (SRD) који раде у фреквентном опсегу од 9 kHz до 246 GHz. Хармонизовани стандард за електромагнетну компатибилност

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Стандард електромагнетне компатибилности (EMC) за радио опрему и услуге. Део 17: Специфични услови за опрему за широкопојасни пренос података. Хармонизовани стандард за електромагнетну компатибилност

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Стандард електромагнетне компатибилности (EMC) за радио опрему и услуге. Део 19: Специфични услови за мобилне земаљске станице само за пријем (ROMES) које раде у опсегу од 1,5 GHz и пружају податке о комуникацији и GNSS пријемнике који раде у RNSS опсегу и пружају податке о позиционирању, навигацији и времену. Хармонизовани стандард за електромагнетну компатибилност

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Стандард електромагнетске компатибилности (EMC) за радио опрему и услуге; Део 52: Специфични услови за радио опрему и помоћну опрему за ћелијску комуникациону опрему (EU); Хармонизовани стандард за електромагнетску компатибилност

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Широкопојасни преносни системи. Опрема за пренос података која ради у опсегу од 2,4 GHz. Хармонизовани стандард за приступ радио спектру

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Уређаји кратког домета (SRD) који раде у фреквентном опсегу од 25 MHz до 1000 MHz. Део 2: Хармонизовани стандард за приступ радио спектру за неспецифичну радио опрему

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Сателитски системи и земаљске станице (SES). Пријемници Глобалног навигационог сателитског система (GNSS). Радио опрема која ради у фреквентним опсезима од 1164 MHz до 1300 MHz и од 1559 MHz до 1610 MHz. Хармонизовани стандард за приступ радио спектру.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - IMT ћелијске мреже. Хармонизовани стандард за приступ радио-спектру. Део 1: Увод и заједнички захтеви. Верзија 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - IMT ћелијске мреже. Хармонизовани стандард за приступ радио-спектру. Део 13: Корисничка опрема (UE) за развијени универзални земаљски радио приступ (E-UTRA)

Директива 2006/42/EZ - о машинама - стављање машина на тржиште

Смер 2014/30/EU - о електромагнетној компатибилности (GD 487/2016 о електромагнетној компатибилности, ажурирано 2019. године);

Директива 2014/35/EU, GD 409/2016 - о опреми ниског напона

Директива 2014/53/EU - о хармонизацији закона држава чланица у вези са стављањем радио опреме на тржиште (*ОДЛУКА бр. 740 од 5. октобра 2016. о стављању радио опреме на тржиште*)

Директива 2011/65/EU од 8. јуна 2011. године, измењена Директивом 2015/863/EU, Прилог 2 - о ограничавању употребе одређених опасних супстанци у електричној и електронској опреми

Усклађеност овог производа са битним захтевима Директиве о радио-опреми 2014/53/EУ потврдило је следеће нотификовано тело са Бр. 0123 :

TÜV SÜD Сервис производа на основу сертификата број TPS-RED500909 i01, издатог 22.04.2025.

Остали коришћени стандарди или спецификације:

- **СР ЕН ИСО 9001** - Систем управљања квалитетом
- **СР ЕН ИСО 14001** - Систем управљања заштитом животне средине
- **СР ИСО 45001:2018** - Систем управљања здрављем и безбедношћу на раду.

Марка и име произвођача: SH&T Co. Ltd

Напомена: техничка документација је власништво произвођача.

Напомена: Ова декларација је у складу са оригиналом.

Рок важења: 10 година од датума одобрења.

Место и датум издавања: **Крајова, 02.12.2025.**

Година примене СЕ ознаке: **2025.**

регистрације : **1503/02.12.2025**

Овлашћено лице и потпис: инж. Строе Маријус Каталин

Генерални директор СЦ РУРИС ИМПЕКС СРЛ



ИЗЈАВА О УСКЛАЂЕНОСТИ ЕЗ

Произвођач: СЦ РУРИС ИМПЕКС СРЛ

Бвд . Децебал, бр. 111, Управна зграда, Крајова, Дољ, Румунија

Гол. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Овлашћени представник: инж. Строе Маријус Каталин – генерални директор

Овлашћено лице за технички досије: инж. Радој Александру – директор производње

Опис машине: *Robotska kosilica za travu* је дизајнирана за кошење траве.

Серијски број производа: AATC00100001RURSTN1500 (где AA представља последње две цифре године производње, знакови 5 и 7 су број серије, знакови 7-12 су број производа)

Производ: *Robotska kosilica za travu* за траву

Модел : RURIS

Тип мотора : Електромотор без четкица

Тип: Сентинел 1500

Ширина сечења: 180 мм

Тип везе: Блутут, Ви-Фи, Апликација, 4Г ГПС

Максимална површина : 1500 квадратних метара

Измерени ниво звучног притиска : 55 dB **Максимални ниво звучне снаге:** 63 dB

Ниво звучне снаге је сертифициван од стране TÜV Rheinland извештајем бр. CN25A58Q 001 од 08.08.2024. године, у складу са одредбама стандарда EN ISO 3744:2010.

Mi, SC RURIS IMPEX SRL Крајова, произвођач, у складу са GD 1029/2008 - о условима за стављање машина на тржиште, Директивом 2006/42/EЗ - захтевима за безбедност и сигурност, Стандардом EN ISO 12100:2010 - Машине. Безбедност, Директива 2014/35/EУ, HG 409/2016- о нисконапонској опреми, Директива 2014/30/EУ о електромагнетној компатибилности (HG 487/2016 о електромагнетној компатибилности, ажурирана 2019), Директива 2014/53/EУ (имплементирана у Румунији ОДЛУКОМ бр. 740 од 5. октобра 2016. године о стављању на тржиште радио опреме), Директива 2011/65/EУ од 8. јуна 2011. године о ограничењима употребе одређених опасних супстанци у електричној и електронској опреми, измењена Директивом 2015/863/EУ, Прилог 2, изјављујемо да су спроведене све битне серије радио испитивања ради потврђивања усаглашености производа са наведеним стандардима и изјављујемо да је у складу са главним захтевима безбедности, да не угрожава живот, здравље, безбедност на раду и да нема негативан утицај на животну средину.

Долепотписани Строе Каталин, представник произвођача, изјављује на сопствену одговорност да је производ у складу са следећим европским стандардима и директивама:

EN 3744:2010: Акустика - Одређивање нивоа звучне снаге и нивоа звучне енергије извора буке коришћењем звучног притиска - Инжењерске методе под условима блиским условима слободног поља изнад рефлектујуће равни

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Безбедност кућних и сличних електричних апарата. Део 2-107: Посебни захтеви за роботске косилице на батерије

Остали коришћени стандарди или спецификације:

- **СР ЕН ИСО 9001** - Систем управљања квалитетом
- **СР ЕН ИСО 14001** - Систем управљања заштитом животне средине

- **ISO 45001:2018** - Систем управљања здрављем и безбедношћу на раду.

Напомена: техничка документација је власништво произвођача.

Напомена: Ова декларација је у складу са оригиналом.

Рок важења: 10 година од датума одобрења.

Место и датум издавања: **Крајова, 02.12.2025.**

Година примене СЕ ознаке: **2025.**

регистрације : **1504/02.12.2025**

Овлашћено лице и потпис:

Инжењер Строе Маријус Каталин

Генерални директор СЦ РУРИС ИМПЕКС СРЛ



ROBOTSKA KOSILICA RURIS SENTINEL 1500



1. UVOD	2
2. SIGURNOSNE UPUTE	2
3. TEHNIČKI PODACI	4
4. PREGLED STROJA	5
5. MONTAŽA	6
4. PUŠTANJE U RAD	28
5. ODRŽAVANJE, SKLADIŠTENJE I RJEŠAVANJE PROBLEMA	37
8. IZJAVE O SUKLADNOSTI	41

1. UVOD

Poštovani kupče!

Hvala vam na kupnji RURIS proizvoda i na povjerenju koje ste ukazali našoj tvrtki! RURIS je na tržištu od 1993. godine i tijekom tog vremena postao je snažan brend koji je izgradio svoj ugled ispunjavanjem obećanja, ali i kontinuiranim ulaganjima usmjerenim na pomaganje kupcima pouzdanim, učinkovitim i kvalitetnim rješenjima. Uvjereni smo da ćete cijeniti naš proizvod i dugo uživati u njegovim performansama. RURIS svojim kupcima ne nudi samo strojeve, već cjelovita rješenja. Važan element u odnosu s kupcem je savjetovanje prije i poslije prodaje, a kupci RURIS-a imaju na raspolaganju cijelu mrežu partnerskih trgovina i servisnih mjesta. Kako biste uživali u proizvodu koji ste kupili, pažljivo pročitajte korisnički priručnik. Slijedenjem uputa osigurat ćete dugotrajnu upotrebu.

Tvrtka RURIS kontinuirano radi na razvoju svojih proizvoda te stoga zadržava pravo izmjene, između ostalog, njihovog oblika, izgleda i performansi, bez obveze prethodne obavijesti o tome.

Još jednom hvala što ste odabrali RURIS proizvode!

Informacije i podrška korisnicima:

Telefon: 0351.820.105

e-pošta: info@ruris.ro

2. SIGURNOSNE UPUTE

2.1. UPOZORENJA NA STROJU

	Upozorenje! Opasnost!		Držite sigurnu udaljenost od robota tijekom rada.
	Isključite robota prije podizanja prilikom izvođenja radova održavanja.		Držite ruke i noge dalje od rotirajućih oštrica. Nikada ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod robota.
	Prije bilo kakvog pregleda i/ili održavanja provjerite je li glavni prekidač u položaju "ISKLJUČENO".		Pročitajte priručnik.
	Oprez! Ne ulijevajte vodu na robota.		Ne penji se na robota.
	Oprez! Ne perite donju stranu mlazom vode.		

2.2. UPOZORENJA

Prije upotrebe pročitajte upute za uporabu. Sačuvajte ih za buduću upotrebu.

obrazovanje

- Pažljivo pročitajte upute. Upoznajte se s kontrolama robota.
- Ne dopustite osobama koje nisu upoznate s ovim uputama ili djeci da koriste robota.
- Operater ili korisnik odgovoran je za nesreće ili opasnosti uzrokovane drugim osobama ili njihovoj imovini.

Trening

- Povremeno provjeravajte područje gdje se uređaj koristi i uklonite sve kamenje, štapove, žice i druge strane predmete.
- Povremeno provjeravajte oštrice, vijke oštrica i sklop za rezanje na istrošenost ili oštećenja. Zamijenite istrošene ili oštećene oštrice i vijke u setovima kako biste održali ravnotežu.

Koristiti

- Ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod rotirajućih dijelova robota.
- Nemojte podizati ili nositi robota dok motor radi.
- Isključite robota pomoću gumba za napajanje:
 - Prije uklanjanja blokade;
 - Prije provjere, čišćenja ili rada na robotu.

Ne ostavljajte robota u radu bez nadzora ako znate da se u blizini nalaze kućni ljubimci, djeca ili ljudi.

Osim toga, prilikom korištenja robota:

- Izbjegavajte korištenje robota na mokroj travi.
- Ne koristite robota bosi ili u otvorenim sandalama. Uvijek nosite zaštitnu obuću i duge hlače.
- Budite izuzetno oprezni prilikom okretanja stroja prema sebi.
- Robota uvijek pokrenite prema uputama, s nogama dalje od oštrice(a).

Održavanje i skladištenje

- Držite sve matice, vijke i šavove čvrsto zategnutima kako biste osigurali ispravan i siguran rad stroja.
- Radi sigurnosti, zamijenite istrošene ili oštećene dijelove.
- Obavezno koristite originalne dijelove prilikom zamjene oštećenih.
- Provjerite je li baterija napunjena ispravnim punjačem koji preporučuje proizvođač. Nepravilna upotreba punjača može uzrokovati strujni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije.
- U slučaju curenja elektrolita, isperite vodom/neutralizirajućim sredstvom, potražite liječničku pomoć ako dođe u kontakt s očima itd.
- Robot će biti servisiran u skladu s uputama proizvođača.
- Ne otvarajte niti oštećujte bateriju.
- Provjerite je li baterija napunjena ispravnim punjačem koji preporučuje proizvođač. Nepravilna uporaba može uzrokovati strujni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije.

Održavanje i posebne upute

- Uvijek isključite glavni prekidač robota prije uklanjanja blokada, provjere i čišćenja stroja ili prije zamjene oštrice za rezanje. Nikada ne pokušavajte popravljati ili podešavati robota dok je u radu.
- U slučaju abnormalnih vibracija, zaustavite robota i provjerite jesu li oštrice oštećene. Zamijenite istrošene ili oštećene oštrice kako biste održali ravnotežu. Ako vibracije potraju, obratite se ovlaštenom servisnom centru RURIS-a.
- Prilikom pregleda ili održavanja oštrice koristite zaštitne rukavice.
- Ne obavljajte održavanje bosi ili u otvorenim sandalama. Uvijek nosite odgovarajuću radnu obuću i duge hlače;
- Zamijenite istrošene ili oštećene dijelove radi vlastite sigurnosti.
- Koristite samo originalnu opremu i pribor. Izmjene originalnog dizajna robota nisu dopuštene. Sve izmjene se vrše na vlastiti rizik i poništavaju jamstvo.
- Pazite da sve matice i vijci budu čvrsto zategnuti kako biste osigurali da je robot u sigurnom radnom stanju.

Sigurnosne upute za punjač

- Utičnica mora biti postavljena u blizini opreme i mora biti lako dostupna.
- Vanjski kabel ove jedinice ne može se zamijeniti; ako je kabel oštećen, jedinica se mora u potpunosti zamijeniti.
- Ne otvarajte kućište punjača. Iz sigurnosnih razloga, samo kvalificirano servisno osoblje smije otvarati bilo koju opremu.
- Zaštite opremu od vlage.
- Prije čišćenja isključite opremu iz struje. Koristite vlažnu krpu.
- Oprema mora biti postavljena na stabilnu površinu.
- Ako se punjač ne koristi dulje vrijeme, isključite ga iz izvora napajanja.
- Ako se pojavi bilo koji od sljedećih uvjeta, opremu treba provjeriti kvalificirano servisno osoblje:

- Utikač je oštećen.
 - Tekućina je ušla u opremu.
 - Punjač je bio izložen vlazi.
 - Punjač je pao i/ili je oštećen.
 - Punjač pokazuje očite znakove loma.
 - Punjač ne radi dobro ili ga ne možete pokrenuti prema uputama u ovom priručniku.
10. Ne spajajte oštećeni kabel za napajanje na izvor napajanja. Ne dodirujte oštećeni kabel za napajanje dok je spojen na izvor napajanja.

Posebne sigurnosne upute za uređaje na baterije:

1. Prije umetanja punjive baterije provjerite je li robot isključen. Umetanje baterije u uključeni električni alat može dovesti do nesreća.
2. Prije čišćenja isključite punjač iz utičnice.
3. Ne izlažite bateriju izravnoj sunčevoj svjetlosti dulje vrijeme niti je stavljajte na radiator. Toplina oštećuje bateriju i postoji opasnost od eksplozije. Ako je baterija vruća, pustite je da se ohladi prije punjenja. Ne otvarajte bateriju i izbjegavajte mehanička oštećenja.

3. TEHNIČKI PODACI

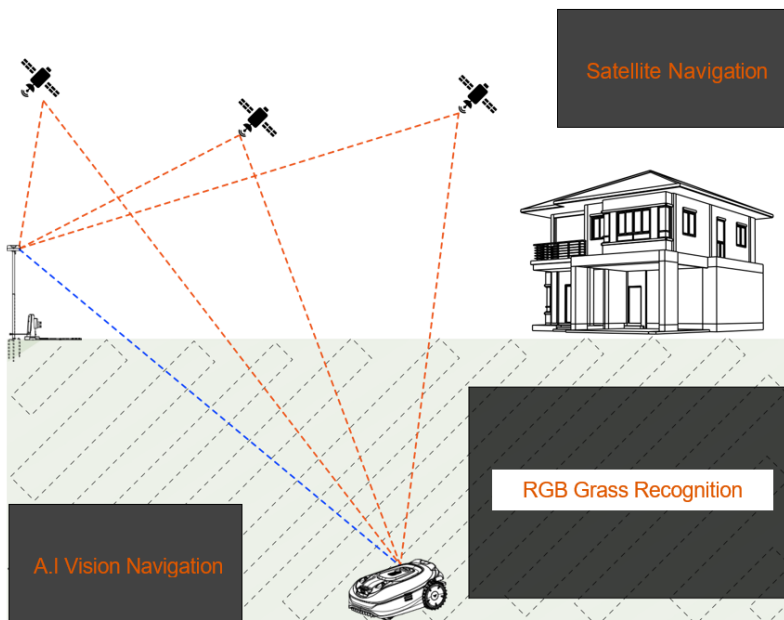
Vrsta motora	Bezčepkični elektromotor
Napon litij-ionske baterije	20V
Kapacitet litij-ionske baterije	6Ah
Vrsta veze	Bluetooth, Wifi , aplikacija, 4G GPS
Vrijeme punjenja	120 minuta
Radno vrijeme	90 minuta
Širina rezanja	180 mm
Visina rezanja	20 mm-100 mm
Maksimalni kut penjanja	70°
Maksimalna površina	1500 m ²
Neto težina s priborom	22,5 kg
izbor	- LCD zaslon - Glasovno sučelje - Senzor za kišu - Senzor podizanja
Specifikacije radija	Bluetooth BLE • Učestalost: 2400–2483,5 MHz • Maksimalna emitirana snaga: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Učestalost: 2400–2483,5 MHz • Maksimalna emitirana snaga: 18,33 dBm (matična ploča) • Maksimalna emitirana snaga: 17,5 dBm (Wi -Fi algoritamski način obrade) • Maksimalna emitirana snaga: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Frekvencije: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Maksimalna emitirana snaga: 5,42 dBm GNSS • Sistema je primila: GPS, BDS, Galileo, GLONASS

	• Učestalost: 1559–1610 MHz LTE 4G – mobilni prijenosi Podržani frekvencijski pojasevi + snaga Izdano od strane Maxima: • Pojas 1: 24,37 dBm • Pojas 3: 23,96 dBm • Pojas 7: 23,60 dBm • Pojas 8: 24,17 dBm • Pojas 20: 22,88 dBm • Pojas 28: 23,24 dBm • Pojas 38: 23,99 dBm • Pojas 40: 23,79 dBm Oprema se može koristiti bez ograničenja u svim ČLANICAMA Europske unije .
Jamstvo	36 mjeseci

Robot je prikladan za travu visine do 100 mm. U višoj travi, robot se može zaustaviti. Pokosite travnjak na manje od 100 mm pomoću kosilice.

Robotska baterija ima koristi od funkcije "α UP- Innovation RURIS". Ova funkcija pomaže bateriji kada dosegne kritični prag pražnjenja. Ruris je osmislio inovaciju u sustavu ćelija unutar baterije, pomoću koje se baterija može ponovno napuniti nakon dugog razdoblja pražnjenja. Stoga korisnici RURIS-a mogu uživati u pouzdanosti i inovativnosti RURIS-a. Nakon skladištenja, preporučuje se punjenje u intervalima od 6 mjeseci do 1 godine.

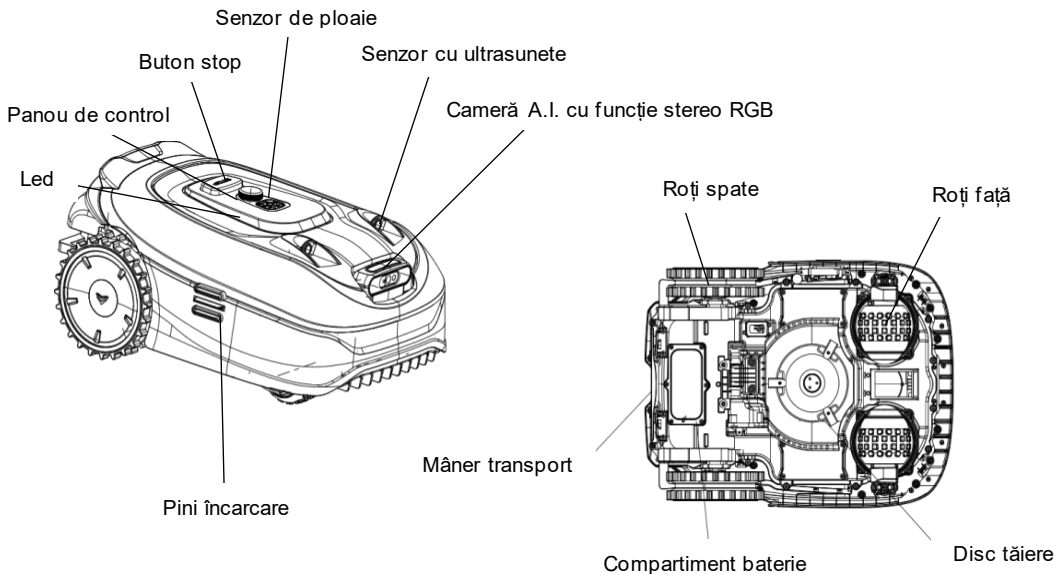
4. PREGLED STROJA



ROBOTSKA KOSILICA **Ruris Sentinel 1500** je izuzetno napredan stroj koji koristi tehnologiju naprednog pozicioniranja i navigacije (APNT), koja kombinira:

- navigacijska tehnologija putem satelita i RGB-a.
- MAPIRANJE vizualno.
- dijagnostička tehnologija vizualni A objekti.

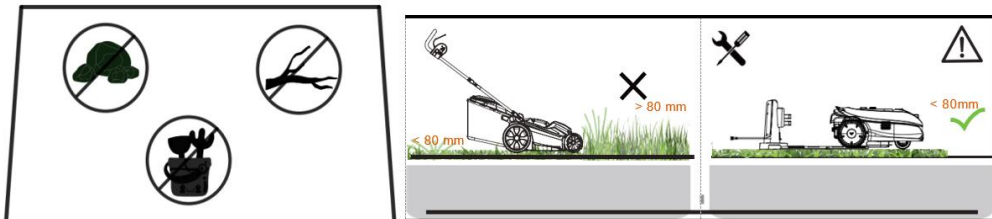
Ova tehnologija omogućuje robotskom sedlu mapiranje okoline i određivanje položaja sedla u okruženju s centimetarskom točnošću, što mu omogućuje surfanje i manevriranje OKO prepreka s velikom preciznošću.



Slike su samo u informativne svrhe, dobavljač zadržava pravo na strukturne i funkcionalne promjene opreme predstavljene u ovom priručniku.

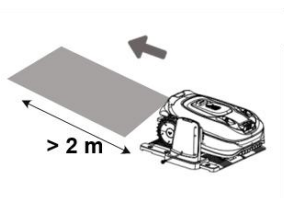
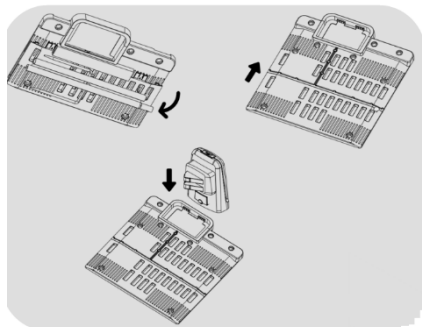
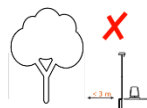
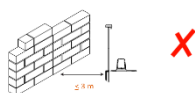
5. MONTAŽA

Uklonite grane drveća, kamenje, igračke i ostale prepreke koje mogu oštetiti robota i njegove oštrice.



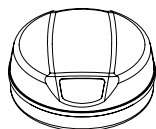
Sastavljanje i pozicioniranje stanice za punjenje

Prvo pronađite najbolji položaj za svoju stanicu za punjenje, razmislite o najbližoj vanjskoj utičnici, jer stanica mora biti spojena na nju. Pazite da je tlo na koje postavljate stanicu za punjenje ravno, suho, bez magnetskih polja i bez prepreka ispred. Držite priključnu stanicu najmanje 3 m od kuća, drveća i ograda. Ako je priključna stanica okružena zgradama ili drvećem, provjerite je li otvoreni kut ispred stanice veći od 110°. Pazite da ispred osnovne ploče priključne stanice bude najmanje 2 m ravnog prostora.

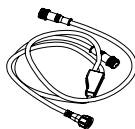


Montirajte RTK stanicu na teleskopsku šipku.

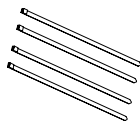
Nakon što pronađete pravi položaj za stanicu za punjenje i referentnu stanicu, slijedite dolje navedeni postupak za dovršetak instalacije priključne stanice i referentne stanice.



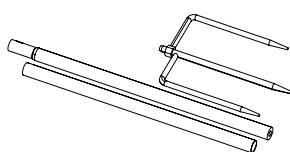
Stația de referință



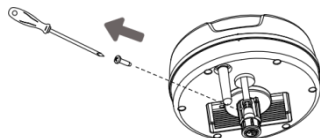
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



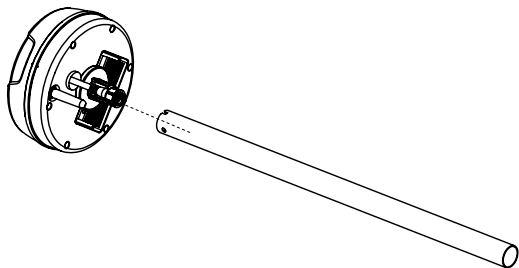
Coliere de plastic



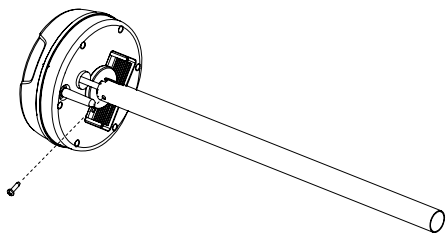
Tijă telescopică pentru stația de referință



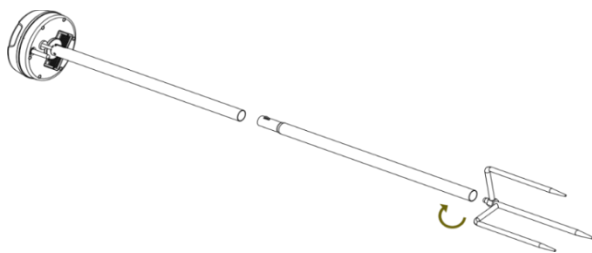
Uklonite vijke za pričvršćivanje referentne stanice.



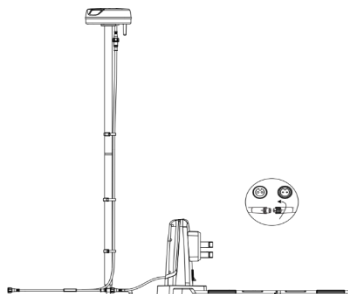
Ugradite teleskopsku šipku zajedno s referentnom stanicom.



Pomoću odvijača pričvrstite referentnu stanicu na teleskopsku šipku.



Spojite vrh s donjim dijelom teleskopske šipke



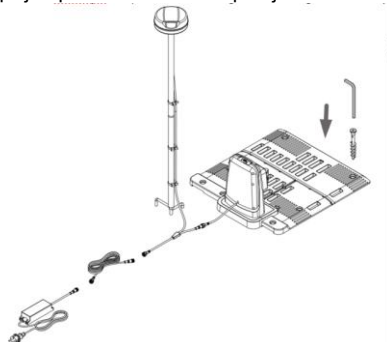
Spojite konektor (s duljim kabelom) na referentnu stanicu, spojite konektor (s kraćim kabelom) na priključnu stanicu, a zatim plastičnom vezicom pričvrstite kabel na šipku.

Pokretanje priključne stanice.

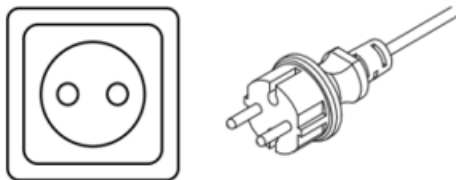
1. Spojite produžni kabel na izvor napajanja.



2. Spojite produžni kabel na priključnu stanicu i pričvrstite priključnu stanicu na tlo.



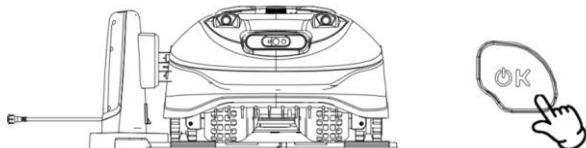
3. Uključite napajanje u utičnicu, a zatim uključite priključnu stanicu i referentnu stanicu.



Kada je priključna stanica uključena, plava LED lampica ispod će neprestano svijetliti. Ako se nijedna LED lampica ne upali, provjerite napajanje i priključke ili se obratite ovlaštenom Ruris centru.

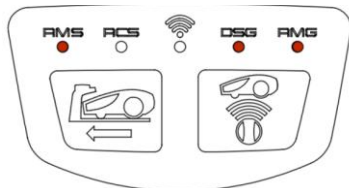


Uključite robotsku kosilicu i postavite je u priključnu stanicu.



Uključite glavni prekidač za uključivanje robotske kosilice i unesite kod Zadani PIN: 0000.

Nakon što se ROBOTSKA KOSILICA uključi i napuni u priključnoj stanici, pričekajte nekoliko trenutaka, a zatim provjerite vezu sa satelitima na ploči referentne stanice ili na zaslonu robota.



Pokazatelj RMS-a: Označava komunikaciju s robotskom kosilicom (putem radiofrekvencije).

LED svijetli neprestano - aktivna veza.

Trepćuća LED lampica – veza prekinuta.

RCS indikator : Rezervirano za komunikaciju s daljinskim upravljačem, trenutno ne koristi se (LED ne pokazuje nikakav status).

DSG indikator: Status satelitskog signala referentne stanice.

LED svijetli neprestano – referentna stanica ispravno radi.

Trepćuća LED dioda – referentna stanica ima problem.

RMG indikator: Status satelitskog signala robotske kosilice.

LED svijetli neprestano – robot ima dobar signal.

Trepćuća LED lampica – robot ima slab signal.

WiFi indikator: Normalno, LED treperi sporo. Tijekom načina uparivanja (referentna stanica i robot), LED svijetli stalno.

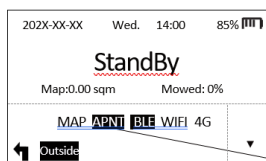
Tipka za vraćanje: Tipka za vraćanje robotske kosilice na priključnu stanicu.



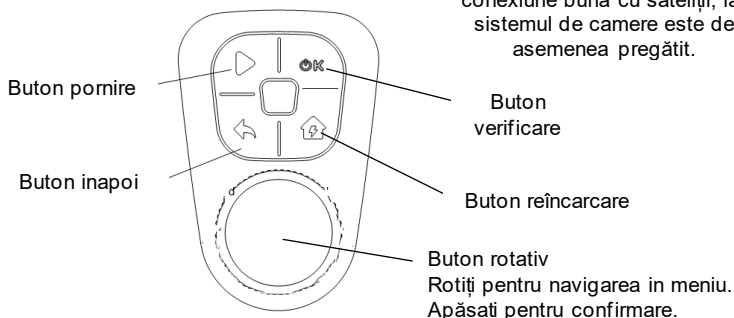
Gumb za uparivanje referentne stanice – Robot: Koristi se kada je instalirana nova referentna stanica i potrebno ju je upariti s robotom. Za aktiviranje funkcije pritisnite i držite gumb 5 sekundi.



U međuvremenu, status sustava može se provjeriti i na zaslonu robota. Kada se *tekst APNT* pojavi na zaslonu u drugoj boji, to znači da je sustav ispravno konfiguriran i spreman za izradu karte.



Simbol APNT – Indikator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 DODAVANJE ROBOTA U REVOLA APLIKACIJU I KONFIGURIRANJE SUSTAVA

REVOLA APP aplikacija

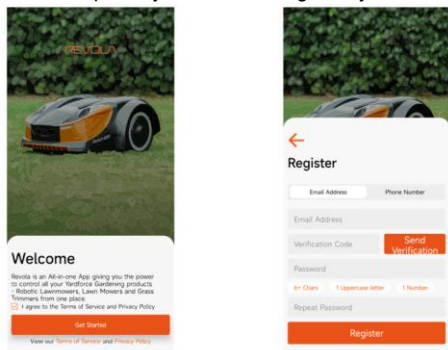
REVOLA APP aplikacija je komponenta bitan dio sustava . ROBOTSKA KOSILICARADI zajedno s ovom aplikacijom kako bi stvorila virtualni granični sustav koji će robot kasnije prepoznati, a Vi ćete ga koristiti za ispravan rad na tlu.

Za preuzimanje aplikacije, skenirajte QR kod . Također možete ručno pretraživati u trgovini aplikacija pomoću ključne riječi **"REVOLA APP"**.

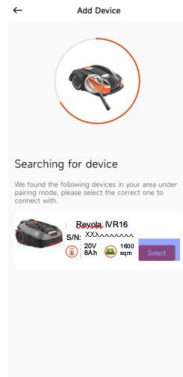
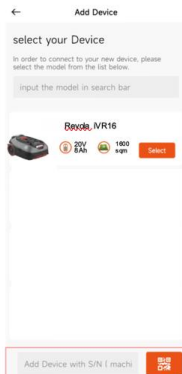
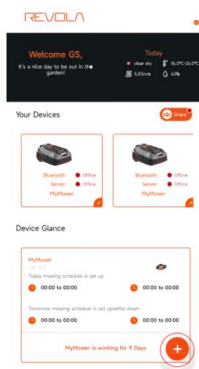
- **App Store** – za korisnike iPhonea
- **Google Play** – za korisnike Androida

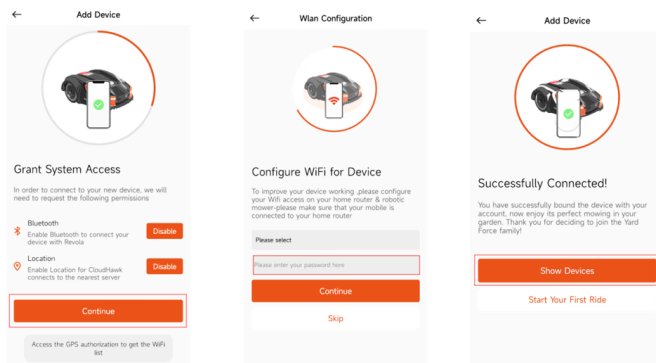


Otvorite aplikaciju REVOLA i registrirajte novi račun.



Za dodavanje kosilice kliknite na simbol "+" u donjem desnom kutu glavne stranice. Provjerite serijski broj kosilice na natpisnoj pločici, a zatim unesite serijski broj ili skenirajte QR kôd na natpisnoj pločici za nastavak i slijedite upute na zaslonu.

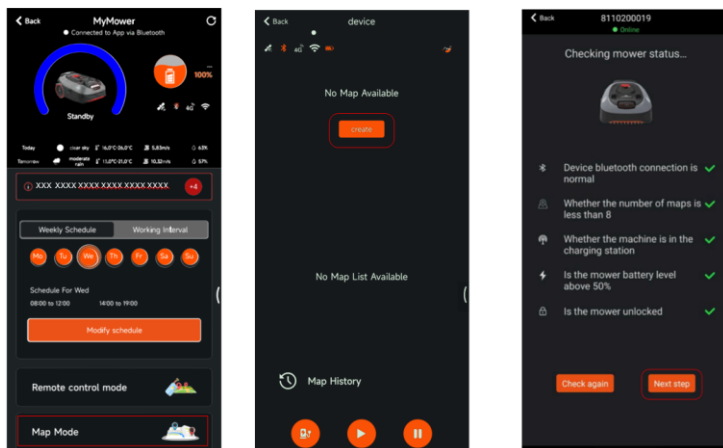




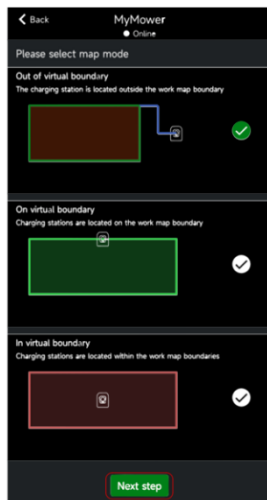
Planiranje i konfiguriranje radnog područja

Otvorite stranicu sa specifikacijama uređaja, odaberite način rada karte i stvorite novu kartu.

Prije ulaska u proces "Način rada karte" u aplikaciji, aplikacija će provjeriti status sustava kako bi se osiguralo da se karta može uspješno stvoriti. Ako naiđete na poteškoće, obratite se ovlaštenom RURIS centru za daljnju pomoć.



Aplikacija REVOLA podržava tri vrste postavljanja priključne stanice: na površini travnjaka, na površini travnjaka ili izvan površine travnjaka. Molimo odaberite odgovarajuću za svoju kartu.



Priključna stanica izvan virtualne granice travnjaka.

Molimo provjerite da priključna stanica nije preblizu zgrada, ograda ili drveća.
Molimo provjerite da postoji ravna linija od najmanje 2 m ispred osnovne ploče.

Priključna stanica na rubu OGRANIČITE virtualnu površinu travnjaka .

Molimo vas da se osedlate. PAZITE da priključna stanica nije preblizu zgrada, ograda ili drveća.

Molimo vas da se osedlate i PROVJERITE da postoji ravna linija od najmanje 2 m na matičnoj ploči za djevojčice .

površini travnjaka INSIDE LIMIT

Molimo vas da se osedlate. PROVJERITE da postoji ravna linija od najmanje 2 m na matičnoj ploči za djevojčice.

Molimo vas da ne postavljate priključnu stanicu preblizu virtualne granice (mora biti veća od 2 m).

Važne informacije prije crtanja karte

Prilikom crtanja radnog područja, molimo Vas da radite blizu kosilice kako biste izbjegli prekid signala; postupak zahtijeva Bluetooth vezu između stroja i aplikacije (molimo Vas da provjerite je li udaljenost između telefona i stroja manja od 10 m).



Razmak između graničnih točaka radnog područja mora biti veći od 50 cm, a granične točke mogu se crtati tek kada segment linije postane zelen.



Imajte na umu da je karta travnatog područja ograničena na 96 bodova.



Duljina i širina karte moraju biti manje od 100 metara.



--- Zeleno isprekidana linija: Točka se može nacrtati na trenutnoj poziciji.



--- Žuta isprekidana linija: Ne može se nacrtati točka na trenutnoj poziciji.



— Puna zelena linija: Granica rada stvorena.



— Puna plava linija: Put robotske kosilice do priključne stanice.



— Puna crvena linija: granice stvorene prepreke.



Briše zadnju nacrtanu točku.



Spremi i generiraj kartu.



Spremi kartu prepreka.



Dodajte prepreku.

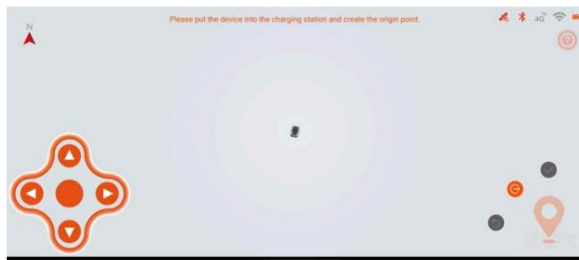
Crtaње karte s priključnom stanicom izvan radnog područja robota.

Konfigurirajte rutu putanje navođenja i radno područje.

Pažljivo

Tijekom procesa izrade karte, provjerite jesu li simboli satelita  i Bluetootha narančaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom kutu zaslona vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apšasať sã
marcaťi punctul

Označite prvu točku za priključnu stanicu.



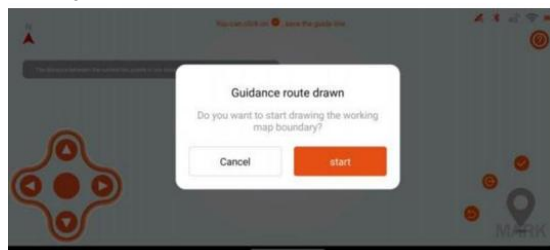
Kliknite za prikaz više informacija.

Korak 2



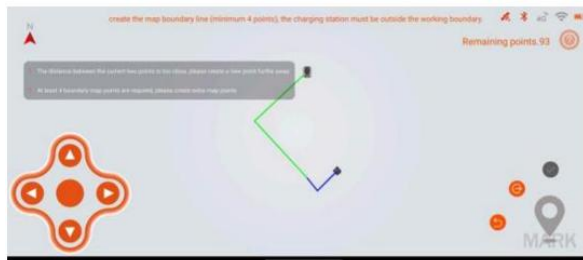
Prije označavanja prve točke putanje navođenja, imajte na umu da će ROBOT generirati liniju od 2 m ravne linije u priključnoj stanici za djevojčice.

Korak 3



Nakon što su sve točke navigacijske putanje označene, pritisnite gumb  za spremanje rute navođenja i nastavak postupka postavljanja virtualne karte.

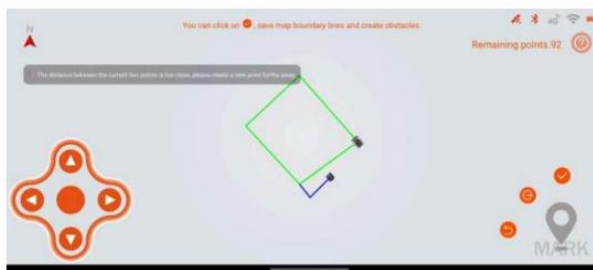
Korak 4



Korisnik mora imati na umu da je minimalna udaljenost između svake točke približno 50 cm, a sustav zahtijeva minimalno 4 točke (maksimalno 96 točaka).

Korisnik mora obratiti pozornost na status linije tijekom izrade karte i slijediti poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 5



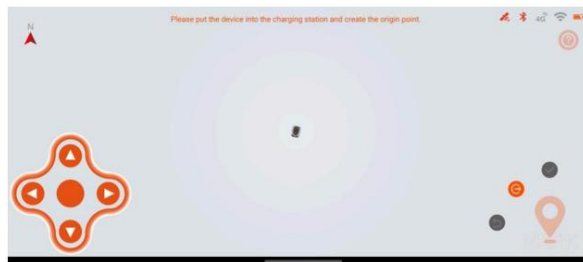
Nakon što su sve točke radnog područja označene, korisnik mora pritisnuti gumb , unijeti naziv i spremiti kartu.

Crtanje karte s priključnom stanicom u blizini radnog područja.

Postavljanje radnog prostora.

Tijekom procesa izrade karte, provjerite jesu li simboli satelita  i Bluetootha narančaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom kutu zaslona vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označite prvu točku za priključnu stanicu.

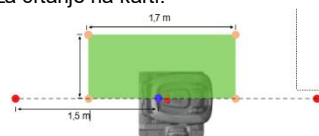
Korak 2



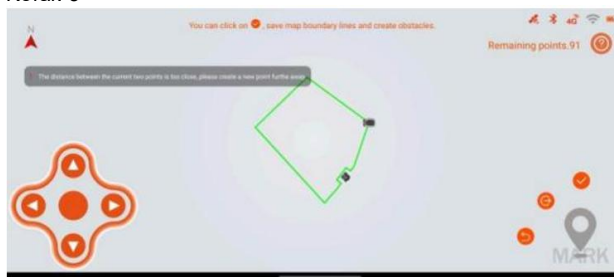
Stvaranje virtualne granice travnjaka pomoću navigacijskih gumba i točaka za crtanje na karti.

Obrezivanje oko stanice za punjenje.

Za učinkovitije košenje oko stanice za punjenje, sustav stvara posebno područje oko stanice i prvo ga kosi.



Korak 3



Nakon što su sve točke radnog područja označene, korisnik mora pritisnuti gumb  , unijeti naziv i spremiti.

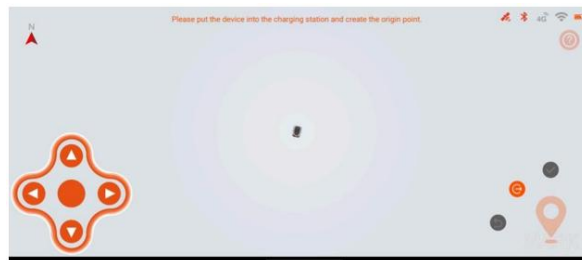
Crtaње karte s priključnom stanicom unutar radnog područja

. Postavljanje radnog područja.

Pažljivo!

Tijekom procesa izrade karte, provjerite jesu li simboli satelita  i Bluetootha narančaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom kutu zaslona vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

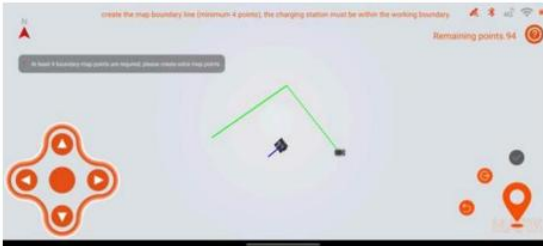
Označite prvu točku za priključnu stanicu.

Korak 2



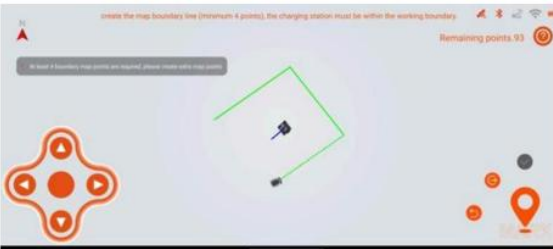
Navigirajte robota do sljedeće točke i označite drugu virtualnu graničnu točku.

Korak 3



Obratite pozornost na minimalnu udaljenost od otprilike 50 cm između točaka i zahtjev sustava od najmanje 4 točke (maksimalno 96 točaka).

Korak 4



Obratite pozornost na status linije tijekom izrade karte i poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 5



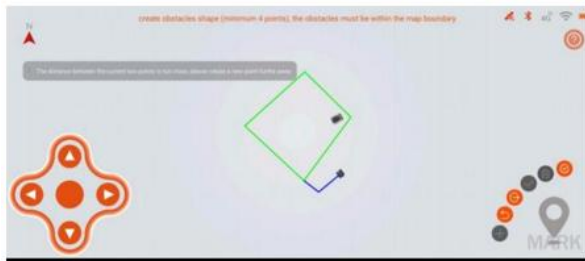
označite radno područje svima , pritisnite gumb  , unesite naziv i spremite radno područje.

dodavanje zabranjenog područja/prepreke na kartu.

Konfiguracijska zona zabranjena.

Pažljivo!

Tijekom procesa izrade karte provjerite jesu li simboli satelita  i Bluetootha narančaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom kutu zaslona mobilnog telefona.

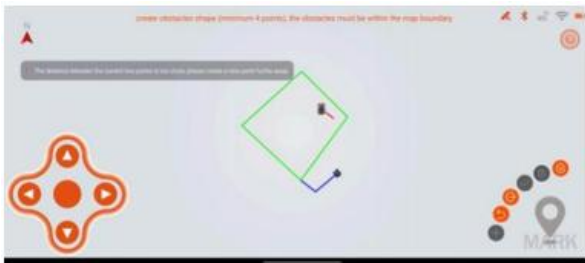
Korak 1

Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Navigirajte robota do prve točke zabranjenog područja/prepreke.

Korak 2

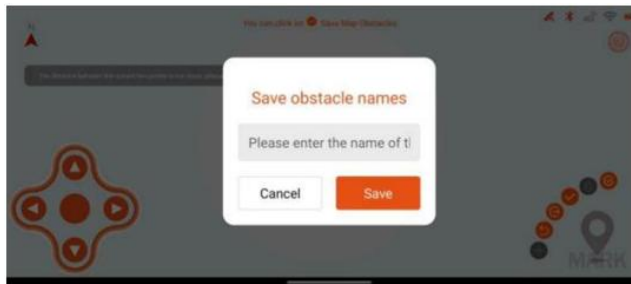
Označi točku 2. Nakon označavanja druge točke, linija će biti crvene boje, što označava rub zabranjene zone.

Korak 3

Obratite pozornost na minimalnu udaljenost od približno 50 cm između točaka i sistemski zahtjev od minimalno 4 točke (maksimalno 96 točaka).

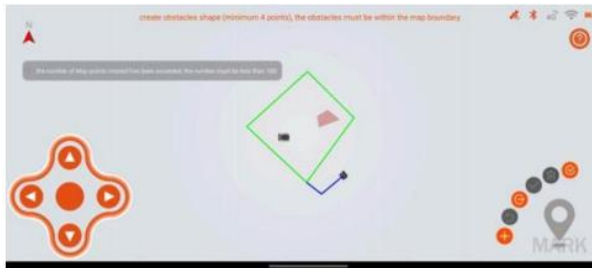
Obratite pozornost na status linije tijekom izrade karte i na poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 4



Nakon što označite sve bodove, pritisnite gumb , unesite naziv i spremite radni prostor.

Korak 5



Postavljeno zabranjeno područje bit će označeno drugim bojom na karti.

Generiranje i sinkronizacija karte s robotom.

Nakon što je karta imenovana i spremljena, aplikacija REVOLA komunicira s robotom i sinkronizira podatke karte s njim.



Dovršavanje postupka izrade karte.

Korisnik mora biti blizu robota i osigurati da je Bluetooth spojen prije dovršetka postupka izrade karte. Ako se postupak sinkronizacije karte prekine, korisnik se mora vratiti na stranicu karte i provjeriti je li karta uspješno spremljena.

Sučelje načina rada karte.

Nakon što je karta uspješno kreirana, bit će navedena na glavnoj stranici načina rada karte. Ovdje korisnik može pristupiti funkciji upravljanja preprekama.



Gumb za uređivanje prepreka.

Aplikacija podržava funkciju uređivanja prepreka. Pritiskom na ovaj gumb korisnik pristupa stranici za

uređivanje prepreka. Mora se osigurati da je robot povezan s mobilnim telefonom putem Bluetootha 

Gumb Izbriši kartu.

Pritiskom na ovaj gumb korisnik briše trenutno primijenjenu kartu.



Gumb na satelitsku kartu.

Pritiskom na ovaj gumb korisnik može vidjeti kartu u satelitskom načinu rada.



Gumb Povratak na priključnu stanicu.

Pritiskom na ovaj gumb korisnik naređuje robotu da se vrati na priključnu stanicu.



gumb.

Pritiskom na ovaj gumb, korisnik daje naredbu ROBOT-u da započne šišanje .



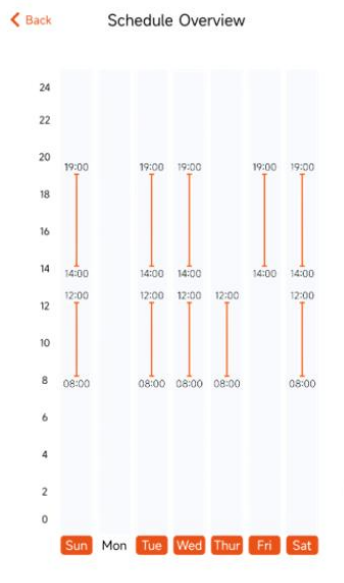
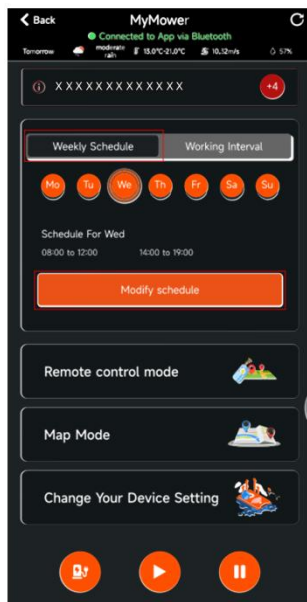
Gumb Pauza.

Pritiskom na ovaj gumb korisnik pauzira robota.



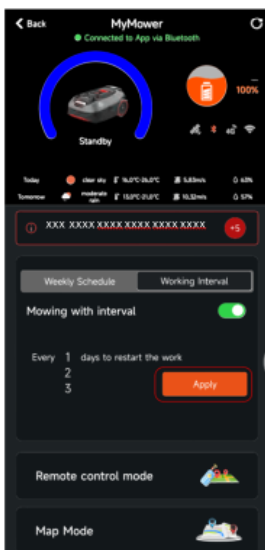
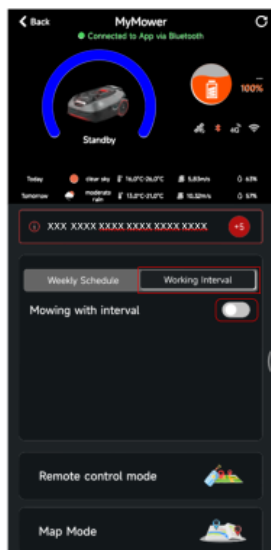
Postavljanje rasporeda rada

Korisnik može postaviti raspored rada putem REVOLA aplikacije. Postoje dva načina rasporeda: tjedni raspored i interval rada. U tjednom načinu rada korisnik može postaviti sedam dana, svaki dan ima dva vremenska intervala. U načinu rada intervala korisnika može postaviti dan ponovnog pokretanja nakon što robot završi s košenjem.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

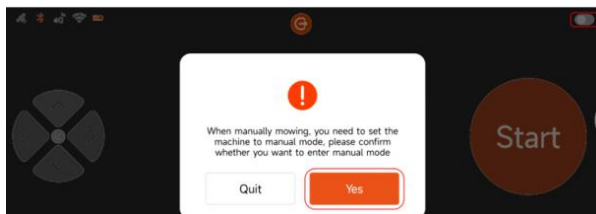
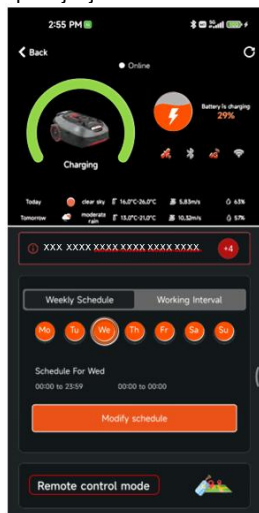


Radni interval.

U ovom načinu rada, robot će se ponovno pokrenuti i pokositi cijelu površinu travnjaka nakon postavljenog vremenskog intervala.

Način daljinskog upravljanja.

ROBOTSKA KOSILICA podržava „Način daljinskog upravljanja“. Korisnik može navigirati robota do određenog područja i pokrenuti motor kosilice. Mora biti blizu robota i paziti na rizik od nezgode tijekom daljinskog upravljanja.



Pažnja!

Način rada "Daljinsko upravljanje" zahtijeva da Bluetooth veza bude stalno održavana ; korisnik mora biti blizu robota dok koristi ovu funkciju.



Morate osigurati da je ovaj gumb omogućen dok koristite način rada "Daljinsko upravljanje".



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

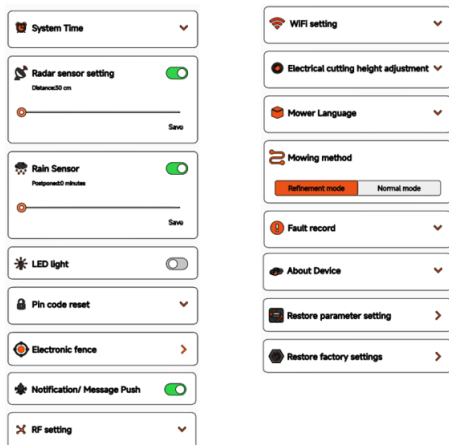
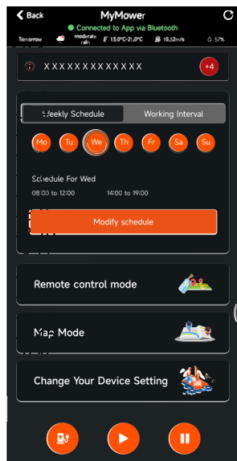
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

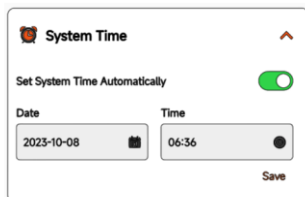
Promjena postavki

Na početnoj stranici uređaja dodirnite " Promijenite postavke uređaja" za pristup, pregled i promjenu postavki robotske kosilice.



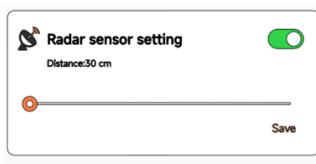
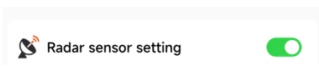
Postavljanje sistemskog vremena

Robotsku kosilicu možete konfigurirati da automatski postavlja sistemsko vrijeme, prateći vrijeme na vašem mobilnom telefonu, ili da ručno postavlja vrijeme rada.



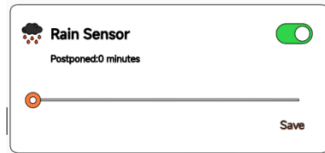
Postavljanje radarskog senzora

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam podešavanje udaljenosti detekcije radarskog senzora između 30 cm i 60 cm.



Postavljanje senzora za kišu

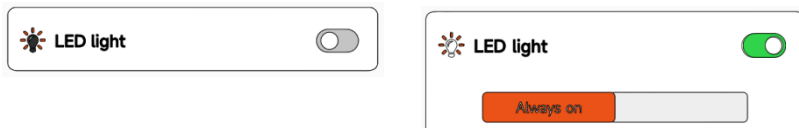
ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam aktiviranje ili deaktiviranje senzora za kišu. Nakon aktiviranja senzora, možete postaviti i vrijeme odgođe: vrijeme koliko će robot ostati u stanici za punjenje nakon što se senzor za kišu osuši.



Postavljanje LED svjetla

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam konfiguriranje LED svjetla. Nakon aktivacije dostupna su dva načina

rada: " Uvijek uključeno" i "Način puštanja u rad". Za detalje o načinu rada za testiranje pogledajte opis u nastavku.

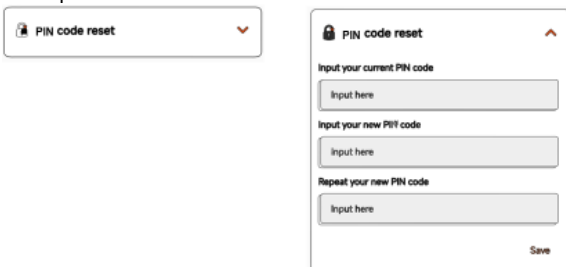


Način puštanja u rad Kada je aktivirana **opcija** provjere rada , LED svjetlo radi prema gore navedenim principima :

- **Stalno zeleno** : u stanju pripravnosti ili u radu, signal satelita. To je normalno.
- **Jaka zelena** : u stanju pripravnosti ili u radu, signal satelita je slab, ali je funkcioniranje moguće.
- **Konstantno plavo** : tijekom punjenja, signal satelita je normalan.
- **Plavo treptanje** : tijekom punjenja signal satelita je slab, ali je funkcioniranje moguće.
- **Stalno crveno** : zaustavljanje u nuždi / očitavanje / nedostatak veze između referentne stanice i robota.
- **Trepćuće crveno: stanje** greške .
- **Trepćuće žuto** : slab signal satelita.
- **Konstantno ljubičasto** : u načinu rada "daljinsko upravljanje" , signal satelita To je normalno.
- **Jaka ljubičasta** : u načinu rada "daljinsko upravljanje " , signal satelita je slab, ali je funkcioniranje moguće.
- **Konstantno bijelo** : s vremenom OTA (firmware) ažuriranje) proces

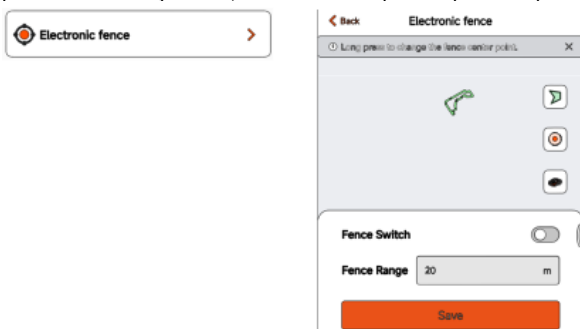
Resetiranje PIN koda

ROBOTSKA KOSILICAomogućuje vam resetiranje PIN koda. Nakon unosa početnog PIN koda, za uređaj se može postaviti novi PIN kod.



Postavke električne

ograde ROBOTSKA KOSILICAomogućuje omogućavanje ili onemogućavanje električne ograde. Nakon omogućavanja prekidača "Prekidač ograde" , pritisnite gumb  za postavljanje početne točke električne ograde. Nakon toga možete KONFIGURIRATI vrijednost "Domet ograde". Ako sustav otkrije da je robot premašio ovu vrijednost, automatski će poslati poruku upozorenja putem mobitela korisnika PHONE -a.



Obavijesti / Slanje poruka

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam omogućavanje ili onemogućavanje funkcije slanja obavijesti/poruka. Nakon omogućavanja ove funkcije, sustav će automatski slati poruke na korisnikov mobilni telefon kad god se dogode relevantni događaji u radu robota.


Notification/ Message Push
☒

Postavka radiofrekvencije (RF)

Prilikom korištenja više uređaja u neposrednoj blizini (npr. dvije jedinice na istom polju), ako dođe do smetnji radiofrekvencije, postavka se može provjeriti i, ako je potrebno, RF kanal se može promijeniti.


RF setting


RF setting

Slink info

ID:
MD:
The communication is abnormal, the same channel exists nearby
2110000528,RSTA,74,Online
Slink status:

Postavka

WiFi-ja ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam konfiguriranje WiFi pristupa. Na primjer, ako se promijeni kućni usmjerivač, možete unijeti novo WiFi ime i lozinku, a robot će koristiti te podatke za povezivanje s internetom. Preporučuje se imati na umu da robot podržava samo frekvenciju od 2,4 GHz.


WiFi setting


WiFi setting

Select your WiFi name:

Input your password:
 ave
Save

Podešavanje visine košnje

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam podešavanje visine košnje putem ove funkcije.


Electrical cutting height adjustment


Electrical cutting height adjustment

Select your cutting height: 50 mm

Save

Postavljanje jezika zaslona.

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam odabir jezika zaslona.


Mower Language

Način košnje

ROBOTSKA KOSILICAomogućuje vam odabir načina košnje. Dostupne su dvije metode: " Način dvostrukog pokrivanja" i "Normalni način".

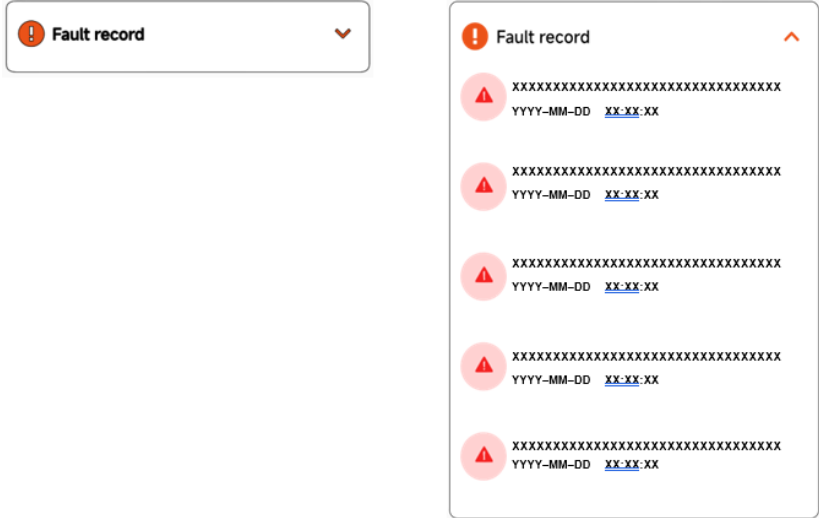


Dvostruki način rada: ROBOTSKA KOSILICAće prvo kositi od sjevera prema jugu, a zatim od istoka prema zapadu.

Normalni način rada: ROBOTSKA KOSILICAprvo kosi od sjevera prema jugu, a za nepokošene zone kositi će od istoka prema zapadu kako bi ih u potpunosti pokrila.

Zapisnik pogrešaka

ROBOTSKA KOSILICAomogućuje vam pregled posljednjih pet zapisa o pogreškama pomoću ove funkcije.



O uređaju

ROBOTSKA KOSILICAomogućuje vam pregled informacija o uređaju. Također možete provjeriti verziju softvera i je li dostupna nova verzija.



About Device

<robotic mower: XXXXXX
 Total working days: XXXXXX
 Charge and discharge circles: XXXX

SN:

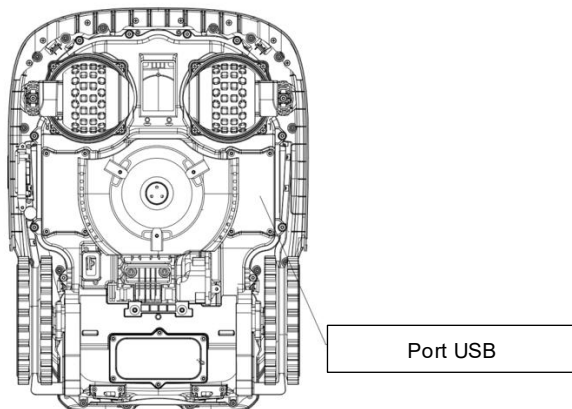
BLE MAC address:

WiFIMAC address:

Firmware version:

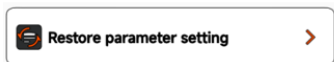
Ažuriranje softvera izvan mreže

Sustav također podržava funkciju ažuriranja softvera u izvanmrežnom načinu rada. Izvanmrežni softver bit će dostupan na našoj web stranici, a korisnik treba preuzeti datoteku na USB uređaj i izvršiti ažuriranje prema uputama u nastavku.



Vraćanje parametara

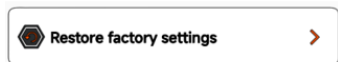
ROBOTSKA KOSILICA omogućuje vam resetiranje parametara iz izbornika za konfiguraciju.



Parameter settings will be reset, is it reset?

Vraćanje tvorničkih postavki

ROBOTSKA KOSILICA omogućuje potpuno resetiranje svih podataka, uključujući kreirane karte.



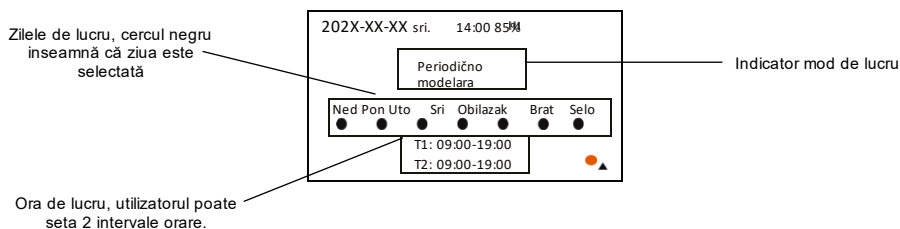
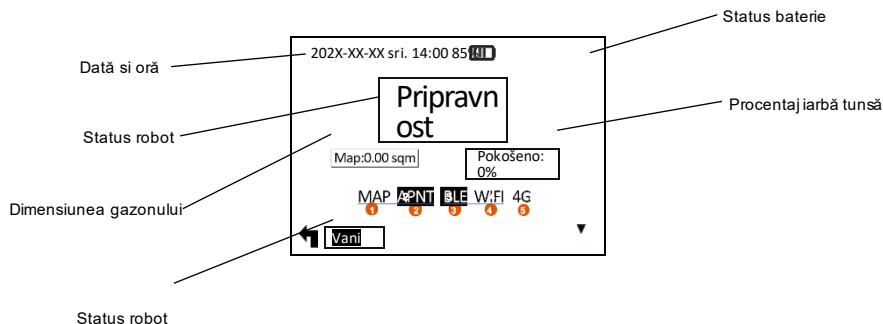
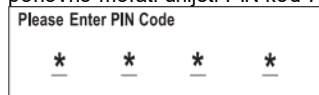
4. PUŠTANJE U RAD

Prikaz i rad

Početna stranica nakon pokretanja

Nakon uključivanja robotske kosilice, korisnik mora unijeti **PIN kod** (molimo postavite PIN kod ako se robot koristi prvi put).

Ako korisnik ne konfigurira ROBOTA unutar 3 **minute**, robot će se ponovno blokirati, a KORISNIK će ponovno morati unijeti PIN kod.



1. Simbol KARTE

Indikator karte: kada se prikazuje u drugoj boji, to znači da je u sustavu pohranjena radna karta.

2. Simbol APNT

Indikator statusa sustava: kada se prikazuje u drugoj boji, to znači da robot ima dobru vezu sa satelitskim sustavom i da je kamera spremna.

3. Simbol BLE

Indikator Bluetootha: Kada je Bluetooth povezan, simbol se prikazuje u drugoj boji.

4. Simbol Wi-Fi-ja

WiFi-ja : kada je WiFi povezan, simbol se prikazuje u drugoj boji.

5. Simbol 4G

4G indikator: kada su mobilni podaci povezani, simbol se prikazuje u drugoj boji.

6. Simbol▼

Pomoću tipke "↓" na navigacijskoj tipkovnici pomičite se po zaslonu na sljedeću stranicu.

7. Simbol▲

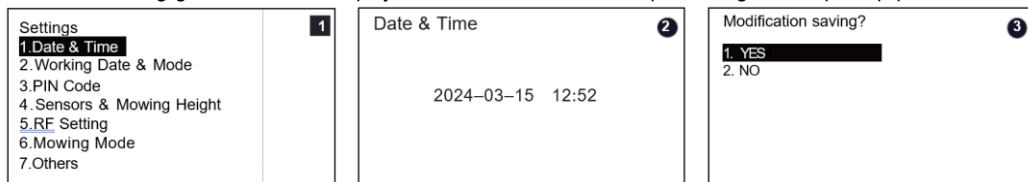
Pomoću tipke "↑" na navigacijskoj tipkovnici pomičite se po zaslonu na prethodnu stranicu.

Glavni izbornik postavki robota

Kada se na ekranu robota prikaže glavno sučelje, pritisnite gumb "Natrag" za pristup stranici s postavkama funkcija robota.

Postavljanje "datuma" i sata

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Datum" i "sat" , a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama.



Postavljanje "Datuma i načina rada"

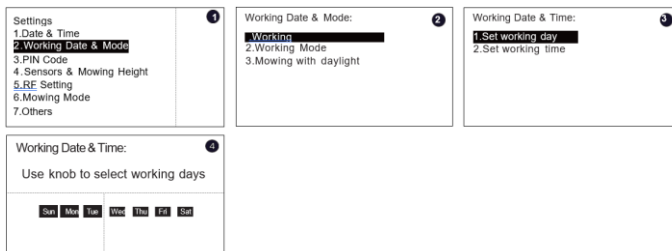
Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Datum i način rada", a zatim pritisnite gumb za ulazak u postavku.

Ova postavka uključuje tri opcije:

1. Radni datum i vrijeme.
2. Način rada.
3. obrezivanje u doba dana.

postavke radni dani

Molimo vas da se osedlate robota, slijedite slike od svibnja nadalje i pomoću okretnog gumba postavite radne dane robota .



postavke radnog vremena

Molimo vas da se osedlate robota, slijedeći slike od svibnja nadalje, i pomoću okretnog gumba postavite radno vrijeme robota .

Za svaki aktivirani radni dan korisnik može postaviti dva vremenska intervali.

Settings 1.Date & Time 2.Working Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Working Date & Mode: 1.Working Mode 2.Working Mode 3.Mowing with daylight	2	Working Date & Time: 1.Set working day 2.Set working time	3															
Set working time <table border="1"> <tr> <td>Sun</td><td>Mon</td><td>Tue</td><td>Wed</td><td>Thu</td><td>Fri</td><td>Sat</td> </tr> <tr> <td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td> </tr> </table> 09:00-19:00 09:00-19:00		Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	0	1	2	3	4	5	6	4	Set working time Working Date: Fri 09:00-19:00 09:00-19:00			5
Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat														
0	1	2	3	4	5	6														

postavke PIN kod

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Lozinka", a zatim pritisnite gumb za postavku pristupa A. Za promjenu PIN koda, korisnik mora :

- unesite postojeći PIN kod.
- uvedite novi PIN kod.
- potvrđeno ponovnim unosom novog PIN koda.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Enter Old PIN code * * * *	2	Enter New PIN code * * * *	3
Please Re-Enter New PIN code * * * *		4			

Postavljanje "Senzora" i visine košnje "

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Senzori" i " visina košnje" , a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama .

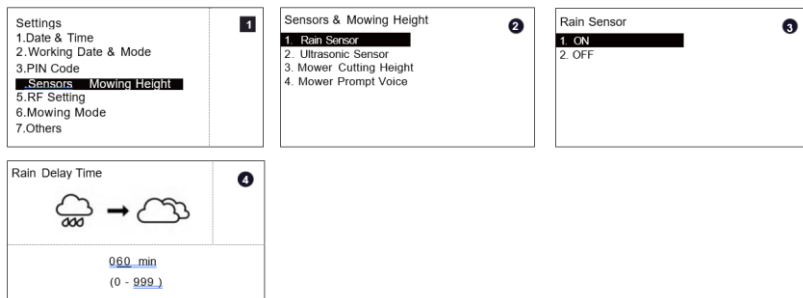
U ovim postavkama, korisnik može KONFIGURIRATI sljedeće funkcije:

- senzori za kišu
- Ultrazvučni senzor
- Visina rezanja robotom
- Glasovne obavijesti robota

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2
---	---	---	---

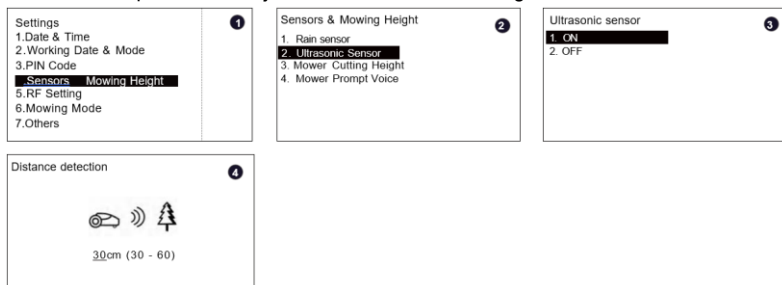
senzori za kišu

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Senzor kiše", a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama. Nakon toga, korisnik može postaviti vrijeme odgode u priključnoj stanici, a zatim kada SENZOR otkrije suhoću. Nakon završetka postavke, ovo će se primijeniti.



Ultrazvučni senzor

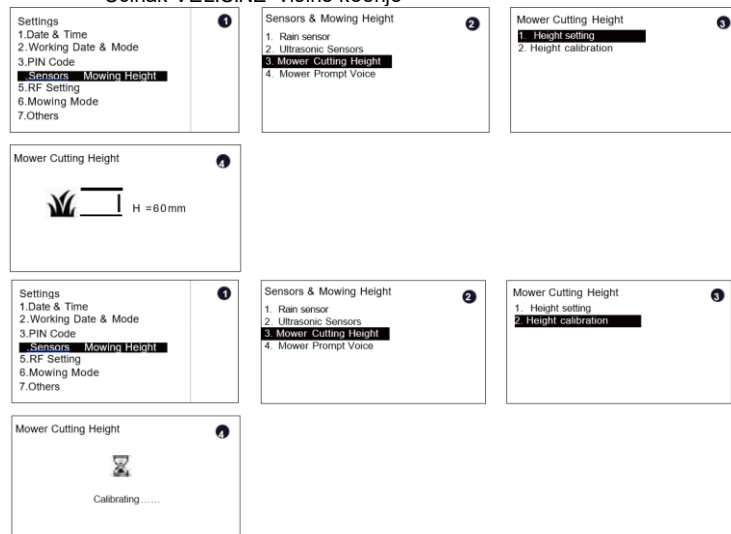
Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Ultrazvučni senzor", a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama. Nakon toga, korisnik može postaviti udaljenost između ultrazvučne glave senzora i detektiranih objekata.



Visina rezanja robotom

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Visina košnje robota", a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama. Nakon toga, korisnik može koristiti rotirajuću tipku kako bi :

- Podesite željenu visinu rezanja
- Učinak VELIČINE visine košnje

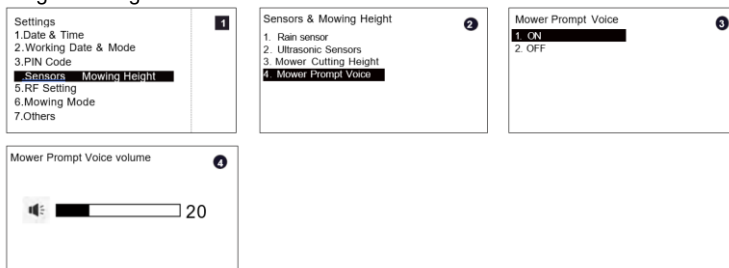


Glasovne obavijesti robota

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Glasovna obavijest robota", a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama.

Korisnik možda:

- Aktivirajte ili deaktivirajte glas obavijesti robota .
- Podesite glasnoću glasa .

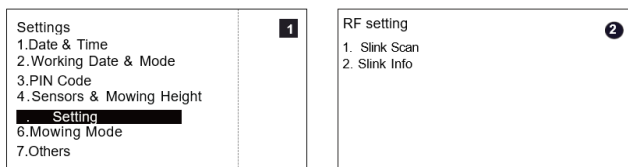


RF postavka

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "RF Setting" (RF postavke), a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama.

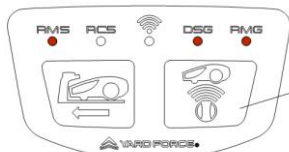
U ovim postavkama postoje dvije opcije:

1. Slink Scan – omogućuje skeniranje dostupnih RF frekvencija za otkrivanje veza.
2. Slink Info – prikazuje informacije o trenutnoj RF vezi, kao što su izvješće o napajanju ili detalji o RF modulu.



Skeniranje slinka

Zatim, kada KORISNIK mora promijeniti referentnu stanicu ili postoje smetnje na postojećem komunikacijskom kanalu, potrebno je koristiti Slink Scan za pretraživanje i uparivanje KANALA u skladu s tim.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsăți butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Skeniranje slinka

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite postavci "Slink Scan" .

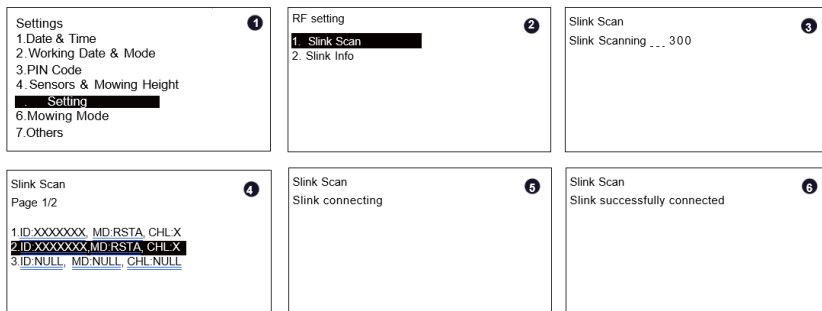
ROBOT će pokušati pronaći referentne stanice dostupne 300 sekundi.

Nakon END skeniranja, svi otkriveni kanali bit će prikazani na popisu.

- Pomoću okretnog gumba odaberite odgovarajuću stavku.
- Provjerite da odabrani ID ODGOVARA serijskom broju referentne stanice.

ROBOT će tada pokušati uspostaviti vezu s referentnom stanicom .

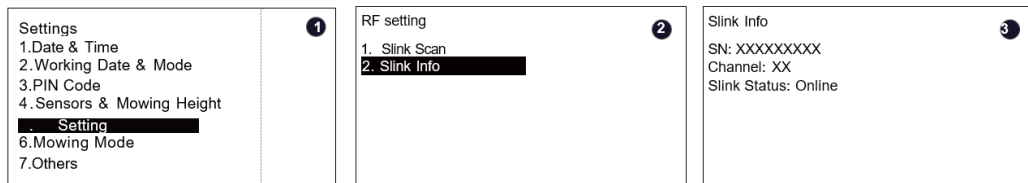
- Nakon što se uspostavi veza , na zaslonu će se prikazati poruka "Veza uspješno uspostavljena " .



Informacije o Slinku

Pomoću okretnog gumba odaberite "RF" Postavka", a zatim pritisnite gumb A za pristup postavci "Slink Info". Na ovoj stranici bit će prikazane sljedeće informacije:

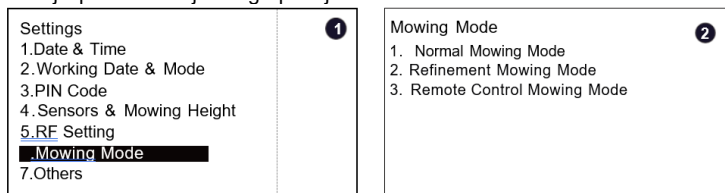
- Serijski broj referentne stanice
- RF kanal
- Status veze



Postavljanje "Načina obrezivanja"

Korisnik može odabrati tri načina obrezivanja:

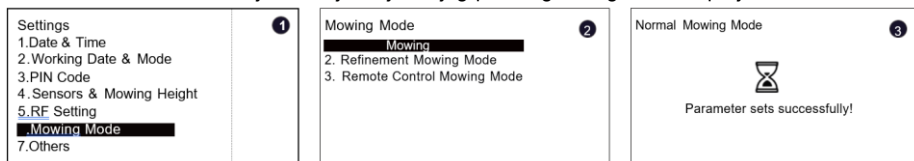
1. Normalni način šišanja.
2. Rafinirana frizura.
3. Način rezanja pomoću daljinskog upravljača.



Normalni način šišanja

Pomoću okretnog gumba odaberite "Normalni način podrezivanja".

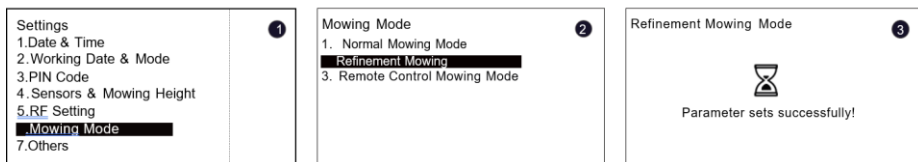
Na taj način, robot će kositi travnjak u smjeru sjever-jug prema geomagnetskom polju.



Rafinirani stil frizure

Pomoću okretnog gumba odaberite "Način finog podrezivanja".

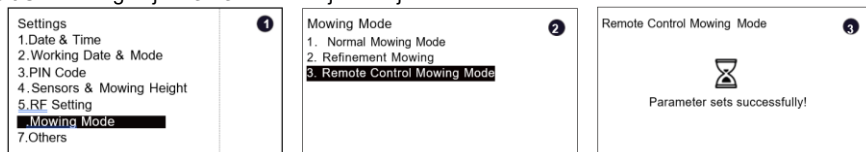
Na taj način, robot će prvo kositi travnjak u smjeru sjever-jug prema geomagnetskom polju, a zatim će kositi u smjeru istok-zapad.



Način rezanja pomoću daljinskog upravljača

Pomoću okretnog gumba odaberite "Način podrezivanja" na daljinskom upravljaču.

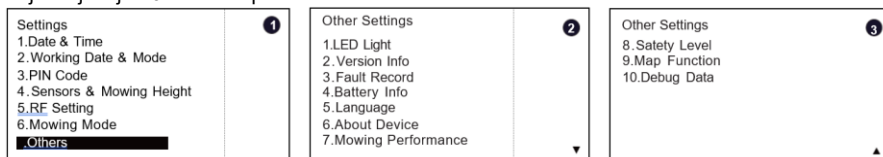
U ovom načinu rada, robot će se povezati s mobilnim telefonom putem Bluetootha, a KORISNIK će koristiti APLIKACIJU za navigaciju ROBOTA i košnju travnjaka.



Postavka "Ostalo"

Pomoću okretnog gumba odaberite opciju "Ostalo".

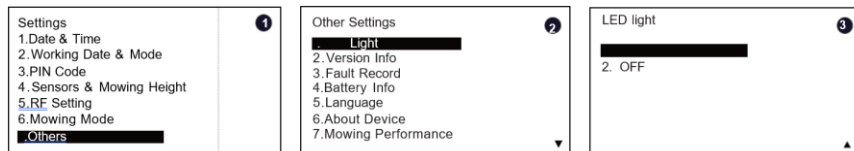
Ova funkcija uključuje 10 različitih postavki.



postavke LED svjetla

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "LED svjetla".

Korisnik može aktivirati ili deaktivirati LED traku.



funkcionalna LED svjetla

Kada su LED svjetla upaljena, RADE prema sljedećem principu:

- Stalno zeleno: u stanju pripravnosti ili u radu, satelitski signal. To je normalno.
- Zeleno pulsiranje: u stanju pripravnosti ili u radu, signal satelita je slab, sustav kamere je neispravan djela.
- plava: tijekom punjenja, signal satelita je normalan.
- Plavo pulsiranje: tijekom punjenja signal satelita je slab, ali radi.
- Stalno crveno: zaustavljanje u nuždi / očitavanje / nema veze između referentne stanice i robota.
- Trepćuće crveno: stanje greške.
- Trepćuće žuto: slab signal satelita.
- Stalno ljubičasto: u modulu daljinskog upravljanja, signal satelita. To je normalno.
- Pulsirajuća ljubičasta: u modulu daljinskog upravljanja, signal satelita je slab, ali radi.

Informacije o verziji

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Informacije" o verziji.

Korisnik može provjeriti informacije o uređaju, kao što su verzija firmvera, serijski broj i drugi tehnički detalji.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	SN: XXXXXXXXXX HstVer: XXXXX NavVer: XXXXX DMVer: XXXXXXX CMVer: XXXXXXX SIGVer: XXXXXXX FMLVer: XXXXXXX FMRVer: XXXXXXX	3
DISVer: XXXXXXXXXX LTEVer: XXXXX WIFVer: XXXXX CamVer: XXXX VSLAM: XXXX FontVer: XXXX	4				

GREŠKE PRI PRIJAVI

Pomoću okretnog gumba odaberite i A pristupite funkciji "Snimanje pogrešaka".

Ovdje će biti prikazano NAJNOVIJEG pet GREŠAKA koje je robot zabilježio.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Fault Record Fault 1: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 2: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 3: Lifted 20XX-06-18 08:00	3
Fault Record Fault 4: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 5: Lifted 20XX-06-18 08:00	4				

Informacije o bateriji

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Informacije" o bateriji.

Ovdje će biti prikazane informacije o bateriji robota.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Battery Info 1.Charging times: XX 2.Voltage: XX.0V 3.Current: X.X A 4.Adaptor: X.X V 5.Temperature: XX.X°C, Normal	3
--	---	--	---	--	---

Jezik

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Jezik".

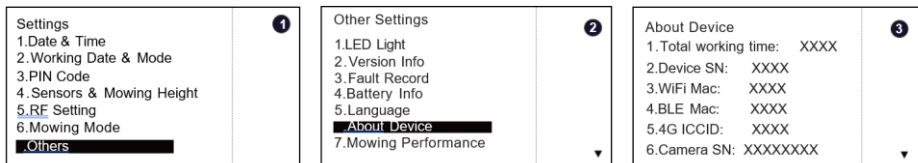
Ovdje možete odabrati jezik na kojem će se robot prikazivati.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Language 1.English 8.Italiano 2.Svenska 9.Nederlands 3.Deutsch 10.Norsk 4.Dansk 11.Polski 5.Espanol 12.Cesky 6.Suomalainen 13.Portugues 7.Francais 14.简体中文	3
--	---	--	---	--	---

O uređaju

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "O uređaju".

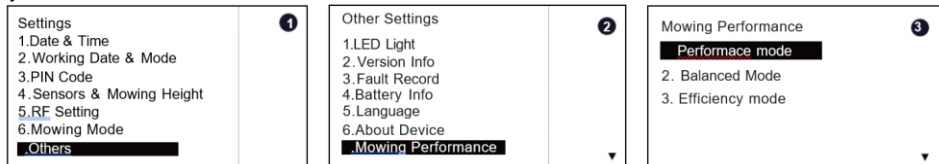
Ovdje korisnik može provjeriti informacije o uređaju.



Smanjenje performansi

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Performance" i "haircut".

Postoje tri NAČINA RADA za motor trimera .



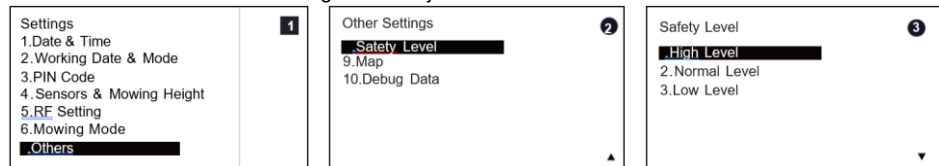
Načini rada motora trimera

1. rada : brzina vrtnje motora trimera je 3500 okretaja u minuti, s maksimalnom snagom izlaz .
2. Uravnoteženi način rada: brzina vrtnje motora trimera je 2850 okretaja u minuti, pogodno za normalan travnjak.
3. učinkovitosti : brzina vrtnje motora trimera je 2500 okretaja u minuti, što pruža najbolji omjer između snage i potrošnje energije .

Razina sigurnosti

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Razina sigurnosti" .

ROBOTSKA KOSILICA ima tri razine sigurnosti koje korisnik može odabrati.



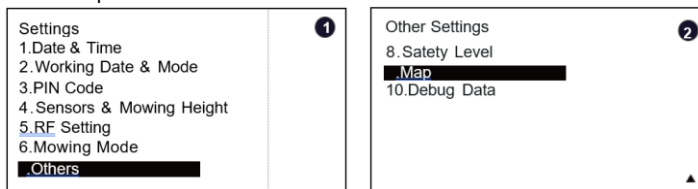
1. Visoka razina: za svaki datum Kada ROBOT uđe u stanje pripravnosti ili se pritisne tipka za zaustavljanje , Robot zahtijeva UNOS PIN koda prije nego što se aktivira.

2. Normalna razina: nakon pokretanja ili nakon što se dogodila greška , ili ako je robot bio u stanju pripravnosti dulje od 5 minuta, korisnik mora unijeti PIN kod prije aktiviranja robota.

3. Niska razina: tek nakon pokretanja ili nakon što se dogodila greška , korisnik mora unijeti PIN kod.

Funkcija "Karta"

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Karta" . Pomoću ove opcije korisnik može postaviti radnu trenutnu brzinu robota s mapom .



" Informacije o karti "

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Informacije o karti" . U ovom odjeljku korisnik može vidjeti informacije o trenutno primijenjenoj karti.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Map Info Map Size: XXX sqm Mowed Size: XXX sqm Obstacle Size: XXX sqm
---	---

karta brisanja

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Izbriši kartu". Korisnik može izbrisati primijenjenu kartu iz ovog izbornika.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Delete Map Map is already existing. Delete old map information? Please press OK to <u>confirm!</u>	Delete Map Deleting Map...
Delete Map Delete map done.		

Resetiranje karte

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Ponovno pokretanje košnje". Nakon što omogućite funkciju "Ponovno pokretanje košnje", napredak košnje će se resetirati na nulu.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Restart Mowing 1. Yes 2. No
---	--

Rješavanje problema s podacima

Pomoću okretnog gumba odaberite i pristupite funkciji "Debug Data". Ovu funkciju koristi isključivo ovlašteni servis.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Other Settings 8.Safety Level 9.Map Function 10.Debug
---	---

5. ODRŽAVANJE, SKLADIŠTENJE I RJEŠAVANJE PROBLEMA

Čišćenje i održavanje

Važno je održavati robotsku kosilicu čistom.

Robot će se lakše penjati uzbrdicama ako su kotači čisti, a oštrice će također bolje rezati ako su čiste i oštre. Nikada ne koristite visokotlačni perač za čišćenje.

Čišćenje tijela

Koristite meku četku i/ili vlažnu krpu s deterdžentom za kućanstvo.

Čišćenje donje strane

Provjerite je li prekidač za napajanje u položaju ISKLJUČENO i nosite zaštitne rukavice. Okrenite robota na bok kako biste otkrili donju stranu, očistite disk s oštricama i okvir mekom četkom ili vlažnom krpom. Okrenite disk kako biste osigurali da se slobodno kreće.

Oštrenje/zamjena oštrica;

Ako su oštrice istrošene s jedne strane, mogu se okrenuti.

Ako su oštrice oštećene ili pokazuju znakove neravnoteže, moraju se zamijeniti.

1. Okrenite uređaj.
2. Odvmite vijke oštrica s dna uređaja, a zatim okrenite oštrice.
3. Pričvrstite lopatice vijcima.

Zamjena oštrica

3. Uklonite stare oštrice i zamijenite ih sljedeći gore navedene korake.

Zimsko skladištenje

Tijekom zime, robotsku kosilicu, priključnu stanicu i napajanje pohranite na suhom mjestu. Preporučujemo skladištenje u šupi, garaži ili, po mogućnosti, u zatvorenom prostoru.

Pripremite uređaj za zimsko skladištenje na sljedeći način :

1. napunite bateriju do 80%.
2. Prebacite glavni prekidač u položaj "ISKLJUČENO".
3. Očistite robotsku kosilicu .
4. Isključite napajanje iz električne utičnice .
5. Isključite napajanje iz priključne stanice.

Ako je moguće, proizvod zapakirajte u originalnu ambalažu.

recikliranje



Ne bacajte električnu, industrijsku elektroničku opremu i sastavne dijelove u kućni otpad!
Informacije o EE otpadu. Uzimajući u obzir odredbe OUG 195/2005 - o zaštiti okoliša i OUG 5/2015. Potrošači će uzeti u obzir sljedeće upute za predaju električnog otpada, navedene u nastavku:

- Potrošači imaju obvezu ne uklanjati oprema otpad ELEKTRIČNI i elektronički opremu (EE otpad) kao nesortirani komunalni otpad i za prikupljanje odvojen ovaj EE otpad.

- Prikupljanje OVOG otpada pod nazivom (EE) će biti provodi Javna služba za prikupljanje u radijusu SVAKE županije i putem centara za prikupljanje koje organiziraju operateri OVLAŠTENI za prikupljanje EE otpada. Informacije pruža uprava za zaštitu okoliša Fond www.afm.ro ili ČASOPIS Europski sindikati .

- Potrošači mogu besplatno vratiti EE otpad na određena mjesta za prikupljanje prethodno .

Sljedeća tablica bilježi informacije o pogreškama prikazane na LCD zaslonu i koristi se za informiranje korisnika o sadržaju grešaka, za rješavanje problema i njihovo uklanjanje. Kada se pojavi greška koja ostane neriješena, ona se bilježi i pohranjuje u uređaju.

Rješavanje problema s robotom

Problem	Mogući uzroci	Sanacijska rješenja
Lift	Senzor podizanja se aktivirao.	Greška će se obično automatski riješiti. Ako problem i dalje postoji, provjerite kućište robota.
Srušiti	Senzor sudara se aktivirao.	Greška će se obično automatski riješiti. Ako problem i dalje postoji, provjerite kućište robota.
Nagib	Senzor nagiba se aktivirao.	Normalno, greška se automatski rješava. Ako se nastavi, postavite robota na vodoravnu površinu i ponovno provjerite.
Promet	Senzor prevrtanja se aktivirao.	Ova se greška prikazuje kada se robot prevrne.
Vani	Robot je izvan virtualne granice.	Kada robot otkrije da je prekoračio virtualni limit, prikazat će se ova poruka o pogrešci.
Raina	Senzor za kišu se aktivirao.	Kada senzor detektira kišu, ova informacija će se pojaviti na zaslonu.
CNtCPro	Motor trimera je pregrijan.	Kada motor kontinuirano radi pod velikim opterećenjem, njegova

		temperatura može porasti i prikazat će se ova greška. Nakon razdoblja mirovanja, robot bi se trebao automatski oporaviti.
Jama	Robot je blokiran.	Kada se robot zaglavi u nekom području i ne može se osloboditi, prikazat će se ova greška. Provjerite područje i premjestite robota na otvoreno mjesto.
BatLow	Baterija robota je slaba.	Kada je razina baterije niska, prikazat će se ova poruka. Molimo vas da robota napunite u priključnoj stanici.
CStErr	Motor trimera se ne može inicijalizirati.	Isključite robota i ponovno ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Tilt1Er / Tilt2Er	Senzor ubrzanja se ne može inicijalizirati.	Isključite robota i ponovno ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
PathErr	Robot nije uspio isplanirati rutu košnje.	Isključite robota i ponovno ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Nema karte	Robot nema spremljenih mapa.	Molimo vas da kreirate i primijenite kartu; greška će automatski nestati.
Nema pozicije	Robot ne može dobiti podatke o položaju.	Premjestite robota na otvoreno područje i pričekajte nekoliko trenutaka. Ako se poruka nastavi, obratite se ovlaštenom servisnom centru tvrtke Ruris .
Neuspjeh puta	Robot nije uspio generirati putanju košnje.	Isključite robota i ponovno ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Izgubljeni Sig	Robot je izgubio navigacijske podatke.	Premjestite robota na otvoreno područje i provjerite može li se ponovno pozicionirati. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
485 GREŠKA	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite robota i ponovno ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
DSV GREŠKA	Problem s internom komunikacijom robota.	Postupite na isti način: isključite i ponovno pokrenite; ako se problem nastavi, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
DBG GREŠKA	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovno uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisnom centru tvrtke Ruris .
RTK GREŠKA	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovno uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
RF greška	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovno uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisnom centru tvrtke Ruris .
GREŠKA BIT6	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovno uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisnom centru tvrtke Ruris .
GREŠKA IMU-a	Problem s internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovno uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisnom centru tvrtke Ruris .

ČESTO se javljaju problemi i njihovo rješavanje**Ako ROBOTSKA KOSILICAn radi , molimo vas da slijedite gornje upute.**

Problem	UZROK	Sanacijska rješenja
Robot se zaustavlja i automatski ponovno pokreće nakon 5-10 sekundi.	Inercijalni navigacijski sustav je u procesu samokalibracije.	Robot će se automatski oporaviti.
Robot se zaustavlja i automatski ponovno pokreće nakon 10-20 minuta.	Robot je izgubio kontakt sa satelitskim sustavom i čeka ponovno povezivanje.	Robot će se automatski oporaviti.
Robot se zaustavlja i nakon nekog vremena prelazi u stanje pripravnosti.	Robot je izgubio signal i ne može se ponovno spojiti unutar unaprijed postavljenog vremena.	Stavite robota u priključnu stanicu i uključite ga. Provjerite vraća li se satelitski signal. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Stražnji kotači se okreću, ali robot se ne kreće naprijed niti okreće; zatim se zaustavlja i uspavljuje. Na ekranu se pojavljuje "Pit".	Robot je blokiran.	Provjerite je li trava viša od 8 cm; ako jest, potrebno je kositi na nižoj visini. Provjerite klizi li trava; potrebno je pričekati da se travnjak osuši prije košnje.
Robot je zaglavljen u malom području iza neokružene prepreke, a na ekranu se pojavljuje "sudar".	Senzor sudara se često aktivira u kratkom intervalu, a nakon 20 aktiviranja robot prelazi u stanje pripravnosti.	Označite to područje kao "područje s preprekom" na karti i provjerite je li virtualna linija dovoljno udaljena od prepreke.
Robot nema ispravno sučelje za punjenje u priključnoj stanici i ne puni se.	RTK greška – karta je kreirana, ali su se podaci o položaju pomaknuli.	Postavite robota u priključnu stanicu, popravite APNT signal i ponovno stvorite kartu.
Robot se često vraća na stanicu za punjenje , a zaslon pokazuje visoku temperaturu motora trimera.	Motor trimera prelazi u termalnu zaštitu; robot se vraća u stanicu da se ohladi, a zatim nastavlja s radom.	Provjerite je li trava viša od 8 cm ili je pregusta.
Robot se ne puni u priključnoj stanici i pojavljuje se poruka "temperatura baterije je previsoka".	Temperatura baterije je visoka zbog temperature okoline .	Kada temperatura padne, punjenje će se automatski nastaviti.
Korisnik ne može povezati aplikaciju s robotom putem Bluetootha.	Problem s Bluetooth vezom.	Isključite i uključite robota. Zatvorite aplikaciju REVOLA. Omogućite/onemogućite Bluetooth na telefonu. Ponovno otvorite aplikaciju i pokušajte se prijaviti. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Korisnik ne može povezati REVOLA aplikaciju s robotom putem Wi-Fi-ja.	Problem s Wi-Fi vezom.	Isključite i uključite robota. Provjerite je li priključna stanica unutar područja pokrivenosti rutera. Provjerite ponovno spajanje. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Robot se ne pokreće i na zaslonu se prikazuje "nema karte".	Karta nije ispravno kreirana ili spremljena.	Napravite kartu i aktivirajte je.
Nepokošena područja ostaju na travnjaku.	Motor trimera je ušao u zaštitu od preopterećenja i zaustavlja se na 15 sekundi. Ultrazvučni senzor može izbjegavati određena područja, ostavljajući dijelove neobrezanima.	Robot će zapamtiti nepokošena područja i, nakon što potpuno pokrije travu u jednom smjeru, vratit će se košiti ih.

Motor trimera se okreće, ali je učinak rezanja slab.	Oštrice više nisu dovoljno oštre.	Zamjenjuje korištene oštrice rezervnim .
APNT signal je dobar, ali robot se kreće unatrag ili naglo mijenja smjer na travnjaku.	Previsoka trava ili neravne površine aktiviraju ultrazvučni senzor.	Pazite da trava nije viša od 8 cm. Izbjegavajte neravna područja prilikom konfiguriranja karte.
Status LED dioda referentne stanice.	Trepćuće LED diode označavaju abnormalno stanje referentne stanice i istovremeno robotske kosilice. Referentna stanica ima pet indikatora.	LED dioda: Ako LED dioda neprestano treperi, to znači da ROBOTSKA KOSILICA ima problema s komunikacijom s referentnom stanicom. Provjerite vraća li se LED dioda u stabilno uključeno stanje (neprekidno uključena) . Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisu tvrtke Ruris . DSG LED: Ako LED neprestano treperi, to znači da referentna stanica ne može dobiti stabilan signal. Premjestite stanicu na otvoreno područje i ponovno provjerite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru. RMG LED: Ako LED neprestano treperi, to znači da ROBOTSKA KOSILICA ne može dobiti stabilan signal. Premjestite robotsku kosilicu na otvoreno područje i ponovno provjerite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru. WiFi LED: Ako LED neprestano treperi, to znači da robot ne može dobiti stabilnu WiFi vezu. Približite robota kućnom ruteru i ponovno provjerite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.

8. IZJAVE O SUKLADNOSTI

IZJAVA EZ-a O SUKLADNOSTI

Proizvođač: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, br. 111, upravna zgrada, Craiova, Dolj, Rumunjska

Gol. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Ovlašteni predstavnik: Ing. Stroe Marius Catalin – generalni direktor

Ovlaštena osoba za tehničku dokumentaciju: Ing. Radoi Alexandru – direktor produkcijskog dizajna

Opis stroja: Bežična ROBOTSKA KOSILICA za perimetar dizajnirana je za košnju trave.

Serijski broj proizvoda: AATC00100001RURSTN1500 (gdje AA predstavlja posljednje dvije znamenke godine proizvodnje, znakovi 5 i 7 su broj serije, a znakovi 7-12 su broj proizvoda)

Proizvod: Robotska kosilica

Model : RURIS

Vrsta motora : Elektromotor bez četkica

Vrsta veze: Bluetooth, Wifi , Aplikacija, 4G GPS

Vrsta: Sentinel 1500

Širina rezanja: 180 mm

Maksimalna površina : 1500 m²

Mi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, proizvođač, u skladu s GD 1029/2008 - o uvjetima stavljanja strojeva na tržište, Direktivom 2006/42/EZ - sigurnosnim i zaštitnim zahtjevima, normom EN ISO 12100:2010 - Strojevi. Sigurnost , Direktiva 2014/35/EU , HG 409/2016- o niskonaponskoj opremi, Direktiva 2014/30/EU o elektromagnetskoj kompatibilnosti (HG 487/2016 o elektromagnetskoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.), Direktiva 2014/53/EU (provedena u Rumunjskoj ODLUKOM br. 740 od 5. listopada 2016. o stavljanju na raspolaganje radijske opreme na tržište), Direktiva 2011/65/EU od 8. lipnja 2011. o ograničenjima upotrebe određenih opasnih tvari u električnoj i elektroničkoj opremi, izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2, izjavljujemo da su provedene sve bitne serije

radijskih ispitivanja kako bi se potvrdila sukladnost proizvoda s navedenim standardima te izjavljujemo da je u skladu s glavnim sigurnosnim zahtjevima, da ne ugrožava život, zdravlje, sigurnost na radu i da nema negativan utjecaj na okoliš. Dolje potpisani Stroe Catalin, predstavnik proizvođača, izjavljuje na vlastitu odgovornost da je proizvod u skladu sa sljedećim europskim standardima i direktivama:

- **Direktiva 2006/42/EZ** – sigurnosni i zaštitni zahtjevi, Direktiva 2014/35/EU, o niskonaponskoj opremi:
EN 13857:2008 - Sigurnost strojeva - Sigurnosne udaljenosti za sprječavanje prodiranja gornjih i donjih udova u opasna područja
EN 60335-2-29:2004 - Kućanski i slični električni uređaji - Sigurnost - Dio 2-29: Posebni zahtjevi za punjače baterija
EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A15:2021 - Kućanski i slični električni uređaji - Sigurnost - 1. dio: Opći zahtjevi
EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Sigurnost kućanskih i sličnih električnih uređaja. Dio 2-107: Posebni zahtjevi za električne robotske kosilice na baterije
EN 61558-1:2019 - Sigurnost transformatora, prigušnica, jedinica za napajanje i njihovih kombinacija. 1. dio: Opći zahtjevi i ispitivanja
IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013 - Amandman 1 - Sigurnost transformatora, prigušnica, jedinica za napajanje i sličnih proizvoda za napone napajanja do uključivo 1100 V - Dio 2-16: Posebni zahtjevi i ispitivanja za sklopne jedinice za napajanje i transformatore za sklopne jedinice za napajanje
EN 62841-1:2015 - Ručni alati s električnim motorom, prenosivi alati i strojevi za travnjake i vrtove - Sigurnost - 1. dio: Opći zahtjevi
EN 62233:2008+AC:2008 - Metode mjerenja elektromagnetskih polja električnih uređaja za kućanstvo i slične namjene s obzirom na izloženost ljudi
EN IEC 60730-1:2025 - Automatski električni upravljački sustavi. 1. dio: Opći zahtjevi
EN 61508-3:2011 - Funkcionalna sigurnost sigurnosnih električnih/elektroničkih/programabilnih elektroničkih sustava. Dio 3: Softverski zahtjevi
EN 61508-7:2011 - Funkcionalna sigurnost sigurnosnih električnih/elektroničkih/programabilnih elektroničkih sustava. Dio 7: Pregled tehnika i mjerenja
EN 62479:2010 - Procjena sukladnosti električne i elektroničke opreme male snage s osnovnim ograničenjima izloženosti ljudi elektromagnetskim poljima (10 MHz - 300 GHz)
IEC 62133-2:2017 - Alkalni i drugi nekiseli akumulatori - Sigurnosni zahtjevi za prijenosne zatvorene akumulateore i baterije izrađene od njih, namijenjene za upotrebu u prijenosnim primjenama. Dio 2: Litijevi sustavi
EN 60127-1:2006 - Minijaturni osigurači. 1. dio: Definicije za minijaturne osigurače i opći zahtjevi za minijaturne zamjenske elemente
EN 60384-14:2013/A1:2016 - Fiksni kondenzatori za uporabu u elektroničkoj opremi - Dio 14: Podružna specifikacija - Fiksni kondenzatori za supresiju za spajanje na napajanje
EN IEC 61051-1:2019 - Varistori za uporabu u elektroničkoj opremi. 1. dio: Opća specifikacija
Direktiva 2014/30/EU o elektromagnetskoj kompatibilnosti, Direktiva 2014/53/EU (provedena u Rumunjskoj ODLUKOM br. 740 od 5. listopada 2016.):
EN 50665:2017 - Proizvodna norma za procjenu elektroničke i električne opreme u odnosu na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetskim poljima (0 Hz - 300 GHz)
EN 50663:2017 - Proizvodna norma za ocjenjivanje sukladnosti električne i elektroničke opreme male snage s osnovnim ograničenjima vezanim uz izloženost ljudi elektromagnetskim poljima (10 MHz - 300 GHz)
EN 62311:2008 - Procjena električne i elektroničke opreme s obzirom na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetskim poljima (0 Hz - 300 GHz)
EN IEC 62311:2020 - Procjena električne i elektroničke opreme s obzirom na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetskim poljima (0 Hz - 300 GHz)
EN IEC 55014-1:2021 - Elektromagnetska kompatibilnost. Zahtjevi za kućanske aparate, električne alate i slične aparate. 1. dio: Emisija
EN IEC 55014-2:2021 - Elektromagnetska kompatibilnost. Zahtjevi za kućanske aparate, električne alate i slične aparate. Dio 2: Otpornost. Norma za obitelj proizvoda
EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Elektromagnetska kompatibilnost (EMC) - Dio 3-2: Granice - Granice za emisije harmonijskih struja (ulazna struja opreme ≤ 16 A po fazi)
EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Elektromagnetska kompatibilnost (EMC) - Dio 3-3: Granice - Ograničenje promjena napona, fluktuacija napona i flikera u javnim niskonaponskim sustavima napajanja, za opremu nazivne struje ≤ 16 A po fazi i koja ne podliježe ograničenjima spajanja
EN 301 489-1 V2.2.3 - Norma za elektromagnetsku kompatibilnost (EMC) za radio opremu i usluge. 1. dio: Zajednički tehnički zahtjevi. Harmonizirana norma za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Norma za elektromagnetsku kompatibilnost (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 3: Posebni uvjeti za uređaje kratkog dometa (SRD) koji rade u frekventijskom rasponu od 9 kHz do 246 GHz. Harmonizirana norma za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Norma za elektromagnetsku kompatibilnost (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 17: Posebni uvjeti za opremu za širokopojasni prijenos podataka. Harmonizirana norma za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Norma za elektromagnetsku kompatibilnost (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 19: Posebni uvjeti za mobilne zemaljske stanice samo za prijem (ROMES) koje rade u pojasu od 1,5 GHz i pružaju podatkovnu komunikaciju te GNSS prijemnike koji rade u pojasu RNSS i pružaju podatke o pozicioniranju, navigaciji i određivanju vremena. Harmonizirana norma za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Norma za elektromagnetsku kompatibilnost (EMC) za radio opremu i usluge; Dio 52: Posebni uvjeti za radio opremu i pomoćnu opremu za stanične komunikacijske uređaje (EU); Harmonizirana norma za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Širokopojasni prijenosni sustavi. Oprema za prijenos podataka koja radi u frekventijskom pojasu 2,4 GHz. Harmonizirana norma za pristup radiospektru

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Uređaji kratkog dometa (SRD) koji rade u frekventijskom pojasu od 25 MHz do 1000 MHz. Dio 2: Harmonizirana norma za pristup radio spektru za nespecifične radio uređaje

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Satelitski sustavi i zemaljske stanice (SES). Prijemnici globalnog navigacijskog satelitskog sustava (GNSS) Radio oprema koja radi u frekventijskim pojasevima od 1164 MHz do 1300 MHz i od 1559 MHz do 1610 MHz. Harmonizirana norma za pristup radio spektru

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - IMT ćelijske mreže. Harmonizirana norma za pristup radiospektru. 1. dio: Uvod i zajednički zahtjevi. Verzija 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - IMT ćelijske mreže. Harmonizirana norma za pristup radiospektru. Dio 13: Korisnička oprema (UE) za razvijeni univerzalni zemaljski radio pristup (E-UTRA)

Direktiva 2006/42/EZ - o strojevima - stavljanje strojeva na tržište

Smjer 2014/30/EU - o elektromagnetskoj kompatibilnosti (GD 487/2016 o elektromagnetskoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.);

Direktiva 2014/35/EU, GD 409/2016 - o niskonaponskoj opremi

Direktiva 2014/53/EU - o usklađivanju zakona država članica u vezi s stavljanjem radijske opreme na raspolaganje na tržištu (*ODLUKA br. 740 od 5. listopada 2016. o stavljanju radijske opreme na raspolaganje na tržištu*)

Direktiva 2011/65/EU od 8. lipnja 2011., izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2 - o ograničenju upotrebe određenih opasnih tvari u električnoj i elektroničkoj opremi

Sukladnost ovog proizvoda s bitnim zahtjevima Direktive o radijskoj opremi 2014/53/EU potvrdilo je sljedeće prijavljeno tijelo Br. 0123 :

TÜV SÜD Servis proizvoda na temelju certifikata broj TPS-RED500909 i01, izdanog 22.04.2025.

Drugi korišteni standardi ili specifikacije:

- **SR EN ISO 9001** - Sustav upravljanja kvalitetom
- **SR EN ISO 14001** - Sustav upravljanja okolišem
- **SR ISO 45001:2018** - Sustav upravljanja zdravljem i sigurnošću na radu.

Naziv robne marke i proizvođača: SH&T Co. Ltd

Napomena: tehnička dokumentacija je vlasništvo proizvođača.

Napomena: Ova izjava je u skladu s originalom.

Razdoblje važenja: 10 godina od datuma odobrenja.

Mjesto i datum izdavanja: **Craiova, 02.12.2025.**

Godina primjene CE oznake: **2025.**

Registarski broj: **1503/02.12.2025**

Ovlaštena osoba i potpis: Ing. Stroe Marius Catalin

Generalni direktor SC RURIS IMPEX SRL



IZJAVA EZ-a O SUKLADNOSTI

Proizvođač: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, br. 111, upravna zgrada, Craiova, Dolj, Rumunjska

Gol. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Ovlašteni predstavnik: Ing. Stroe Marius Catalin – generalni direktor

Ovlaštena osoba za tehničku dokumentaciju: Ing. Radoi Alexandru – direktor produkcijskog dizajna

Opis stroja: ROBOTSKA KOSILICANamijenjena je košnji trave.

Serijski broj proizvoda: AATC00100001RURSTN1500 (gdje AA predstavlja posljednje dvije znamenke godine proizvodnje, znakovi 5 i 7 su broj serije, a znakovi 7-12 su broj proizvoda)

Proizvod: Robotska kosilica**Model :** RURIS**Vrsta motora :** Elektromotor bez četkica**Vrsta:** Sentinel 1500**Širina rezanja:** 180 mm**Vrsta veze:** Bluetooth, Wifi , Aplikacija, 4G GPS**Maksimalna površina :** 1500 m²**razina zvučnog tlaka :** 55 dB **Maksimalna razina zvučne snage:** 63 dB

Razina zvučne snage certificirana je od strane TUV Rheinland izvješćem br. CN25A58Q 001 od 08.08.2024., u skladu s odredbama norme EN ISO 3744:2010.

Mi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, proizvođač, u skladu s GD 1029/2008 - o uvjetima stavljanja strojeva na tržište, Direktivom 2006/42/EZ - sigurnosnim i zaštitnim zahtjevima, normom EN ISO 12100:2010 - Strojevi. Sigurnost , Direktiva 2014/35/EU , HG 409/2016- o niskonaponskoj opremi, Direktiva 2014/30/EU o elektromagnetskoj kompatibilnosti (HG 487/2016 o elektromagnetskoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.), Direktiva 2014/53/EU (provedena u Rumunjskoj ODLUKOM br. 740 od 5. listopada 2016. o stavljanju na raspolaganje radijske opreme na tržište), Direktiva 2011/65/EU od 8. lipnja 2011. o ograničenjima upotrebe određenih opasnih tvari u električnoj i elektroničkoj opremi, izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2, izjavljujemo da su provedene sve bitne serije radijskih ispitivanja kako bi se potvrdila sukladnost proizvoda s navedenim standardima te izjavljujemo da je u skladu s glavnim sigurnosnim zahtjevima, da ne ugrožava život, zdravlje, sigurnost na radu i da nema negativan utjecaj na okoliš. Dolje potpisani Stroe Catalin, predstavnik proizvođača, izjavljuje na vlastitu odgovornost da je proizvod u skladu sa sljedećim europskim standardima i direktivama:

EN 3744:2010: Akustika - Određivanje razine zvučne snage i razine zvučne energije izvora buke pomoću zvučnog tlaka - Inženjerske metode u uvjetima bliskim uvjetima slobodnog polja iznad reflektirajuće ravnine
EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Sigurnost kućanskih i sličnih električnih uređaja. Dio 2-107: Posebni zahtjevi za robotske kosilice na baterije

Drugi korišteni standardi ili specifikacije:

- **SR EN ISO 9001** - Sustav upravljanja kvalitetom
- **SR EN ISO 14001** - Sustav upravljanja okolišem
- **ISO 45001:2018** - Sustav upravljanja zdravljem i sigurnošću na radu.

Napomena: tehnička dokumentacija je vlasništvo proizvođača.

Napomena: Ova izjava je u skladu s originalom.

Razdoblje važenja: 10 godina od datuma odobrenja.

Mjesto i datum izdavanja: **Craiova, 02.12.2025.**Godina primjene CE oznake: **2025.**Registarski broj: **1504/02.12.2025****Ovlaštena osoba i potpis:**

Inženjer Stroe Marius Catalin

Generalni direktor SC RURIS IMPEX SRL



Robotska kosilica za travu RURIS SENTINEL 1500



1. UVOD	2
2. SIGURNOSNE UPUTE	2
3. TEHNIČKI PODACI	4
4. PREGLED MAŠINE	5
5. INSTALACIJA	6
4. PUŠTANJE U RAD	28
5. ODRŽAVANJE, SKLADIŠTENJE I RJEŠAVANJE PROBLEMA	37
8. IZJAVE O USKLAĐENOSTI	41

1. UVOD

Poštovani kupče!

Hvala vam na vašoj odluci da kupite RURIS proizvod i na povjerenju koje ste ukazali našoj kompaniji! RURIS je na tržištu od 1993. godine i tokom tog vremena postao je snažan brend, koji je izgradio svoju reputaciju ispunjavanjem obećanja, ali i kontinuiranim ulaganjima usmjerenim na pomaganje kupcima pouzdanim, efikasnim i kvalitetnim rješenjima.

Uvjereni smo da ćete cijeniti naš proizvod i uživati u njegovim performansama dugo vremena. RURIS svojim kupcima ne nudi samo mašine, već kompletna rješenja. Važan element u odnosu s kupcem je savjetovanje i prije i poslije prodaje, a kupci RURIS-a imaju na raspolaganju cijelu mrežu partnerskih prodavnica i servisnih mjesta.

Da biste uživali u proizvodu koji ste kupili, pažljivo pročitajte uputstvo za upotrebu. Slijedenjem uputstava, osiguravate dugotrajnu upotrebu.

Kompanija RURIS kontinuirano radi na razvoju svojih proizvoda i stoga zadržava pravo izmjene, između ostalog, njihovog oblika, izgleda i performansi, bez obaveze da o tome unaprijed obavijesti.

Još jednom hvala što ste odabrali RURIS proizvode!

Informacije i podrška korisnicima:

Telefon: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. SIGURNOSNE UPUTE

2.1. UPOZORENJA NA MAŠINI

	Upozorenje! Opasnost!		Držite sigurnu udaljenost od robota tokom rada.
	Isključite robota prije podizanja prilikom izvođenja radova održavanja.		Držite ruke i stopala dalje od rotirajućih noževa. Nikada ne stavljajte ruke ili stopala blizu ili ispod robota.
	Prije bilo kakvog pregleda i/ili održavanja provjerite je li glavni prekidač u položaju "ISKLJUČENO".		Pročitajte uputstvo.
	Oprez! Ne sipajte vodu na robota.		Ne penji se na robota.
	Oprez! Ne perite donju stranu robota mlazom vode.		

2.2. UPOZORENJA

Pročitajte uputstvo za upotrebu pre upotrebe. Sačuvajte ga za buduću upotrebu.

obrazovanje

- Pažljivo pročitajte upute. Upoznajte se s kontrolama robota.
- Ne dozvolite osobama koje nisu upoznate s ovim uputama ili djeci da koriste robota.
- Operater ili korisnik je odgovoran za nesreće ili opasnosti prouzrokovane drugim ljudima ili njihovoj imovini.

Obuka

- Povremeno provjeravajte područje u kojem se uređaj koristi i uklonite svo kamenje, štapove, žice i druge strane predmete.
- Povremeno provjeravajte noževe, vijke noževa i sklop za rezanje na istrošenost ili oštećenja. Zamijenite istrošene ili oštećene noževe i vijke u setovima kako biste održali ravnotežu.

Koristi

- Ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod rotirajućih dijelova robota.
- Ne podižite ili nosite robota dok motor radi.
- Isključite robota pomoću dugmeta za napajanje:
 - Prije uklanjanja blokade;
 - Prije provjere, čišćenja ili rada na robotu.

Ne ostavljajte robota da radi bez nadzora ako znate da se u blizini nalaze kućni ljubimci, djeca ili ljudi.

Osim toga, prilikom korištenja robota:

- Izbjegavajte korištenje robota na mokroj travi.
- Ne koristite robota ako ste bos ili u otvorenim sandalama. Uvijek nosite zaštitnu obuću i duge hlače.
- Budite izuzetno oprezni prilikom okretanja mašine prema sebi.
- Robota uvijek pokrenite prema uputama, držeći stopala dalje od noža/noževa.

Održavanje i skladištenje

- Držite sve matice, vijke i šrafove čvrsto zategnutima kako biste osigurali ispravan i siguran rad mašine.
- Radi sigurnosti, zamijenite istrošene ili oštećene dijelove.
- Obavezno koristite originalne dijelove prilikom zamjene oštećenih.
- Provjerite da li je baterija napunjena pomoću ispravnog punjača koji preporučuje proizvođač. Nepravilna upotreba punjača može dovesti do strujnog udara, pregrijavanja ili curenja korozivne tekućine iz baterije.
- U slučaju curenja elektrolita, isperite vodom/sredstvom za neutralizaciju, potražite medicinsku pomoć ako dođe u kontakt s očima itd.
- Robot će biti servisiran u skladu s uputama proizvođača.
- Ne otvarajte niti oštećujete bateriju.
- Provjerite da li je baterija napunjena pomoću ispravnog punjača koji preporučuje proizvođač. Nepravilna upotreba može dovesti do strujnog udara, pregrijavanja ili curenja korozivne tekućine iz baterije.

Održavanje i posebna uputstva

- Uvijek isključite glavni prekidač robota prije uklanjanja blokada, provjere i čišćenja mašine ili prije zamjene oštrice za rezanje. Nikada ne pokušavajte popravljati ili podešavati robota dok je u radu.
- U slučaju abnormalnih vibracija, zaustavite robota i provjerite jesu li noževi oštećeni. Zamijenite istrošene ili oštećene noževe kako biste održali ravnotežu. Ako vibracije nastave, obratite se ovlaštenom RURIS servisnom centru.
- Koristite zaštitne rukavice prilikom pregleda ili održavanja oštrice.
- Ne obavljajte održavanje bos ili u otvorenim sandalama. Uvijek nosite odgovarajuću radnu obuću i duge hlače;
- Zamijenite istrošene ili oštećene dijelove radi vaše sigurnosti.
- Koristite samo originalnu opremu i pribor. Modifikacije originalnog dizajna robota nisu dozvoljene. Sve modifikacije se vrše na vlastiti rizik i poništavaju garanciju.
- Držite sve matice i vijke čvrsto zategnutima kako biste osigurali da je robot u sigurnom radnom stanju.

Sigurnosne upute za punjač

- Utičnica mora biti postavljena u blizini opreme i mora biti lako dostupna.
- Vanjski kabl ovog uređaja se ne može zamijeniti; ako je kabl oštećen, uređaj se mora u potpunosti zamijeniti.
- Ne otvarajte kućište punjača. Iz sigurnosnih razloga, samo kvalifikovano servisno osoblje smije otvarati bilo koju opremu.
- Zaštitite opremu od vlage.
- Isključite opremu iz struje prije čišćenja. Koristite vlažnu krpu.
- Oprema mora biti postavljena na stabilnu površinu.
- Ako se punjač ne koristi duži vremenski period, isključite ga iz izvora napajanja.
- Ako se pojavi bilo koji od sljedećih uvjeta, opremu treba provjeriti kvalificirano servisno osoblje:

- Utikač je oštećen.
 - Tečnost je ušla u opremu.
 - Punjač je bio izložen vlazi.
 - Punjač je pao i/ili je oštećen.
 - Punjač pokazuje očigledne znakove oštećenja.
 - Punjač ne radi dobro ili ga ne možete osposobiti prema uputama u ovom uputstvu.
10. Ne spajajte oštećeni kabel za napajanje na izvor napajanja. Ne dodirujte oštećeni kabel za napajanje dok je spojen na izvor napajanja.

Posebna sigurnosna uputstva za uređaje na baterije:

1. Prije umetanja punjive baterije provjerite je li robot isključen. Umetanje baterije u uključeni električni alat može dovesti do nezgoda.
2. Isključite punjač iz utičnice prije čišćenja.
3. Ne izlažite bateriju direktnoj sunčevoj svjetlosti duži vremenski period niti je stavljajte na radiator. Toplota oštećuje bateriju i postoji rizik od eksplozije. Ako je baterija vruća, ostavite je da se ohladi prije punjenja. Ne otvarajte bateriju i izbjegavajte njena mehanička oštećenja.

3. TEHNIČKI PODACI

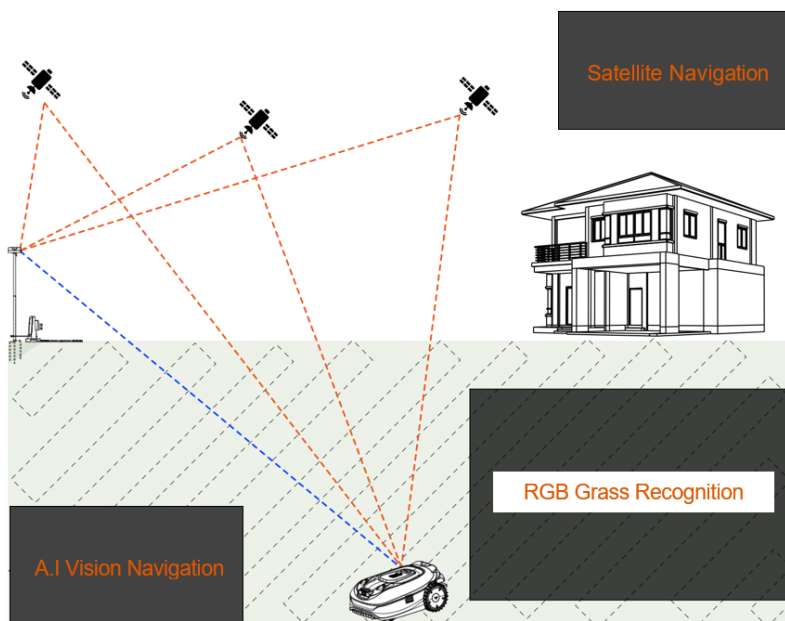
Tip motora	Elektromotor bez četkica
Napon litij-ionske baterije	20V
Kapacitet litijum-jonske baterije	6Ah
Vrsta veze	Bluetooth, Wifi , aplikacija, 4G GPS
Vrijeme punjenja	120 minuta
Radno vrijeme	90 minuta
Širina rezanja	180 mm
Visina rezanja	20mm-100mm
Maksimalni ugao penjanja	70°
Maksimalna površina	1500 kvadratnih metara
Neto težina sa priborom	22,5 kg
izbor	- LCD ekran - Glasovni interfejs - Senzor za kišu - Senzor podizanja
Specifikacije radija	Bluetooth BLE • Frekvencija: 2400–2483,5 MHz • Maksimalna emitovana snaga: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Frekvencija: 2400–2483,5 MHz • Maksimalna emitovana snaga: 18,33 dBm (matična ploča) • Maksimalna emitovana snaga: 17,5 dBm (Wi -Fi algoritamski način obrade) • Maksimalna emitovana snaga: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Frekvencije: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Maksimalna emitovana snaga: 5,42 dBm GNSS • Sistema je primila: GPS, BDS, Galileo, GLONASS

	• Frekvencija: 1559–1610 MHz LTE 4G – mobilni prijenosi Podržani opsezi + snaga Izdano od strane Maxim: • Opseg 1: 24,37 dBm • Opseg 3: 23,96 dBm • Opseg 7: 23,60 dBm • Opseg 8: 24,17 dBm • Opseg 20: 22,88 dBm • Opseg 28: 23,24 dBm • Opseg 38: 23,99 dBm • Opseg 40: 23,79 dBm Oprema se može koristiti bez ograničenja u svim članicama Evropske unije .
Garancija	36 mjeseci

Robot je pogodan za travu visine do 100 mm. U višoj travi, robot se može zaustaviti. Pokosite travnjak na visinu manju od 100 mm pomoću kosilice.

Baterija robota ima koristi od funkcije "α UP- Innovation RURIS". Ova funkcija pomaže bateriji kada dostigne kritični prag pražnjenja. Ruris je osmislio inovaciju u sistemu ćelija unutar baterije, pomoću koje se baterija može ponovo napuniti nakon dužeg perioda pražnjenja. Na taj način, korisnici RURIS -a mogu uživati u pouzdanosti i inovaciji RURIS-a. Nakon skladištenja, preporučuje se punjenje u intervalima od 6 mjeseci do 1 godine.

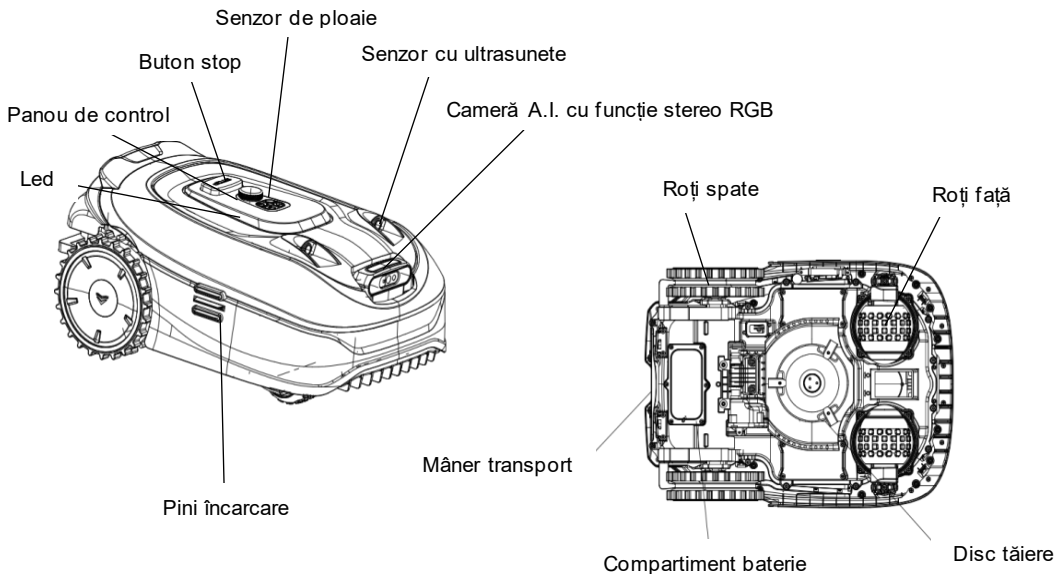
4. PREGLED MAŠINE



Robotska kosilica za travu Ruris Sentinel 1500 je izuzetno napredna mašina koja koristi tehnologiju naprednog pozicioniranja i navigacije (APNT), koja kombinuje:

- navigacijska tehnologija putem satelita i RGB-a.
- MAPIRANJE vizualnog.
- dijagnostička tehnologija vizuelni A objekti.

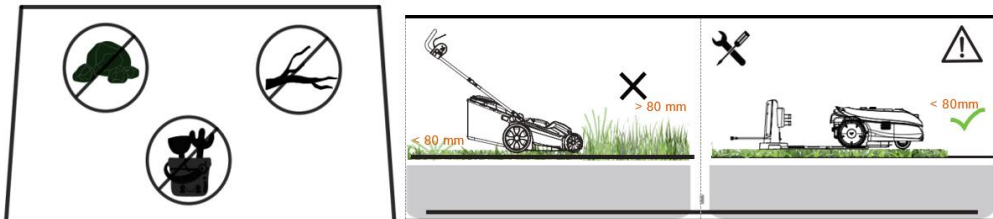
Ova tehnologija omogućava robotskom sedlu mapiranje okoline i određivanje položaja sedla u okruženju sa centimetarskom tačnošću, što mu omogućava da surfuje i manevriše OKO prepreka sa velikom preciznošću.



Slike su samo u informativne svrhe, dobavljač zadržava pravo na strukturne i funkcionalne promjene opreme predstavljene u ovom priručniku.

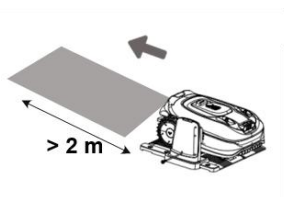
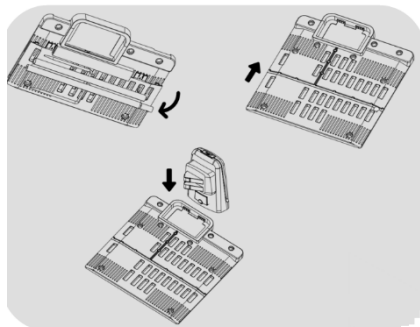
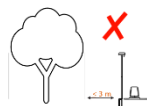
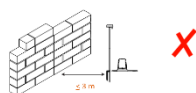
5. INSTALACIJA

Uklonite grane drveća, kamenje, igračke i druge prepreke koje mogu oštetiti robota i njegove oštrice.



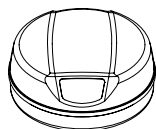
Sastavljanje i pozicioniranje stanice za punjenje

Prvo pronađite najbolju poziciju za vašu stanicu za punjenje, razmislite o najbližoj vanjskoj utičnici, jer stanica mora biti spojena na nju. Pobrinite se da je tlo na koje postavljate stanicu za punjenje ravno, suho, bez magnetskih polja i bez prepreka ispred. Držite priključnu stanicu najmanje 3 m udaljenu od kuća, drveća i ograda. Ako je priključna stanica okružena zgradama ili drvećem, provjerite da je otvoreni ugao ispred stanice veći od 110°. Pazite da ispred osnovne ploče priključne stanice bude najmanje 2 m ravnog prostora.

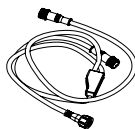


Instalirajte RTK stanicu na teleskopsku šipku.

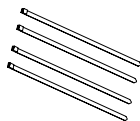
Nakon što pronađete pravu poziciju za stanicu za punjenje i referentnu stanicu, slijedite dolje navedeni postupak kako biste dovršili instalaciju priključne stanice i referentne stanice.



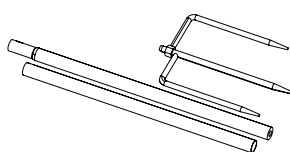
Stația de referință



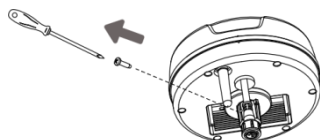
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



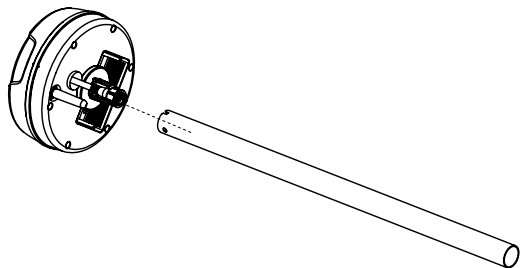
Coliere de plastic



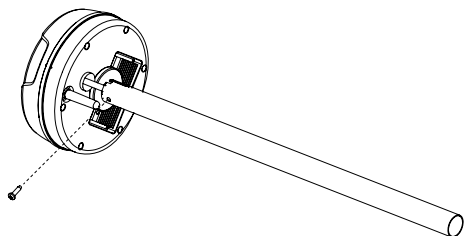
Tijă telescopică pentru stația de referință



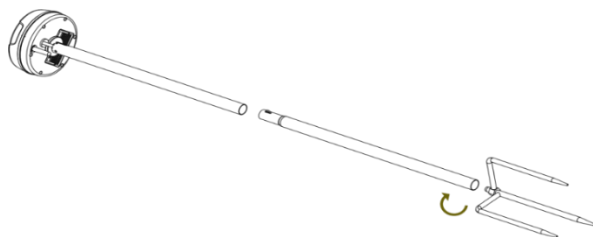
Uklonite vijke za pričvršćivanje referentne stanice.



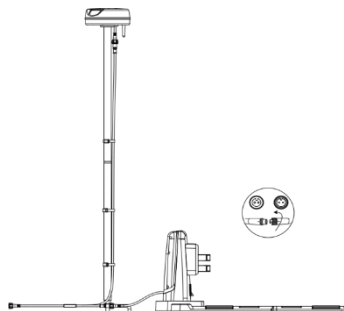
Instalirajte teleskopsku šipku zajedno s referentnom stanicom.



Koristite odvijač da pričvrstite referentnu stanicu na teleskopsku šipku.



Spojite vrh s donjim dijelom teleskopske šipke



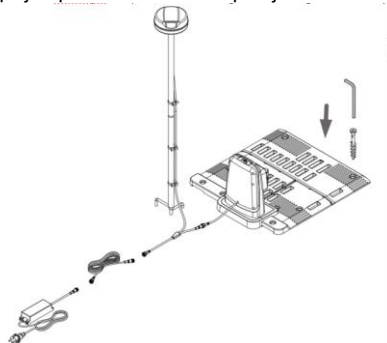
Spojite konektor (s dužim kabelom) na referentnu stanicu, spojite konektor (s kraćim kabelom) na priključnu stanicu, a zatim pomoću plastične vezice pričvrstite kabel na šipku.

Pokretanje priključne stanice.

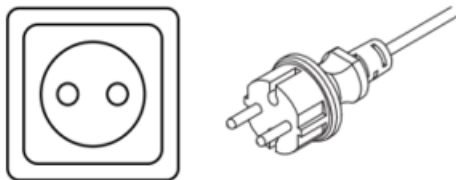
1. Spojite produžni kabel na izvor napajanja.



2. Spojite produžni kabel na priključnu stanicu i pričvrstite priključnu stanicu za tlo.



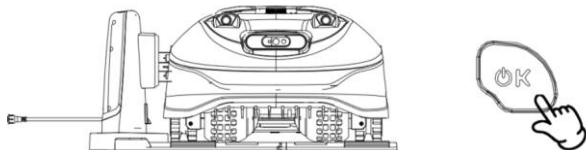
3. Uključite napajanje u utičnicu, a zatim uključite priključnu stanicu i referentnu stanicu.



Kada je priključna stanica uključena, plava LED dioda ispod će neprestano svijetliti. Ako se nijedna LED dioda ne upali, provjerite napajanje i konektore ili se obratite ovlaštenom Ruris centru.

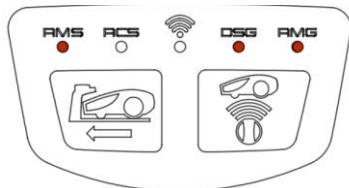


Uključite robotsku kosilicu i postavite je u priključnu stanicu.



Uključite glavni prekidač da biste uključili robotsku kosilicu i unesite kod Zadani PIN: 0000.

Nakon što se Robotska kosilica za travu uključi i napuni u priključnoj stanici, pričekajte nekoliko trenutaka, a zatim provjerite vezu sa satelitima na kontrolnoj ploči referentne stanice ili na ekranu robota.



RMS indikator: Označava komunikaciju s robotskom kosilicom (korištenjem radio frekvencije).

LED stalno svijetli - aktivna veza.

Trepćuća LED dioda - veza prekinuta.

RCS indikator : Rezervisano za komunikaciju sa daljinskim upravljačem, trenutno ne koristi se (LED ne prikazuje nikakav status).

DSG indikator: Status satelitskog signala referentne stanice.

LED dioda stalno svijetli – referentna stanica radi ispravno.

Trepćuća LED dioda – referentna stanica ima problem.

RMG indikator: Status satelitskog signala robotske kosilice.

LED dioda svijetli neprestano – robot ima dobar signal.

Trepćuća LED lampica – robot ima slab signal.

WiFi indikator: Normalno, LED dioda sporo treperi. Tokom režima uparivanja (referentna stanica i robot), LED dioda ostaje stalno upaljena.

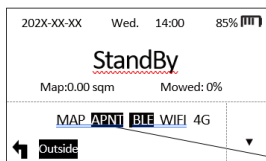
Dugme za opoziv: Dugme za vraćanje robotske kosilice na priključnu stanicu.



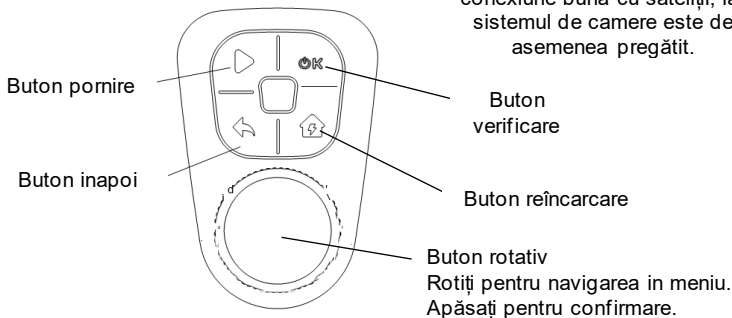
Dugme za uparivanje referentne stanice – Robot: Koristi se kada je instalirana nova referentna stanica i potrebno ju je upariti s robotom. Da biste aktivirali funkciju, pritisnite i držite dugme 5 sekundi.



U međuvremenu, status sistema se može provjeriti i na ekranu robota. Kada se *tekst APNT* pojavi na ekranu u drugoj boji, to znači da je sistem ispravno konfigurisan i spreman za kreiranje mape.



Simbol APNT – Indikator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 DODAVANJE ROBOTA U REVOLA APLIKACIJU I KONFIGURISANJE SISTEMA

REVOLA APP aplikacija

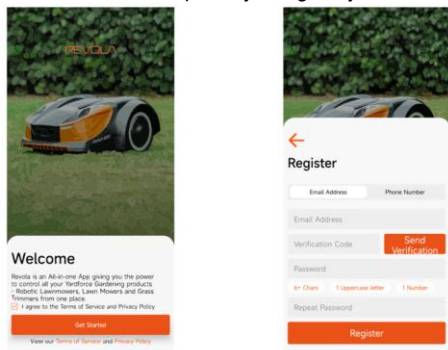
REVOLA APP aplikacija je komponenta, bitan dio sistema . Robotska kosilica za travuRADI zajedno s ovom aplikacijom kako bi kreirala virtualni granični sistem, koji će robot kasnije prepoznati, a Vi ćete ga koristiti za ispravan rad na tlu.

Za preuzimanje aplikacije, skenirajte QR kod . Također možete ručno pretraživati u trgovini aplikacija koristeći ključnu riječ **"REVOLA APP"**.

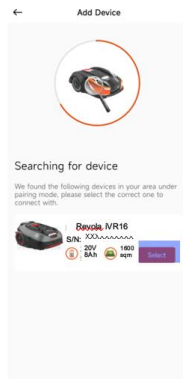
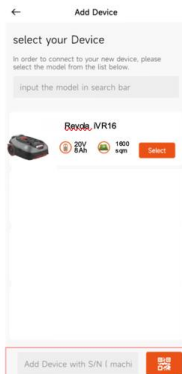
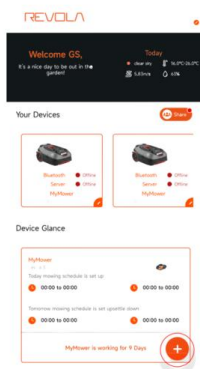
- **App Store** – za korisnike iPhonea
- **Google Play** – za korisnike Androida

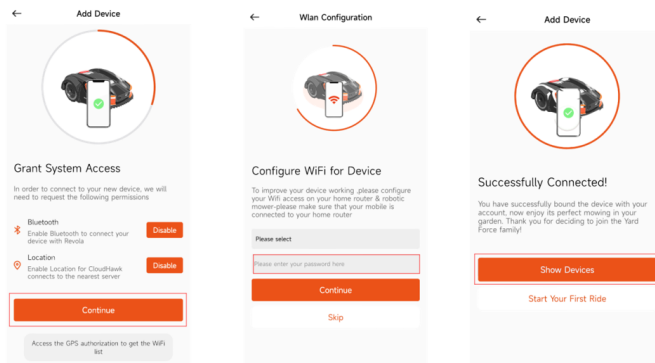


Otvorite REVOLA aplikaciju i registrujte novi račun.



Da biste dodali svoju kosilicu, kliknite na simbol "+" u donjem desnom uglu glavne stranice. Provjerite serijski broj kosilice na natpisnoj pločici, a zatim unesite serijski broj ili skenirajte QR kod na natpisnoj pločici da biste nastavili i slijedili upute na ekranu.

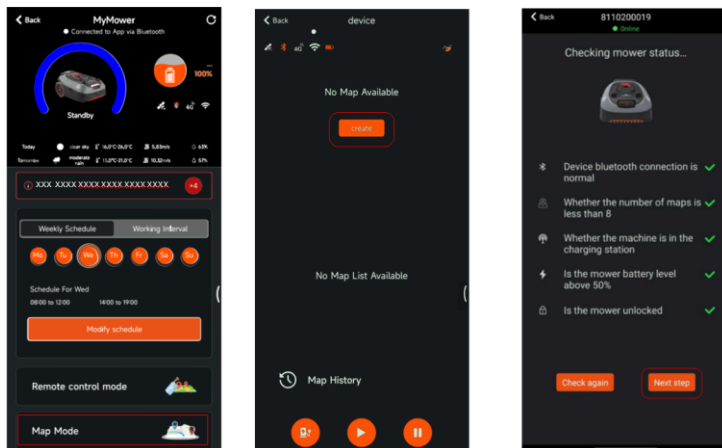




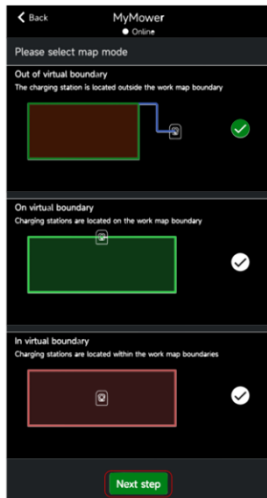
Planiranje i konfigurisanje radnog područja

Otvorite stranicu sa specifikacijama uređaja, odaberite Način rada mape i kreirajte novu mapu.

Prije ulaska u proces "Način rada mape" u aplikaciji, aplikacija će provjeriti status sistema kako bi se osiguralo da se mapa može uspješno kreirati. Ako naidete na poteškoće, obratite se ovlaštenom Ruris centru za daljnju pomoć.



Aplikacija REVOLA podržava tri vrste postavljanja priključne stanice: na površini travnjaka, na površini travnjaka ili izvan površine travnjaka. Molimo odaberite odgovarajuću za vašu mapu.



Priključna stanica izvan virtualne granice travnjaka.

Molimo vas da se uvjerite da priključna stanica nije preblizu zgrada, ograda ili drveća. Molimo vas da se uvjerite da postoji ravna linija od najmanje 2 m ispred osnovne ploče.

Priključna stanica na rubu OGRANIČAVA površinu virtualnog travnjaka .

Molimo vas da se osedlate. UVJERITE da priključna stanica nije preblizu zgrada, ograda ili drveća.

Molimo vas da se osedlate i PROVJERITE da postoji ravna linija od najmanje 2 m na matičnoj ploči za djevojčice .

površini travnjaka INSIDE LIMIT

Molimo vas da se osedlate. UVJERITE da postoji ravna linija od najmanje 2 m na matičnoj ploči za djevojčice.

Molimo vas da ne postavljate priključnu stanicu preblizu virtualne granice (mora biti veća od 2 m).

Važne informacije prije crtanja karte



Molimo Vas da prilikom crtanja radnog područja radite blizu kosilice kako biste izbjegli prekid signala; proces zahtijeva Bluetooth vezu između uređaja i aplikacije (molimo Vas da se uvjerite da je udaljenost između telefona i uređaja manja od 10 m).



Razmak između graničnih tačaka radnog područja mora biti veći od 50 cm, a granične tačke se mogu crtati tek kada linijski segment postane zelen.



Imajte na umu da je mapa travnatih površina ograničena na 96 bodova.



Dužina i širina karte moraju biti manje od 100 metara.



Zelena isprekidana linija: Tačka se može nacrtati na trenutnoj poziciji.



Žuta isprekidana linija: Ne može se nacrtati tačka na trenutnoj poziciji.



Puna zelena linija: Granica rada je kreirana.



Puna plava linija: Putanja robotske kosilice do priključne stanice.



Puna crvena linija: granice stvorene prepreke.



Briše posljednju nacrtanu tačku.



Sačuvaj i generiraj mapu.



Sačuvaj mapu prepreka.



Dodajte prepreku.

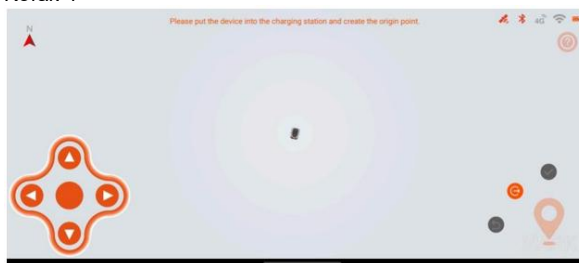
Crtaње mape sa priključnom stanicom izvan radnog područja robota.

Konfigurirajte rutu putanje navođenja i radno područje.

Pažljivo

Tokom procesa kreiranja mape, provjerite da li su simboli satelita  i Bluetooth-a narandžaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom uglu ekrana vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apšajať sã
marcať punctul

Označite prvu tačku za priključnu stanicu.



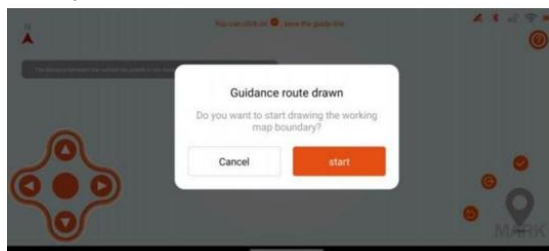
Kliknite za prikaz više informacija.

Korak 2



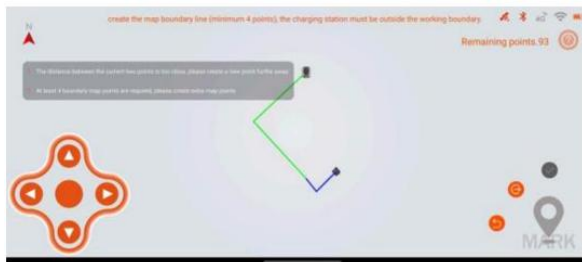
Prije označavanja prve tačke putanje navođenja, imajte na umu da će ROBOT generirati liniju od 2 m u priključnoj stanici za djevojke .

Korak 3



Kada su sve tačke navigacijske putanje označene, pritisnite dugme  da biste sačuvali rutu navođenja i nastavili proces podešavanja virtualne karte.

Korak 4



Korisnik mora imati na umu da je minimalna udaljenost između svake tačke približno 50 cm, a sistem zahtijeva minimalno 4 tačke (maksimalno 96 tačaka).

Korisnik mora obratiti pažnju na status linije tokom kreiranja mape i pratiti poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 5



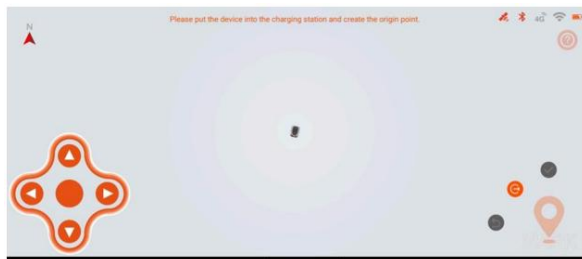
Nakon što su sve tačke radnog područja označene, korisnik mora pritisnuti dugme , unijeti naziv i sačuvati mapu.

Crtaње karte sa priključnom stanicom u blizini radnog područja.

Postavljanje radnog prostora.

Tokom procesa kreiranja mape, provjerite da li su simboli satelita  i Bluetooth-a narandžaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom uglu ekrana vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označite prvu tačku za priključnu stanicu.

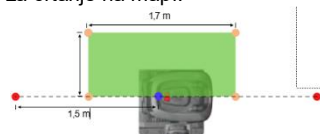
Korak 2



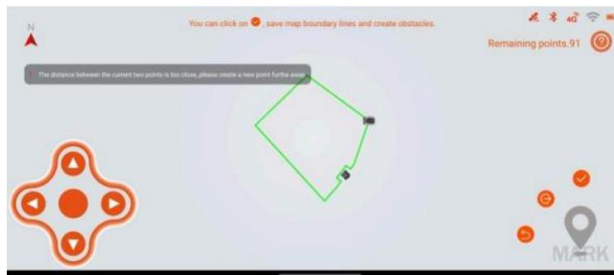
Kreiranje virtuelne granice travnjaka pomoću navigacijskih dugmadi i tačaka za crtanje na mapi.

Trimovanje oko stanice za punjenje.

Za efikasnije košenje oko stanice za punjenje, sistem kreira posebno područje oko stanice i prvo ga kosi.



Korak 3



Nakon što su sve tačke radnog područja označene, korisnik mora pritisnuti dugme , uneti naziv i sačuvati.

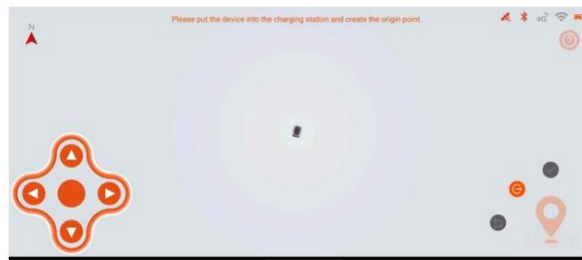
Crtaње karte s priključnom stanicom unutar radnog područja

. Postavljanje radnog područja.

Pažljivo!

Tokom procesa kreiranja mape, provjerite da li su simboli satelita  i Bluetooth-a narandžaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom uglu ekrana vašeg mobilnog telefona.

Korak 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

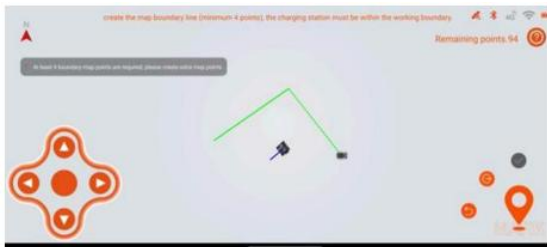
Označite prvu tačku za priključnu stanicu.

Korak 2



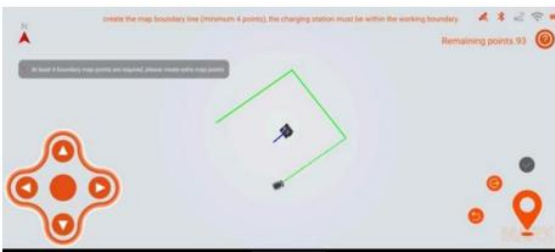
Navigirajte robota do sljedeće tačke i označite drugu virtuelnu graničnu tačku.

Korak 3



Obratite pažnju na minimalnu udaljenost od približno 50 cm između tačaka i sistemski zahtjev od minimalno 4 tačke (maksimalno 96 tačaka).

Korak 4



Obratite pažnju na status linije tokom kreiranja mape i poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 5



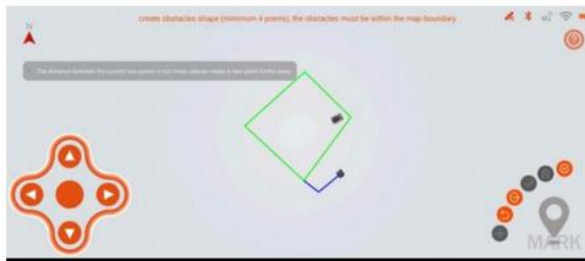
označite radno područje svima , pritisnite dugme  , unesite naziv i sačuvajte radno područje.

dodavanje zabranjenog područja/prepreke na kartu.

Konfiguracijska zona zabranjena.

Pažljivo!

Tokom procesa kreiranja mape, provjerite da li su simboli satelita  i Bluetooth-a narandžaste boje; možete ih vidjeti u gornjem desnom uglu ekrana vašeg mobilnog telefona.

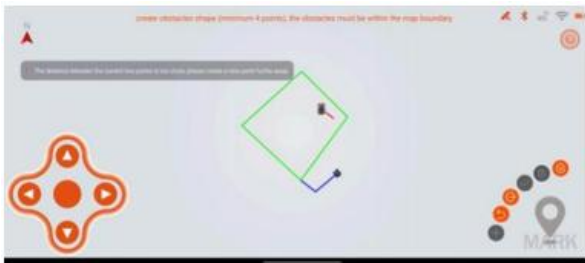
Korak 1

Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Navigirajte robota do prve tačke zabranjenog područja/prepreke.

Korak 2

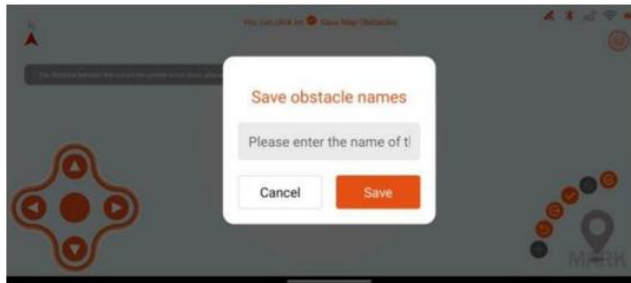
Označite tačku 2. Nakon označavanja druge tačke, linija će biti crvene boje, što označava rub zabranjene zone.

Korak 3

Obratite pažnju na minimalnu udaljenost od približno 50 cm između tačaka i sistemski zahtjev od minimalno 4 tačke (maksimalno 96 tačaka).

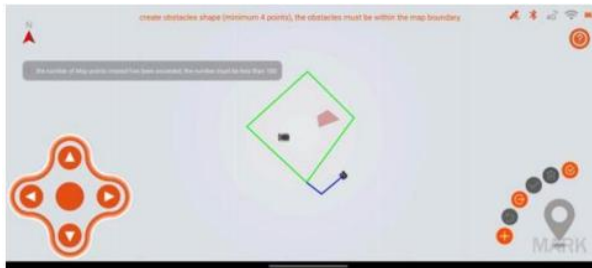
Obratite pažnju na status linije tokom kreiranja mape i na poruke koje prikazuje aplikacija.

Korak 4



Nakon što označite sve poene, pritisnite dugme , unesite ime i sačuvajte radni prostor.

Korak 5



Postavljeno zabranjeno područje bit će označeno drugom bojom na mapi.

Generiranje i sinhronizacija mape s robotom.

Nakon što je mapa imenovana i sačuvana, REVOLA aplikacija komunicira s robotom i sinhronizira informacije o mapi s njim.



Završetak procesa kreiranja mape.

Korisnik mora biti blizu robota i osigurati da je Bluetooth povezan prije završetka procesa kreiranja mape. Ako se proces sinhronizacije mape prekine, korisnik se mora vratiti na stranicu mape i provjeriti je li mapa uspješno sačuvana.

Interfejs u režimu mape.

Nakon što je mapa uspješno kreirana, ona će biti navedena na glavnoj stranici režima mape. Korisnik ovdje može pristupiti funkciji upravljanja preprekama.



Dugme za uređivanje prepreka.

Aplikacija podržava funkciju uređivanja prepreka. Pritiskom na ovo dugme korisnik pristupa stranici za

uređivanje prepreka. Mora se osigurati da je robot povezan s mobilnim telefonom putem Bluetootha 

Dugme za brisanje mape.

Pritiskom na ovo dugme, korisnik briše trenutno primijenjenu mapu.



Prebaci na satelitsku mapu.

Pritiskom na ovo dugme, korisnik može pregledati mapu u satelitskom režimu.



Dugme za povratak na priključnu stanicu.

Pritiskom na ovo dugme, korisnik naređuje robotu da se vrati na priključnu stanicu.



dugme.

Pritiskom na ovo dugme, korisnik daje komandu ROBOT-u da započne šišanje .



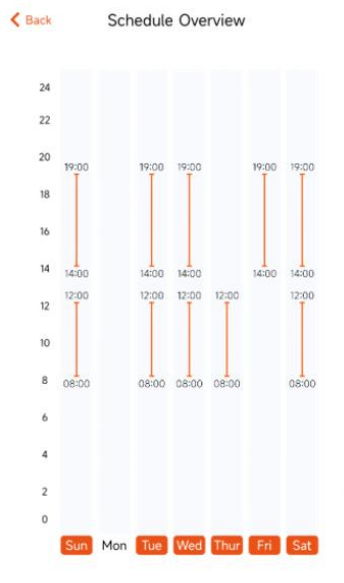
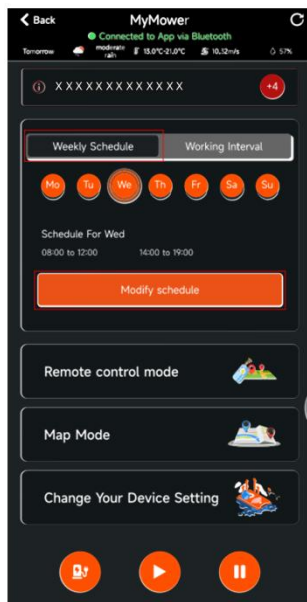
Dugme za pauzu.

Pritiskom na ovo dugme, korisnik pauzira robota.



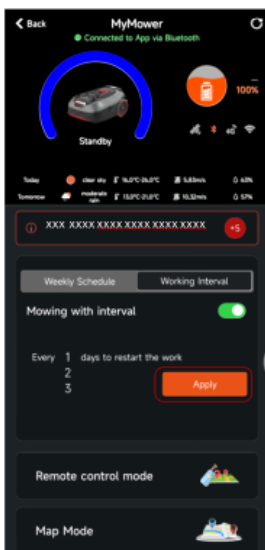
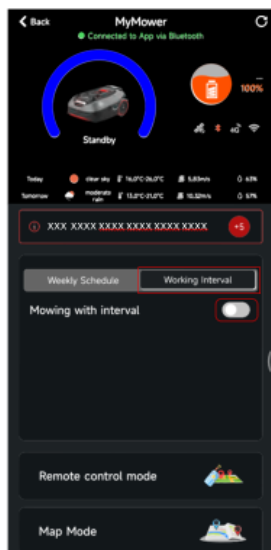
Postavljanje rasporeda rada

Korisnik može postaviti raspored rada iz REVOLA aplikacije. Postoje dva načina rasporeda: sedmični raspored i interval rada. U sedmičnom načinu rada, korisnik može postaviti sedam dana, svaki dan ima dva vremenska intervala. U načinu rada intervala, korisnik može postaviti dan ponovnog pokretanja nakon što robot završi košnju.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

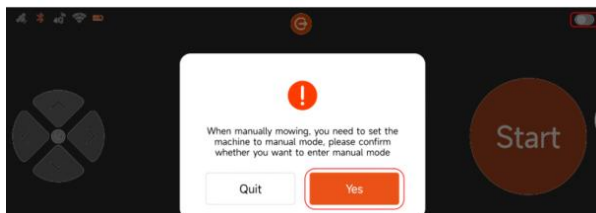
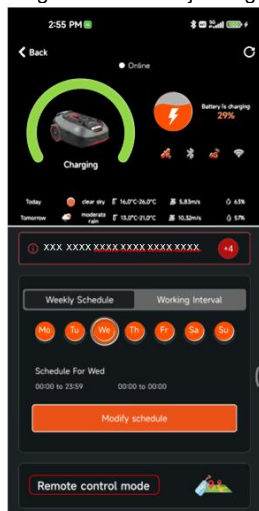


Radni interval.

U ovom načinu rada, robot će se ponovo pokrenuti i pokositi cijelu površinu travnjaka nakon isteka postavljenog vremenskog intervala.

Režim daljinskog upravljanja.

Robotska kosilica za travupodržava "Režim daljinskog upravljanja". Korisnik može navigirati robota do određenog područja i pokrenuti motor kosilice. Korisnik mora biti blizu robota i obratiti pažnju na rizik od nezgode tokom daljinskog upravljanja.



Pažnja!

Režim "Daljinsko upravljanje" zahteva da Bluetooth veza bude stalno održavana ; korisnik mora biti blizu robota dok koristi ovu funkciju.



Morate osigurati da je ovo dugme omogućeno dok koristite način rada "Daljinsko upravljanje".



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

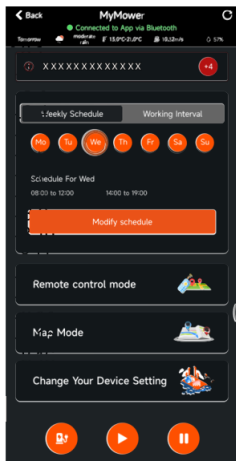
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul incepe sa funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

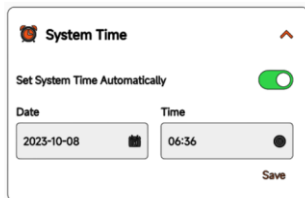
Promjena postavki

Na početnoj stranici uređaja dodirnite " Promijenite postavke uređaja" da biste pristupili postavkama robotske kosilice, pregledali ih i promijenili.



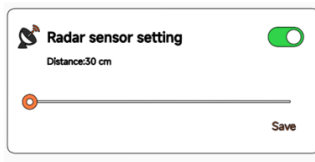
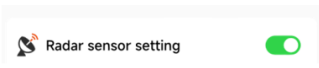
Postavljanje sistemskog vremena

Robotsku kosilicu možete konfigurirati da automatski postavlja sistemsko vrijeme, prateći vrijeme na vašem mobilnom telefonu, ili da ručno postavlja vrijeme rada.



Podešavanje radarskog senzora

Robotska kosilica za travu omogućava da podesite udaljenost detekcije radarskog senzora između 30 cm i 60 cm.



Podešavanje senzora za kišu

Robotska kosilica za travu omogućava da aktivirate ili deaktivirate senzor za kišu. Nakon aktiviranja senzora, možete podesiti i vrijeme odlaganja: koliko dugo će robot ostati u stanici za punjenje nakon što se senzor za kišu osuši.



Podešavanje LED svjetla

Robotska kosilica za travu omogućava da konfigurirate LED svjetlo. Nakon aktivacije, dostupna su dva

načina rada: " Uvijek uključeno" i "Način puštanja u rad". Za detalje o načinu rada za testiranje, pogledajte opis u nastavku.



Režim puštanja u rad

Kada je aktivirana **opcija** provjere rada , LED lampica radi prema gore navedenim principima :

- **Stalno zeleno** : u režimu pripravnosti ili u radu, signal satelita. To je normalno.
- **Snažno zeleno** : u stanju pripravnosti ili tokom rada, signal satelita je slab, ali je funkcionisanje moguće.
- **Konstantno plavo** : tokom punjenja, signal sa satelita je normalan.
- **Plavo treptanje** : tokom punjenja, signal satelita je slab, ali je funkcionisanje moguće.
- **Stalno crveno** : hitno zaustavljanje / očitavanje / nedostatak veze između referentne stanice i robota.
- **Trepćuće crveno: stanje greške** .
- **Trepćuće žuto** : slab signal sa satelita.
- **Konstantno ljubičasto** : u režimu "daljinskog upravljanja" , Signal satelita je normalan.
- **Jaka ljubičasta** : u režimu "daljinskog upravljanja " , signal satelita je slab, ali je funkcionisanje moguće.
- **Konstantno bijelo** : s vremenom OTA (firmver) ažuriranje) proces.

Resetovanje PIN koda

Robotska kosilica za travu omogućava resetovanje PIN koda. Nakon unosa početnog PIN koda, za uređaj se može postaviti novi PIN kod.



Postavke električne

ograde Robotska kosilica za travu omogućava omogućavanje ili onemogućavanje električne ograde. Nakon omogućavanja prekidača "Prekidač ograde" , pritisnite dugme  da biste postavili početnu tačku električne ograde. Nakon toga, možete KONFIGURISATI vrijednost "Domet ograde". Ako sistem otkrije da je robot premašio ovu vrijednost, će automatski poslati poruku upozorenja putem mobilnog telefona korisnika PHONE - a.



Obavještenja / Slanje poruka

Robotska kosilica za travuvam omogućava da omogućite ili onemogućite funkciju slanja obavještenja/poruka. Nakon omogućavanja ove funkcije, sistem će automatski slati poruke na mobilni telefon korisnika kad god se dogode relevantni događaji u radu robota.

 Notification/ Message Push 

Podešavanje radiofrekvencije (RF)

Prilikom korištenja više uređaja u neposrednoj blizini (npr. dvije jedinice na istom polju), ako dođe do interferencije radiofrekvencije, podešavanje se može provjeriti i, ako je potrebno, RF kanal se može promijeniti.

 RF setting 

 RF setting 

Slink info

ID:
MD:

The communication is abnormal, the same channel exists nearby

Slink status:

WiFi postavke

Robotska kosilica za travuvam omogućava da konfigurirate WiFi pristup. Na primjer, ako se promijeni kućni ruter, možete unijeti novo WiFi ime i lozinku, a robot će koristiti ove podatke za povezivanje s internetom. Preporučuje se da zapamtite da robot podržava samo frekvenciju od 2,4 GHz.

 WiFi setting 

 WiFi setting 

Select your WiFi name:

Input your password:
 

Podešavanje visine košnje

Robotska kosilica za travuvam omogućava podešavanje visine košnje putem ove funkcije.

 Electrical cutting height adjustment 

 Electrical cutting height adjustment 

Select your cutting height:50 mm

Postavljanje jezika prikaza.

Robotska kosilica za travuvam omogućava da odaberete jezik prikaza.

 Mower Language 

Način košnje

Robotska kosilica za travu vam omogućava da odaberete način košnje. Dostupne su dvije metode: "Način dvostrukog pokrivanja" i "Normalni način".



Dvostruki način rada: Robotska kosilica za travu će prvo kositi od sjevera prema jugu, a zatim od istoka prema zapadu.

Normalni način rada: Robotska kosilica za travu prvo kosi od sjevera prema jugu, a za nepokošene zone kosit će od istoka prema zapadu kako bi ih u potpunosti pokrila.

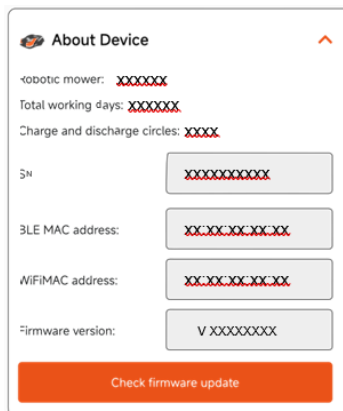
Zapisnik grešaka

Robotska kosilica za travu vam omogućava da pregledate posljednjih pet zapisa o greškama pomoću ove funkcije.



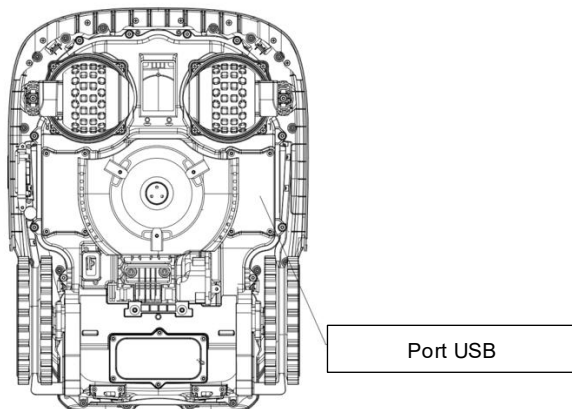
O uređaju

Robotska kosilica za travu vam omogućava da pregledate informacije o uređaju. Također možete provjeriti verziju softvera i da li je dostupna nova verzija.



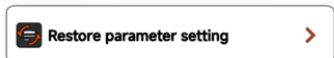
Ažuriranje softvera van mreže

Sistem također podržava funkciju ažuriranja softvera u vanmrežnom načinu rada. Vanmrežni softver bit će dostupan na našoj web stranici, a korisnik treba preuzeti datoteku na USB uređaj i izvršiti ažuriranje prema uputama u nastavku.



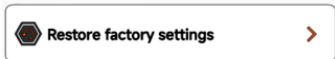
Vraćanje parametara

Robotska kosilica za travu vam omogućava da resetujete parametre iz menija za konfiguraciju.



Vraćanje na tvorničke postavke

Robotska kosilica za travu omogućava potpuno resetiranje svih podataka, uključujući kreirane karte.



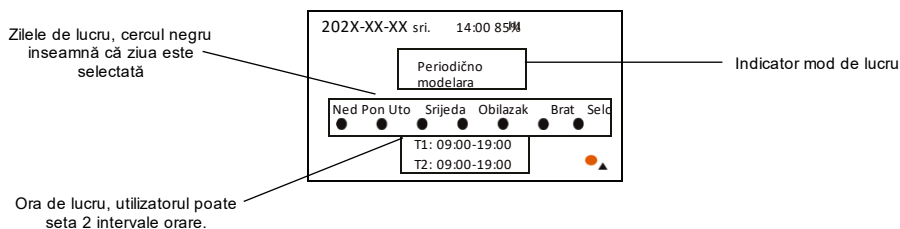
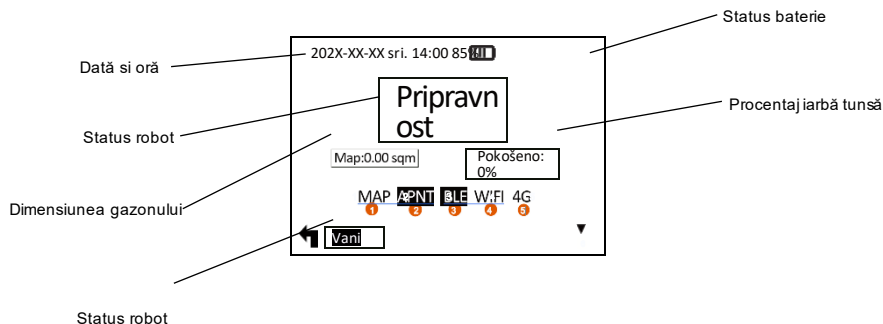
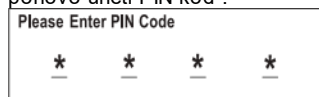
4. PUŠTANJE U RAD

Prikaz i rad

Početna stranica nakon pokretanja

Nakon uključivanja robotske kosilice, korisnik mora unijeti **PIN kod** (molimo postavite PIN kod ako se robot koristi prvi put).

Ako korisnik ne konfigurira ROBOT u roku od **3 minute**, robot će se ponovo blokirati, a KORISNIK će morati ponovo uneti PIN kod.



1. Simbol MAPE

Indikator mape: kada je prikazan u drugoj boji, to znači da je u sistemu pohranjena radna mapa.

2. Simbol APNT

Indikator statusa sistema: kada je prikazan u drugoj boji, to znači da robot ima dobru vezu sa satelitskim sistemom i da je kamera spremna.

3. BLE simbol

Indikator Bluetootha: Kada je Bluetooth povezan, simbol se prikazuje u drugoj boji.

4. Simbol Wi-Fi-ja

WiFi-ja : kada je WiFi povezan, simbol se prikazuje u drugoj boji.

5. 4G simbol

4G indikator: kada su mobilni podaci povezani, simbol se prikazuje u drugoj boji.

6. Simbol▼

Koristite dugme "↓" na navigacijskoj tastaturi da biste se pomaknuli po ekranu do sljedeće stranice.

7. Simbol▲

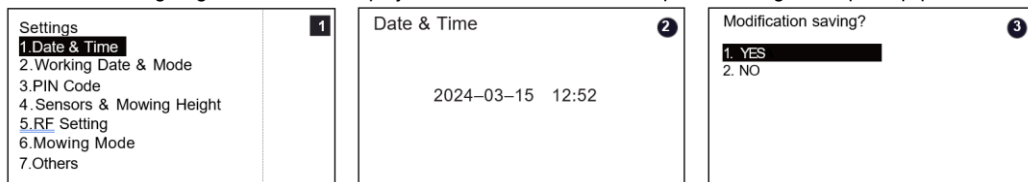
Koristite dugme "↑" na navigacijskoj tastaturi da biste se po ekranu vratili na prethodnu stranicu.

Glavni meni postavki robota

Kada se na ekranu robota prikaže glavni interfejs, pritisnite dugme "Nazad" za pristup stranici sa postavkama funkcija robota.

Podešavanje "datuma" i sata

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Datum" i "sat ", a zatim pritisnite dugme za pristup postavkama.



Podešavanje "Datuma i načina rada"

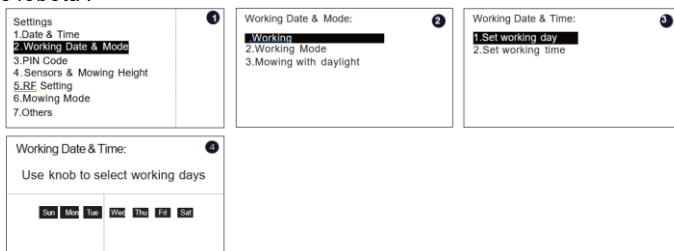
Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Datum i način rada", a zatim pritisnite dugme za ulazak u postavku.

Ova postavka uključuje tri opcije:

1. Radni datum i vrijeme.
2. Način rada.
3. podrezivanje u doba dana.

postavke radni dani

Molimo vas da se sami osedlate, pratite slike od maja na dalje i koristite rotirajuće dugme za sedlo da biste podesili radne dane robota .



postavke radnog vremena

Molimo vas da se sami osedlate, pratite slike od maja na dalje i koristite rotirajuće dugme za sedenje da biste podesili radno vreme robota .

Za svaki aktivirani radni dan , korisnik može postaviti dva vremenska intervali.

The screenshots show the following steps:

- Settings**
1.Date & Time
2.**Working Mode**
3.PIN Code
4.Sensors & Mowing Height
5.RF Setting
6.Mowing Mode
7.Others
- Working Date & Mode:**
1.**Working Mode**
2.Working Mode
3.Mowing with daylight
- Working Date & Time:**
1.Set working day
2.**Set working time**
- Set working time**
Sun Mon Tue Wed Thu Fri Sat
0 1 2 3 4 5 6
09:00-19:00 09:00-19:00
- Set working time**
Working Date: Fri
09:00-19:00 09:00-19:00

postavke PIN kod

Koristite okretni gumb za odabir opcije "Lozinka" , a zatim pritisnite gumb za podešavanje pristupa A. Da bi promijenio PIN kod, korisnik mora :

- unesite postojeći PIN kod.
- uvedite novi PIN kod.
- potvrđeno ponovnim unosom novog PIN koda.

The screenshots show the following steps:

- Settings**
1.Date & Time
2.Working Date & Mode
3.**Code**
4.Sensors & Mowing Height
5.RF Setting
6.Mowing Mode
7.Others
- Enter Old PIN code**
* * * *
- Enter New PIN code**
* * * *
- Please Re-Enter New PIN code**
* * * *

Podešavanje "Senzora" i visine košnje "

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Senzori" i " visina košnje" , a zatim pritisnite dugme za pristup podešavanju .

U ovim postavkama, korisnik može KONFIGURIRATI sljedeće funkcije:

- senzori za kišu
- Ultrazvučni senzor
- Visina rezanja robotom
- Glas za obavještenja robota

The screenshots show the following steps:

- Settings**
1.Date & Time
2.Working Date & Mode
3.PIN Code
4.**Sensors Mowing Height**
5.RF Setting
6.Mowing Mode
7.Others
- Sensors & Mowing Height**
1. Rain sensor
2. Ultrasonic Sensor
3. Mower Cutting Height
4. Mower Prompt Voice

senzori za kišu

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Senzor kiše", a zatim pritisnite dugme za pristup postavkama. Nakon toga, korisnik može podesiti vrijeme odlaganja u priključnoj stanici, a zatim kada SENZOR detektuje suhoću. Nakon završetka podešavanja, ovo će se primijeniti.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4. Sensors Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	1	Sensors & Mowing Height 1. Rain Sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice	2	Rain Sensor 1. ON 2. OFF	3
Rain Delay Time  060_min (0 - 999_)	4				

Ultrazvučni senzor

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Ultrazvučni senzor", a zatim pritisnite dugme za pristup postavkama.

Nakon toga, korisnik može podesiti udaljenost između ultrazvučne glave senzora i detektovanih objekata.

Visina rezania robotom

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Visina košnje robota", a zatim pritisnite dugme za pristup postavkama.

Nakon toga, korisnik može koristiti rotirajuće dugme kako bi :

- Podesite željeno visinu rezanja
- Efekt VELIČINE visine košnje

Figure 1: Mower Height Setting

The diagram illustrates the steps to set the mower height through the control interface. It consists of four panels showing the menu navigation process.

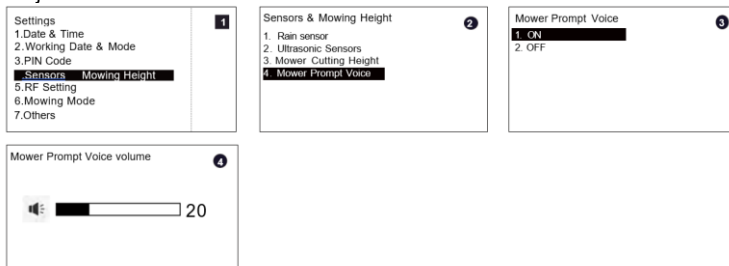
- Panel 1 (Settings):** Shows the main settings menu. The option "5. Mowing Height" is highlighted.
- Panel 2 (Sensors & Mowing Height):** Shows the sub-menu for sensors and mowing height. The option "3. Mower Cutting Height" is highlighted.
- Panel 3 (Mower Cutting Height):** Shows the screen for setting the cutting height. A diagram of the mower deck is shown with the text "H = 60mm".
- Panel 4 (Mower Cutting Height):** Shows the screen for selecting the height setting method. The options "1. Height setting" and "2. Height calibration" are both highlighted.

Glas za obavještenja robota

Pomoću okretnog dugmeta odaberite opciju "Glasovno obavještenje robota", a zatim pritisnite dugme za pristup postavkama.

Korisnik možda:

- Aktivirajte ili deaktivirajte glas obavještenja robota .
- Podesite jačinu zvuka.

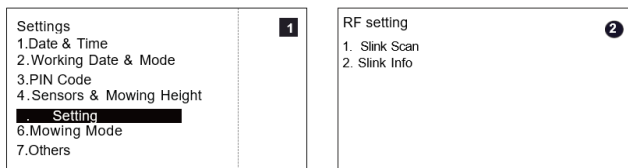


RF postavka

Koristite okretni gumb za odabir opcije "RF Setting" (RF postavke), a zatim pritisnite gumb za pristup postavkama.

U ovim postavkama postoje dvije opcije:

1. Slink Scan – omogućava skeniranje dostupnih RF frekvencija radi detekcije veza.
2. Slink Info – prikazuje informacije o trenutnoj RF vezi, kao što su izvještaj o napajanju ili detalji o RF modulu.



Skeniranje putem linka

Zatim, kada KORISNIK mora promijeniti referentnu stanicu ili postoji smetnja na postojećem komunikacijskom kanalu, potrebno je koristiti Slink Scan za pretraživanje i uparivanje KANALA shodno tome.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Skeniranje putem linka

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup postavci "Slink Scan" .

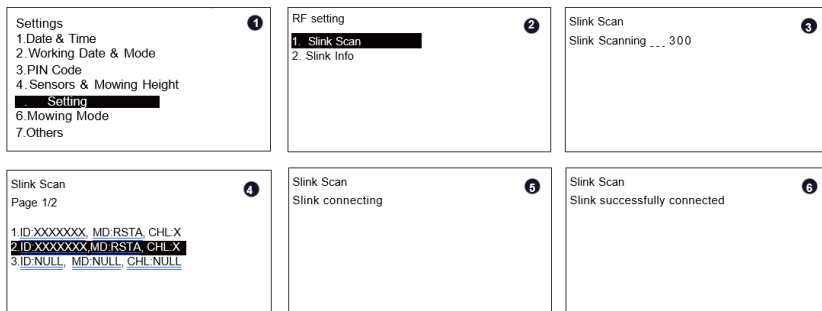
ROBOT će pokušati pronaći dostupne referentne stanice u trajanju od 300 sekundi.

Nakon završetka skeniranja, svi detektovani kanali će biti prikazani na listi.

- Koristite rotirajući gumb za odabir odgovarajuće stavke .
- Provjerite da odabrani ID ODGOVARA serijskom broju referentne stanice.

ROBOT će zatim pokušati da se poveže sa referentnom stanicom .

- Nakon što se uspostavi veza , na ekranu će se prikazati poruka "Veza uspješno uspostavljena " .

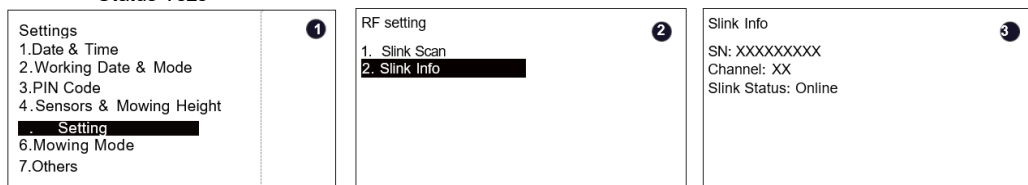


Informacije o Slinku

Koristite okretno dugme da biste odabrali "RF" Postavka", a zatim pritisnite dugme A za pristup postavci "Slink Info".

Na ovoj stranici će biti prikazane sljedeće informacije:

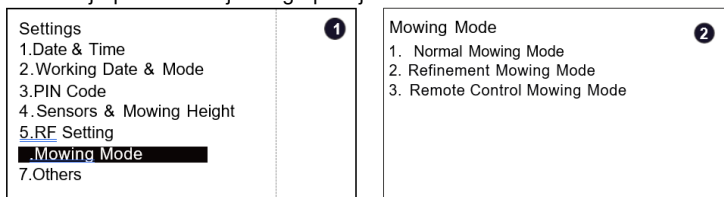
- Serijski broj referentne stanice
- RF kanal
- Status veze



Postavljanje "Načina podrezivanja"

Korisnik može odabrati tri načina podrezivanja:

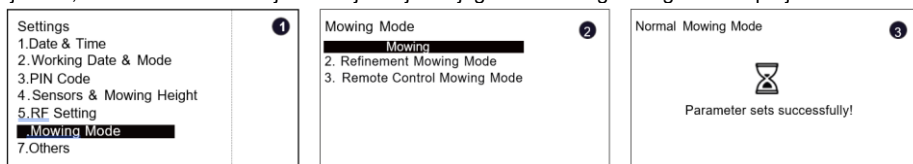
1. Normalan način šišanja.
2. Rafinirana frizura.
3. Režim trimovanja pomoću daljinskog upravljača.



Normalni način šišanja

Koristite rotirajući gumb za odabir "Normalnog načina podrezivanja".

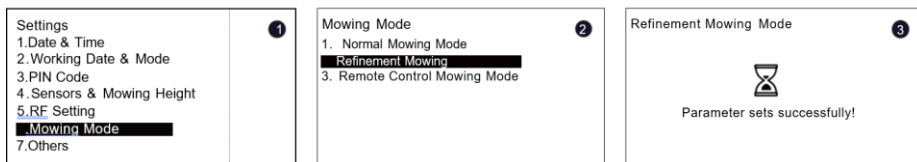
Na ovaj način, robot će kositi travnjak u smjeru sjever-jug u skladu s geomagnetskim poljem.



Rafinirani stil šišanja

Koristite rotirajući gumb za odabir "Fine Trim Mode".

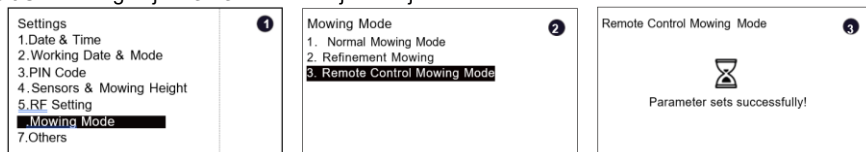
Na ovaj način, robot će prvo kositi travnjak u smjeru sjever-jug u skladu s geomagnetskim poljem, a zatim će kositi u smjeru istok-zapad.



Režim trimovanja pomoću daljinskog upravljača

Koristite rotirajući gumb za odabir " Načina podrezivanja" na daljinskom upravljaču.

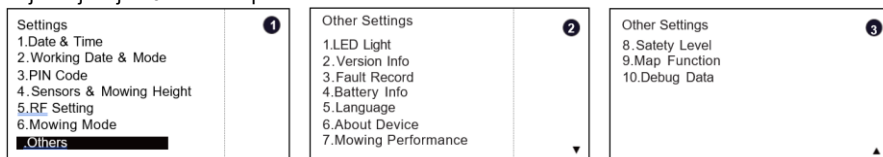
U ovom načinu rada, robot će se povezati s mobilnim telefonom putem Bluetootha, a KORISNIK će koristiti APLIKACIJU za navigaciju ROBOTA i košenje travnjaka .



Postavka "Ostalo"

Koristite rotirajući gumb za odabir opcije "Ostalo".

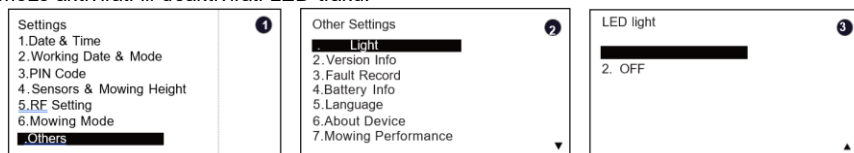
Ova funkcija uključuje 10 različitih postavki.



postavke LED svjetla

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "LED svjetla" .

Korisnik može aktivirati ili deaktivirati LED traku.



funkcionalna LED svjetla

Kada su LED svjetla upaljena, RADE prema sljedećem principu:

- Stalno zeleno: u režimu pripravnosti ili u radu, signal satelita je normalan.
- Zeleno pulsiranje: u stanju pripravnosti ili u radu, signal satelita je slab, sistem kamere je neispravan. djela.
- plava: tokom punjenja, signal satelita je normalan.
- Plavo pulsiranje: tokom punjenja, signal satelita je slab, ali radi.
- Stalno crveno: hitno zaustavljanje / očitavanje / nema veze između referentne stanice i robota.
- Trepćuće crveno: stanje greške .
- Trepćuće žuto: slab signal sa satelita.
- Stalno ljubičasto: u modulu daljinskog upravljanja, signal satelita. To je normalno.
- Pulsirajuća ljubičasta: u modulu daljinskog upravljanja , signal satelita je slab, ali radi.

Informacije o verziji

Koristite okretni gumb za odabir i pristup funkciji "Informacije" o verziji.

Korisnik može provjeriti informacije o uređaju, kao što su verzija firmvera , serijski broj i drugi tehnički detalji.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	SN: XXXXXXXXXX HstVer: XXXXX NavVer: XXXXX DMVer: XXXXXXX CMVer: XXXXXXX SIGVer: XXXXXXX FMLVer: XXXXXXX FMRVer: XXXXXXX	3
DISVer: XXXXXXXXXX LTEVer: XXXXX WIFVer: XXXXX CamVer: XXXX VSLAM: XXXX FontVer: XXXX	4				

GREŠKE PRI REGISTRACIJI

Koristite okretni gumb za odabir i pristup funkciji "Snimanje grešaka".

Ovdje će biti prikazano NAJNOVIJEG PET GREŠAKA koje je robot zabilježio.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Fault Record Fault 1: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 2: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 3: Lifted 20XX-06-18 08:00	3
Fault Record Fault 4: Lifted 20XX-06-18 08:00 Fault 5: Lifted 20XX-06-18 08:00	4				

Informacije o bateriji

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Informacije" o bateriji.

Ovdje će biti prikazane informacije o bateriji robota.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Battery Info 1.Charging times: XX 2.Voltage: XX.0V 3.Current: X.X A 4.Adaptor: X.X V 5.Temperature: XX.X°C, Normal	3
--	---	--	---	--	---

Jezik

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Jezik" (A) .

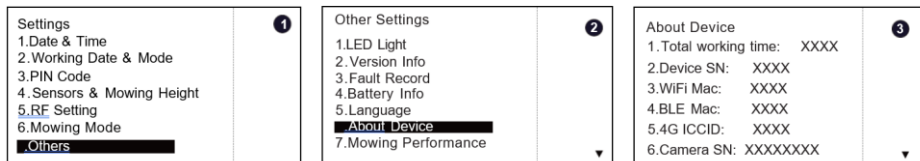
Ovdje možete odabrati jezik na kojem će se robot prikazivati.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode <u>Others</u>	1	Other Settings 1.LED Light 2.Version Info 3.Fault Record 4.Battery Info 5.Language 6.About Device 7.Mowing Performance	2	Language 1.English 8.Italiano 2.Svenska 9.Nederlands 3.Deutsch 10.Norsk 4.Dansk 11.Polski 5.Espanol 12.Cesky 6.Suomalainen 13.Portugues 7.Francais 14.简体中文	3
--	---	--	---	--	---

O uređaju

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "O uređaju" .

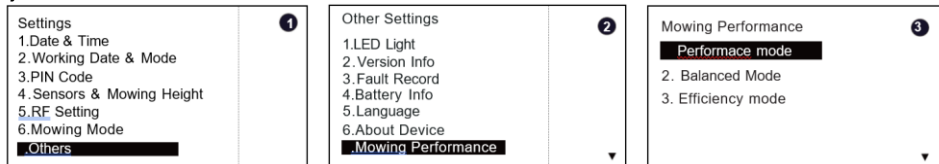
Ovdje korisnik može provjeriti informacije o uređaju.



Smanjenje performansi

Koristite okretni gumb za odabir i pristup funkciji "šišanje" u "Performansama".

Postoje tri REŽIMA rada za motor trimera .



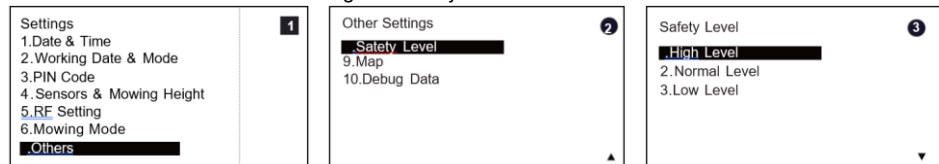
Režimi rada motora trimera

1. rada : brzina rotacije motora trimera je 3500 o/min, s maksimalnom snagom izlaz .
2. Uravnoteženi način rada: brzina rotacije motora trimera je 2850 obrtaja u minuti, pogodno za za normalan travnjak.
3. efikasnosti : brzina rotacije motora trimera je 2500 okretaja u minuti, što pruža najbolji odnos između snage i potrošnje energije .

Nivo sigurnosti

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Nivo sigurnosti" .

Robotska kosilica za travu ima tri nivoa sigurnosti koje korisnik može odabrati.



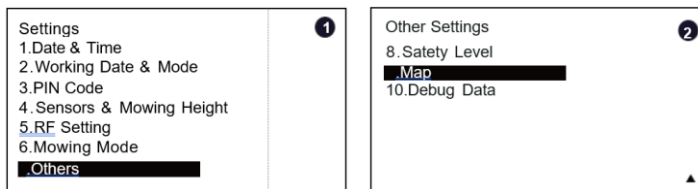
1. Visoki nivo: po svakom datumu Kada ROBOT uđe u stanje pripravnosti ili se pritisne dugme za zaustavljanje , Robot zahtijeva UNOS PIN koda prije nego što se aktivira.

2. Normalan nivo: nakon pokretanja ili nakon što se dogodila greška , ili ako je robot bio u stanju pripravnosti duže od 5 minuta, korisnik mora uneti PIN kod prije aktiviranja robota.

3. Nizak nivo: tek nakon pokretanja ili nakon što se dogodila greška , korisnik mora unijeti PIN kod.

Funkcija "Mapa"

Koristite rotacijski gumb za odabir i pristup funkciji "Mapa" . Pomoću ove opcije korisnik može postaviti radnu trenutnu mapu robota .



Funkcija " Informacije o mapi "

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Informacije o mapi". U ovom odjeljku korisnik može vidjeti informacije o trenutno primijenjenoj mapi.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Map Info Map Size: XXX sqm Mowed Size: XXX sqm Obstacle Size: XXX sqm
--	---

mapa brisanja

Koristite rotirajući taster za odabir i pristup funkciji "Izbriši mapu". Korisnik može izbrisati trenutno primijenjenu mapu iz ovog menija.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Delete Map Map is already existing. Delete old map information? Please press OK to <u>confirm!</u>	Delete Map Deleting Map...
Delete Map Delete map done.		

Resetiranje mape

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Ponovno pokretanje košnje" (A) . Nakon omogućavanja funkcije "Ponovno pokretanje košnje", napredak košnje će se resetovati na nulu.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Restart Mowing <table border="1"> <tr> <td>1.</td> <td>Yes</td> </tr> <tr> <td>2.</td> <td>No</td> </tr> </table>	1.	Yes	2.	No
1.	Yes				
2.	No				

Rješavanje problema s podacima

Koristite rotirajući gumb za odabir i pristup funkciji "Debug Data" .

Ovu funkciju koristi isključivo ovlašteni servis.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Other Settings 8.Safety Level 9.Map Function 10.Debug
--	--

5. ODRŽAVANJE, SKLADIŠTENJE I RJEŠAVANJE PROBLEMA

Čišćenje i održavanje

Važno je održavati vašu robotsku kosilicu čistom.

Robot će se lakše penjati uzbrdo ako su kotači čisti, a oštrice će također bolje rezati ako su čiste i oštre. Nikada ne koristite perač pod visokim pritiskom za čišćenje.

Čišćenje tijela

Koristite meku četku i/ili vlažnu krpu sa deterdžentom za domaćinstvo.

Čišćenje donje strane

Provjerite je li prekidač za napajanje u položaju ISKLJUČENO i nosite zaštitne rukavice. Okrenite robota na bok kako biste otkrili donju stranu, očistite disk s oštricama i okvir mekom četkom ili vlažnom krpom. Okrenite disk kako biste osigurali da se slobodno kreće.

Oštrenje/zamjena oštrica;

Ako su oštrice istrošene s jedne strane, mogu se okrenuti.

Ako su oštrice oštećene ili pokazuju znakove neravnoteže, moraju se zamijeniti.

1. Okrenite uređaj.
2. Odvmite vijke oštrica s dna uređaja, a zatim okrenite oštrice.
3. Pričvrstite noževe odgovarajućim vijcima.

Zamjena oštrica

3. Uklonite stare oštrice i zamijenite ih sljedeći gore navedene korake.

Zimsko skladištenje

Tokom zime, robotsku kosilicu, priključnu stanicu i napajanje čuvajte na suhom mjestu. Preporučujemo skladištenje u šupi, garaži ili, po mogućnosti, u zatvorenom prostoru.

Pripremite uređaj za zimsko skladištenje na sljedeći način :

1. napunite bateriju do 80%.
2. Prebacite glavni prekidač za napajanje u položaj "ISKLJUČENO".
3. Očistite robotsku kosilicu za travu .
4. Isključite napajanje iz električne utičnice .
5. Isključite napajanje iz priključne stanice.

Ako je moguće, proizvod zapakujte u originalnu ambalažu.

recikliranje



Ne bacajte električnu, industrijsku elektroničku opremu i komponente u kućni otpad!
Informacije o WEEE. Uzimajući u obzir odredbe OUG 195/2005 - o zaštiti okoliša i OUG 5/2015. Potrošači će uzeti u obzir sljedeće indikacije za predaju električnog otpada, navedene u nastavku:

- Potrošači imaju obavezu da ne eliminišu oprema otpad ELEKTRIČNI i elektronički opremu (EE otpad) kao nesortirani komunalni otpad i sakupljati odvojen ovaj EE otpad.
- Sakupljanje OVOG otpada pod nazivom (WEEE) će biti provodi Javna služba za prikupljanje u radijusu SVAKOG okruga i putem centara za prikupljanje koje organiziraju operateri OVLAŠTENI za prikupljanje EE otpada. Informacije pruža administracija za zaštitu okoliša Fond www.afm.ro ili ČASOPIS Evropski sindikati .
- Potrošači mogu besplatno vratiti EE otpad na određena mjesta za prikupljanje prethodno .

Sljedeća tabela bilježi informacije o greškama prikazane na LCD panelu i koristi se za informiranje korisnika o sadržaju grešaka, za rješavanje problema i njihovo otklanjanje. Kada se greška aktivira i ostane neriješena, ona se snima i pohranjuje u uređaju.

Rješavanje problema s robotom

Problem	Mogući uzroci	Sanacijska rješenja
Lift	Senzor podizanja je aktiviran.	Greška će se obično automatski riješiti. Ako problem i dalje postoji, provjerite kućište robota.
Sudar	Senzor sudara se aktivirao.	Greška će se obično automatski riješiti. Ako problem i dalje postoji, provjerite kućište robota.
Nagib	Senzor nagiba je aktiviran.	Greška se obično automatski rješava. Ako se i dalje javlja, postavite robota na horizontalnu površinu i ponovo provjerite.
Izgubljena lopta	Senzor prevrtanja se aktivirao.	Ova greška se prikazuje kada se robot prevrne.
Vani	Robot je izvan virtualne granice.	Kada robot otkrije da je prekoračio virtualni limit, prikazaće se ova poruka o grešci.
Raina	Senzor za kišu se aktivirao.	Kada senzor detektuje kišu, ova informacija će se pojaviti na ekranu.
CNtCPro	Motor trimera je pregrijan.	Kada motor kontinuirano radi pod velikim opterećenjem, njegova

		temperatura se može povećati i ova greška će se prikazati. Nakon perioda mirovanja, robot bi se trebao automatski oporaviti.
Jama	Robot je blokiran.	Kada se robot zaglavi u nekom području i ne može se osloboditi, prikazat će se ova greška. Provjerite područje i premjestite robota na otvoreno mjesto.
BatLow	Baterija robota je slaba.	Kada je nivo baterije nizak, prikazaće se ova poruka. Molimo vas da ostavite robota da se napuni u priključnoj stanici.
CStErr	Motor trimera se ne može inicijalizirati.	Isključite robota i ponovo ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Tilt1Er / Tilt2Er	Senzor ubrzanja se ne može inicijalizirati.	Isključite robota i ponovo ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
PathErr	Robot nije uspio isplanirati rutu košnje.	Isključite robota i ponovo ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Nema mape	Robot nema sačuvanih mapa.	Molimo vas da kreirate i primijenite mapu; greška će automatski nestati.
Nema pozicije	Robot ne može dobiti podatke o poziciji.	Premjestite robota na otvoreni prostor i pričekajte nekoliko trenutaka. Ako se poruka i dalje pojavljuje, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Neuspjeh puta	Robot nije uspio generirati putanju košnje.	Isključite robota i ponovo ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Izgubljeni Sig	Robot je izgubio navigacijske podatke.	Premjestite robota na otvoreno područje i provjerite može li se ponovo pozicionirati. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
485 ERR	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite robota i ponovo ga uključite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
DSV GREŠKA	Problem sa internom komunikacijom robota.	Postupite na isti način: isključite i ponovo pokrenite; ako se problem nastavi, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
DBG GREŠKA	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovo uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
RTK GREŠKA	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovo uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
RF greška	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovo uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
GREŠKA BIT6	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovo uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
GREŠKA IMU-a	Problem sa internom komunikacijom robota.	Isključite i ponovo uključite robota; ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.

ČESTO se javljaju problemi i njihovo rješavanje

Ako Robotska kosilica za travune radi , molimo vas da slijedite gornja uputstva.

Problem	UZROK	Sanacijska rješenja
Robot se zaustavlja i automatski ponovo pokreće nakon 5-10 sekundi.	Inercijalni navigacijski sistem je u procesu samokalibracije.	Robot će se automatski oporaviti.
Robot se zaustavlja i automatski ponovo pokreće nakon 10-20 minuta.	Robot je izgubio kontakt sa satelitskim sistemom i čeka ponovno povezivanje.	Robot će se automatski oporaviti.
Robot se zaustavlja i prelazi u stanje pripravnosti nakon nekog vremena.	Robot je izgubio signal i ne može se ponovo povezati u unaprijed postavljenom vremenu.	Stavite robota u priključnu stanicu i uključite ga. Provjerite da li se satelitski signal vraća. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Zadnji kotači se okreću, ali robot se ne kreće naprijed niti okreće; zatim se zaustavlja i uspavljuje. Na ekranu se pojavljuje "Pit".	Robot je blokiran.	Provjerite da li je trava viša od 8 cm; ako jeste, potrebno je kositi na nižoj visini. Provjerite da li trava klizi; potrebno je sačekati da se travnjak osuši prije košnje.
Robot je zaglavljen u malom području iza neokružene prepreke, a na ekranu se pojavljuje "sudar".	Senzor sudara se često aktivira u kratkim intervalima, a nakon 20 aktiviranja robot prelazi u stanje pripravnosti.	Označite to područje kao "područje s preprekom" na karti i provjerite je li virtualna linija dovoljno udaljena od prepreke.
Robot nema ispravan interfejs za punjenje u priključnoj stanici i ne puni se.	RTK greška – mapa je kreirana, ali su se podaci o pozicioniranju pomjerali.	Postavite robota u priključnu stanicu, popravite APNT signal i ponovo kreirajte mapu.
Robot se često vraća na stanicu za punjenje , a ekran pokazuje visoku temperaturu u motoru trimera.	Motor trimera prelazi u termalnu zaštitu; robot se vraća u stanicu da se ohladi, a zatim nastavlja s radom.	Provjerite da trava nije veća od 8 cm ili da nije previše gusta.
Robot se ne puni u priključnoj stanici i pojavljuje se poruka "temperatura baterije je previsoka".	Temperatura baterije je visoka zbog temperature okoline .	Kada temperatura padne, punjenje će se automatski nastaviti.
Korisnik ne može povezati aplikaciju s robotom putem Bluetootha.	Problem s Bluetooth vezom.	Isključite i uključite robota. Zatvorite aplikaciju REVOLA. Omogućite/onemogućite Bluetooth na vašem telefonu. Ponovo otvorite aplikaciju i pokušajte se prijaviti. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Korisnik ne može povezati REVOLA aplikaciju s robotom putem Wi-Fi mreže.	Problem s Wi-Fi vezom.	Isključite i uključite robota. Provjerite da li se priključna stanica nalazi unutar područja pokrivenosti rutera . Provjerite ponovno povezivanje. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.
Robot se ne pokreće i na ekranu se prikazuje "nema mape".	Mapa nije ispravno kreirana ili sačuvana.	Kreirajte mapu i aktivirajte je.
Nepokošene površine ostaju na travnjaku.	Motor trimera je ušao u zaštitu od preopterećenja i zaustavlja se na 15 sekundi. Ultrazvučni senzor može izbjegavati određena područja, ostavljajući dijelove neobrezanim.	Robot će zapamtiti nepokošena područja i, nakon što potpuno pokrije travu u jednom smjeru, vratiti će se da ih pokosi.
Motor trimera se okreće, ali su performanse rezanja niske.	Oštrice više nisu dovoljno oštre.	Zamjenjuje korištene oštrice rezervnim .

APNT signal je dobar, ali robot se kreće unazad ili naglo mijenja smjer na travnjaku.	Previsoka trava ili neravne površine aktiviraju ultrazvučni senzor.	Pazite da trava nije viša od 8 cm. Izbjegavajte neravna područja prilikom konfigurisanja mape.
Status LED dioda referentne stanice.	Trepćuće LED diode ukazuju na abnormalno stanje referentne stanice i, istovremeno, robotske kosilice. Referentna stanica ima pet indikatora.	LED dioda: Ako LED dioda prestane treperi, to znači da Robotska kosilica za travu ima problema s komunikacijom s referentnom stanicom. Provjerite da li se LED dioda vraća u stabilno uključeno stanje (neprekidno uključena) . Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom servisu Ruris . DSG LED: Ako LED prestane treperi, to znači da referentna stanica ne može dobiti stabilan signal. Premjestite stanicu na otvoreno područje i ponovo provjerite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru. RMG LED: Ako LED prestane treperi, to znači da Robotska kosilica za travu može dobiti stabilan signal. Premjestite robotsku kosilicu na otvoreno područje i ponovo provjerite. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru. WiFi LED: Ako LED prestane treperi, to znači da robot ne može dobiti stabilnu WiFi vezu. Približite robota kućnom ruteru i provjerite ponovo. Ako problem i dalje postoji, obratite se ovlaštenom Ruris servisnom centru.

8. IZJAVE O USKLAĐENOSTI

IZJAVA O USKLAĐENOSTI EZ-a



Proizvođač: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, br. 111, Upravna zgrada, Krajova, Dolj, Rumunija

Gol. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Ovlašteni predstavnik: Ing. Stroe Marius Catalin – Generalni direktor

Ovlaštena osoba za tehničku dokumentaciju: Ing. Radoi Alexandru – Direktor dizajna produkcije

Opis mašine: Robotska kosilica za travu dizajnirana je za košenje trave.

Serijski broj proizvoda: AATC00100001RURSTN1500 (gdje AA predstavlja posljednje dvije cifre godine proizvodnje, znakovi 5 i 7 su broj serije, a znakovi 7-12 su broj proizvoda)

Proizvod: Robotska kosilica za travu

Model : RURIS

Tip motora : Elektromotor bez četkica

Vrsta veze: Bluetooth, Wifi , Aplikacija, 4G GPS

Tip: Sentinel 1500

Širina rezanja: 180 mm

Maksimalna površina : 1500 kvadratnih metara

Mi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, proizvođač, u skladu sa GD 1029/2008 - o uslovima stavljanja mašina na tržište, **Direktivom 2006/42/EZ** - sigurnosnim i zaštitnim zahtjevima, Standardom EN ISO 12100:2010 - Mašine. Sigurnost , **Direktiva 2014/35/EU** , HG 409/2016- o niskonaponskoj opremi, **Direktiva 2014/30/EU** o elektromagnetnoj kompatibilnosti (HG 487/2016 o elektromagnetnoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.), **Direktiva 2014/53/EU** (implementirana u Rumuniji **ODLUKOM br. 740 od 5. oktobra 2016.** o stavljanju na tržište radio opreme), **Direktiva 2011/65/EU** od 8. juna 2011. o ograničenjima upotrebe određenih opasnih supstanci u električnoj i elektronskoj opremi, izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2, izjavljujemo da su provedene sve bitne serije radio ispitivanja radi certificiranja usklađenosti proizvoda sa specifikiranim standardima i izjavljujemo da je u skladu sa glavnim sigurnosnim zahtjevima, da ne ugrožava život, zdravlje, sigurnost na radu i da nema negativan uticaj na okolinu.

Dolje potpisani Stroe Catalin, predstavnik proizvođača, izjavljuje na vlastitu odgovornost da je proizvod u skladu sa sljedećim evropskim standardima i direktivama:

- **Direktiva 2006/42/EZ** – sigurnosni i zaštitni zahtjevi, Direktiva 2014/35/EU, o niskonaponskoj opremi:
- EN 13857:2008**- Sigurnost mašina - Sigurnosne udaljenosti za sprječavanje prodiranja gornjih i donjih ekstremiteta u opasne zone
- EN 60335-2-29:2004** - Kućanski i slični električni aparati - Sigurnost - Dio 2-29: Posebni zahtjevi za punjače baterija
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A14+A2+A15:2021** - Kućanski i slični električni aparati - Sigurnost - Dio 1: Opći zahtjevi
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Sigurnost kućanskih i sličnih električnih uređaja. Dio 2-107: Posebni zahtjevi za električne robotske kosilice na baterije
- EN 61558-1:2019** - Sigurnost transformatora, reaktora, jedinica za napajanje i njihovih kombinacija. Dio 1: Opći zahtjevi i ispitivanja
- IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013**- Amandman 1 - Sigurnost transformatora, prigušnica, jedinica za napajanje i sličnih proizvoda za napone napajanja do 1100 V uključujući i njih - Dio 2-16: Posebni zahtjevi i ispitivanja za prekidačke jedinice za napajanje i transformatore za prekidačke jedinice za napajanje
- EN 62841-1:2015** - Ručni alati s električnim motorom, prenosivi alati i mašine za travnjake i vrtove - Sigurnost - Dio 1: Opći zahtjevi
- EN 62233:2008+AC:2008**- Metode mjerenja elektromagnetnih polja električnih uređaja za domaćinstvo i slične namjene s obzirom na izloženost ljudi
- EN IEC 60730-1:2025**- Automatski električni regulatori. Dio 1: Opći zahtjevi
- EN 61508-3:2011**- Funkcionalna sigurnost sigurnosnih električnih/elektronskih/programabilnih elektronskih sistema. Dio 3: Softverski zahtjevi
- EN 61508-7:2011**- Funkcionalna sigurnost sigurnosnih električnih/elektronskih/programabilnih elektronskih sistema. Dio 7: Pregled tehnika i mjerenja
- EN 62479:2010**- Procjena usklađenosti električne i elektronske opreme male snage s osnovnim ograničenjima izloženosti ljudi elektromagnetnim poljima (10MHz-300GHz)
- IEC 62133-2:2017**- Alkalni i drugi nekiseli akumulatori - Sigurnosni zahtjevi za prenosive zatvorene akumulatorne baterije napravljene od njih, namijenjene za upotrebu u prenosivim primjenama. Dio 2: Litijumski sistemi
- EN 60127-1:2006** - Minijaturni osigurači. Dio 1: Definicije za minijaturne osigurače i opći zahtjevi za minijaturne zamjenske elemente
- EN 60384-14:2013/A1:2016** - Fiksni kondenzatori za upotrebu u elektronskoj opremi - Dio 14: Specifikacija podgrupe - Fiksni kondenzatori za supresiju za priključak na napajanje
- EN IEC 61051-1:2019**- Varistori za upotrebu u elektronskoj opremi. Dio 1: Opšta specifikacija
- Direktiva 2014/30/EU** o elektromagnetnoj kompatibilnosti, Direktiva 2014/53/EU (implementirana u Rumuniji ODLUKOM br. 740 od 5. oktobra 2016. godine):
- EN 50665:2017** - Standard proizvoda za procjenu elektronske i električne opreme u odnosu na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetnim poljima (0 Hz - 300 GHz)
- EN 50663:2017** - Standard proizvoda za procjenu usklađenosti električne i elektronske opreme male snage s osnovnim ograničenjima u vezi s izloženošću ljudi elektromagnetnim poljima (10 MHz - 300 GHz)
- EN 62311:2008**- Procjena električne i elektronske opreme s obzirom na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetnim poljima (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020**- Procjena električne i elektronske opreme s obzirom na ograničenja izloženosti ljudi elektromagnetnim poljima (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 55014-1:2021**- Elektromagnetska kompatibilnost. Zahtjevi za kućanske aparate, električne alate i slične aparate. Dio 1: Emisija
- EN IEC 55014-2:2021** - Elektromagnetska kompatibilnost. Zahtjevi za kućanske aparate, električne alate i slične aparate. Dio 2: Imunost. Standard porodice proizvoda
- EN 61000-3-2:2019/A1:2021**- Elektromagnetska kompatibilnost (EMC) - Dio 3-2: Granice - Granice za emisije harmoničnih struja (ulazna struja opreme ≤ 16 A po fazi)
- EN 61000-3-3:2013/A2:2021** - Elektromagnetska kompatibilnost (EMC) - Dio 3-3: Granice - Ograničenje varijacija napona, fluktuacija napona i flikera u javnim niskonaponskim sistemima napajanja, za opremu nazivne struje ≤ 16 A po fazi i koja ne podliježe ograničenjima priključenja
- EN 301 489-1 V2.2.3**- Standard elektromagnetske kompatibilnosti (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 1: Zajednički tehnički zahtjevi. Harmonizirani standard za elektromagnetsku kompatibilnost
- EN 301 489-3 V2.3.2:2023** - Standard elektromagnetske kompatibilnosti (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 3: Specifični uslovi za uređaje kratkog dometa (SRD) koji rade u frekvencijskom opsegu od 9 kHz do 246 GHz. Harmonizovani standard za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Standard elektromagnetske kompatibilnosti (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 17: Specifični uslovi za opremu za širokopojasni prijenos podataka. Harmonizirani standard za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Standard elektromagnetske kompatibilnosti (EMC) za radio opremu i usluge. Dio 19: Specifični uslovi za mobilne zemaljske stanice samo za prijem (ROMES) koje rade u opsegu od 1,5 GHz i pružaju komunikaciju podataka, te GNSS prijemnike koji rade u opsegu od RNSS i pružaju podatke o pozicioniranju, navigaciji i vremenu. Harmonizovani standard za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Standard elektromagnetske kompatibilnosti (EMC) za radio opremu i usluge; Dio 52: Specifični uslovi za radio opremu i pomoćnu opremu za čelijske komunikacijske uređaje (EU); Harmonizovani standard za elektromagnetsku kompatibilnost

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Širokopojasni prenosni sistemi. Oprema za prenos podataka koja radi u opsegu od 2,4 GHz. Harmonizovani standard za pristup radio spektru

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Uređaji kratkog dometa (SRD) koji rade u frekvencijskom opsegu od 25 MHz do 1000 MHz. Dio 2: Harmonizovani standard za pristup radio spektru za nespecifične radio uređaje

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Satelitski sistemi i zemaljske stanice (SES). Prijemnici Globalnog navigacijskog satelitskog sistema (GNSS) Radio oprema koja radi u frekvencijskim opsezima od 1164 MHz do 1300 MHz i od 1559 MHz do 1610 MHz. Harmonizovani standard za pristup radio spektru

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - IMT čelijske mreže. Harmonizovani standard za pristup radio spektru. Dio 1: Uvod i zajednički zahtjevi. Verzija 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - IMT čelijske mreže. Harmonizirani standard za pristup radio spektru. Dio 13: Korisnička oprema (UE) za razvijeni univerzalni zemaljski radio pristup (E-UTRA)

Direktiva 2006/42/EZ - o mašinama - stavljanje mašina na tržište

Smjer 2014/30/EU - o elektromagnetnoj kompatibilnosti (GD 487/2016 o elektromagnetnoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.);

Direktiva 2014/35/EU, GD 409/2016 - o niskonaponskoj opremi

Direktiva 2014/53/EU - o usklađivanju zakona država članica u vezi s stavljanjem radio opreme na tržište (**ODLUKA br. 740 od 5. oktobra 2016. o stavljanju radio opreme na tržište**)

Direktiva 2011/65/EU od 8. juna 2011. godine, izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2 - o ograničenju upotrebe određenih opasnih supstanci u električnoj i elektronskoj opremi

Usklađenost ovog proizvoda sa bitnim zahtjevima Direktive o radio opremi 2014/53/EU potvrdilo je sljedeće prijavljeno tijelo sa Br. 0123 :

TÜV SÜD Servis proizvoda na osnovu sertifikata broj TPS-RED500909 i01, izdatog 22.04.2025.

Drugi korišteni standardi ili specifikacije:

- **SR EN ISO 9001** - Sistem upravljanja kvalitetom
- **SR EN ISO 14001** - Sistem upravljanja okolišem
- **SR ISO 45001:2018** - Sistem upravljanja zdravljem i sigurnošću na radu.

Naziv robne marke i proizvođača: SH&T Co. Ltd

Napomena: tehnička dokumentacija je vlasništvo proizvođača.

Napomena: Ova deklaracija je u skladu s originalom.

Rok važenja: 10 godina od datuma odobrenja.

Mjesto i datum izdavanja: **Krajova, 02.12.2025.**

Godina primjene CE oznake: **2025.**

Registarski broj: **1503/02.12.2025**

Ovlaštena osoba i potpis: Ing. Stroe Marius Catalin

Generalni direktor SC RURIS IMPEX SRL



IZJAVA O USKLADENOSTI EZ-a

Proizvođač: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, br. 111, Upravna zgrada, Krajova, Dolj, Rumunija

Gol. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Ovlašteni predstavnik: Ing. Stroe Marius Catalin – Generalni direktor

Ovlaštena osoba za tehničku dokumentaciju: Ing. Radoi Alexandru – Direktor dizajna produkcije

Opis mašine: Robotska kosilica za travu je dizajnirana za košenje trave.

Serijski broj proizvoda: AATC00100001RURSTN1500 (gdje AA predstavlja posljednje dvije cifre godine proizvodnje, znakovi 5 i 7 su broj serije, a znakovi 7-12 su broj proizvoda)

Proizvod: Robotska kosilica za travu**Model :** RURIS**Tip motora :** Elektromotor bez četkica**Tip:** Sentinel 1500**Širina rezanja:** 180 mm**Vrsta veze:** Bluetooth, Wifi , Aplikacija, 4G GPS**Maksimalna površina :** 1500 kvadratnih metara**Izmjereni nivo zvučnog pritiska :** 55 dB **Maksimalni nivo zvučne snage:** 63 dB

Nivo zvučne snage je certificiran od strane TUV Rheinland izvještajem br. CN25A58Q 001 od 08.08.2024., u skladu sa odredbama standarda EN ISO 3744:2010.

Mi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, proizvođač, u skladu sa GD 1029/2008 - o uslovima stavljanja mašina na tržište, Direktivom 2006/42/EZ - sigurnosnim i zaštitnim zahtjevima, Standardom EN ISO 12100:2010 - Mašine. Sigurnost , Direktiva 2014/35/EU , HG 409/2016- o niskonaponskoj opremi, Direktiva 2014/30/EU o elektromagnetnoj kompatibilnosti (HG 487/2016 o elektromagnetnoj kompatibilnosti, ažurirana 2019.), Direktiva 2014/53/EU (implementirana u Rumuniji ODLUKOM br. 740 od 5. oktobra 2016. o stavljanju na tržište radio opreme), Direktiva 2011/65/EU od 8. juna 2011. o ograničenjima upotrebe određenih opasnih supstanci u električnoj i elektronskoj opremi, izmijenjena Direktivom 2015/863/EU, Prilog 2, izjavljujemo da su provedene sve bitne serije radio ispitivanja radi certificiranja usklađenosti proizvoda sa specificiranim standardima i izjavljujemo da je u skladu sa glavnim sigurnosnim zahtjevima, da ne ugrožava život, zdravlje, sigurnost na radu i da nema negativan uticaj na okolinu.

Dolje potpisani Stroe Catalin, predstavnik proizvođača, izjavljuje na vlastitu odgovornost da je proizvod u skladu sa sljedećim evropskim standardima i direktivama:

EN 3744:2010: Akustika - Određivanje nivoa zvučne snage i nivoa zvučne energije izvora buke korištenjem zvučnog pritiska - Inženjerske metode pod uslovima bliskim uslovima slobodnog polja iznad reflektirajuće ravni

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Sigurnost kućanskih i sličnih električnih uređaja. Dio 2-107: Posebni zahtjevi za robotske kosilice na baterije

Drugi korišteni standardi ili specifikacije:

- **SR EN ISO 9001** - Sistem upravljanja kvalitetom
- **SR EN ISO 14001** - Sistem upravljanja okolišem
- **ISO 45001:2018** - Sistem upravljanja zdravljem i sigurnošću na radu.

Napomena: tehnička dokumentacija je vlasništvo proizvođača.

Napomena: Ova deklaracija je u skladu s originalom.

Rok važenja: 10 godina od datuma odobrenja.

Mjesto i datum izdavanja: **Krajova, 02.12.2025.**Godina primjene CE oznake: **2025.**Registarski broj: **1504/02.12.2025****Ovlaštena osoba i potpis:**

Inženjer Stroe Marius Catalin

Generalni direktor SC RURIS IMPEX SRL

Robotická kosačka na trávnu RURIS SENTINEL 1500



1. ÚVOD	2
2. BEZPEČNOSTNÉ POKYNY	2
3. TECHNICKÉ ÚDAJE	4
4. PREHĽAD STROJA	5
5. INŠTALÁCIA	6
4. UVEDENIE DO PREVÁDZKY	28
5. ÚDRŽBA, SKLADOVANIE A ODSTRÁNENIE PROBLÉMOV	37
8. VYHLÁSENIA O ZHODE	41

1. ÚVOD

Vážený zákazník!

Ďakujeme vám za vaše rozhodnutie zakúpiť si produkt RURIS a za dôveru, ktorú ste vložili do našej spoločnosti! RURIS pôsobí na trhu od roku 1993 a počas tohto obdobia sa stala silnou značkou, ktorá si vybudovala reputáciu dodržiavaním svojich sľubov, ale aj neustálymi investíciami zameranými na pomoc zákazníkom so spoľahlivými, efektívnymi a kvalitnými riešeniami.

Sme presvedčení, že si náš produkt oceníte a budete sa z jeho výkonu tešiť dlho. RURIS neponúka svojim zákazníkom len stroje, ale kompletné riešenia. Dôležitým prvkom vo vzťahu so zákazníkom je poradenstvo pred aj po predaji, pričom zákazníci RURIS majú k dispozícii celú sieť partnerských predajní a servisných miest. Aby ste si mohli produkt, ktorý ste si zakúpili, užívať, pozorne si prečítajte používateľskú príručku. Dodržiavaním pokynov si zaručíte jeho dlhé používanie.

Spoločnosť RURIS neustále pracuje na vývoji svojich produktov, a preto si vyhradzuje právo na zmenu, okrem iného, ich tvaru, vzhľadu a výkonu bez toho, aby bola povinná túto skutočnosť vopred oznámiť.

Ešte raz ďakujeme, že ste si vybrali produkty RURIS!

Informácie a podpora zákazníkov:

Telefón: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. BEZPEČNOSTNÉ POKYNY

2.1. UPOZORNENIA NA STROJE

	Varovanie! Nebezpečenstvo!		Počas prevádzky dodržiavajte bezpečnú vzdialenosť od robota.
	Pred zdvíhaním robota pri vykonávaní údržby ho vypnite.		Udržujte ruky a nohy v bezpečnej vzdialenosti od rotujúcich nožov. Nikdy nedávajte ruky ani nohy do blízkosti robota alebo podň.
	Pred vykonaním akejkolvek kontroly a/alebo údržby sa uistite, že hlavný vypínač je v polohe „VYPNUTÉ“.		Prečítajte si manuál.
	robotu nelejte vodu .		Nelezte na robota.
	Pozor! Neumývajte spodnú časť robota prúdom vody.		

2.2. UPOZORNENIA

Pred použitím si prečítajte návod na použitie. Uschovajte si ho pre budúce použitie.

vzdelávanie

- Pozorne si prečítajte pokyny. Oboznámte sa s ovládacími prvkami robota.
- Nedovoľte osobám, ktoré nie sú oboznámené s týmito pokynmi, alebo deťom používať robota.
- Prevádzkovateľ alebo používateľ je zodpovedný za nehody alebo nebezpečenstvá spôsobené iným osobám alebo ich majetku.

Tréning

- Pravidelne kontrolujte oblasť, kde sa spotrebič používa, a odstráňte všetky kamene, palice, drôty a iné cudzie predmety.
- Pravidelne kontrolujte čepele, skrutky čepelí a reznú zostavu, či nie sú opotrebované alebo poškodené. Opotrebované alebo poškodené čepele a skrutky vymieňajte v sadách, aby sa zachovala rovnováha.

Použitie

- Nevkladajte ruky ani nohy do blízkosti alebo pod rotujúce časti robota.
- Nezdvihajte ani neprenášajte robota, kým je motor v chode.
- Vypnite robota pomocou tlačidla napájania:

- Pred odstránením blokády;
- Pred kontrolou, čistením alebo prácou na robote.

Nenechávajte robota bežať bez dozoru, ak viete, že sa v jeho blízkosti nachádzajú domáce zvieratá, deti alebo iné osoby.

Okrem toho, pri používaní robota:

- Nepoužívajte robota na mokrej tráve.
- Nepoužívajte robota, ak ste naboso alebo v otvorených sandáloch. Vždy noste ochrannú obuv a dlhé nohavice.
- Pri otáčaní stroja smerom k sebe buďte mimoriadne opatrní.
- Robota vždy spúšťajte podľa pokynov a držte nohy v bezpečnej vzdialenosti od noža (čepelí).

Údržba a skladovanie

- Všetky matice, skrutky a skrutky udržiavajte pevne dotiahnuté, aby stroj fungoval správne a bezpečne.
- Z bezpečnostných dôvodov vymeňte opotrebované alebo poškodené diely.
- Pri výmene poškodených dielov sa uistite, že používate originálne diely.
- Uistite sa, že batéria je nabitá správnou nabíjačkou odporúčanou výrobcom. Nesprávne použitie nabíjačky môže viesť k úrazu elektrickým prúdom, prehriatiu alebo úniku korozívnej kvapaliny z batérie.
- V prípade úniku elektrolytu vypláchnite vodou/neutralizačným prostriedkom, v prípade kontaktu s očami a pod. vyhľadajte lekársku pomoc.
- Robot bude servisovaný v súlade s pokynmi výrobcu.
- Neotvárajte ani nepoškodujte batériu.
- Uistite sa, že batéria je nabitá správnou nabíjačkou odporúčanou výrobcom. Nesprávne použitie môže mať za následok úraz elektrickým prúdom, prehriatie alebo únik korozívnej kvapaliny z batérie.

Údržba a špeciálne pokyny

- Pred odstraňovaním blokády, kontrolou a čistením stroja alebo pred výmenou rezacieho noža vždy vypnite hlavný vypínač robota. Nikdy sa nepokúšajte robot opravovať ani nastavovať, kým je v prevádzke.
- V prípade abnormálnych vibrácií zastavte robota a skontrolujte, či nie sú nože poškodené. Vymeňte opotrebované alebo poškodené nože, aby ste zachovali rovnováhu. Ak vibrácie pretrvávajú, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS.
- Pri kontrole alebo údržbe čepele používajte ochranné rukavice.
- Nevykonávajte údržbu bosí alebo v otvorených sandáloch. Vždy noste vhodnú pracovnú obuv a dlhé nohavice;
- Pre vašu bezpečnosť vymeňte opotrebované alebo poškodené diely.
- Používajte iba originálne vybavenie a príslušenstvo. Úpravy pôvodného dizajnu robota nie sú povolené. Všetky úpravy vykonávate na vlastné riziko a rušia platnosť záruky.
- Všetky matice a skrutky udržiavajte pevne dotiahnuté, aby bol robot v bezpečnom prevádzkovom stave.

Bezpečnostné pokyny pre nabíjačku

- Zásuvka musí byť nainštalovaná v blízkosti zariadenia a musí byť ľahko dostupná.
- Externý kábel tejto jednotky nie je možné vymeniť; ak je kábel poškodený, jednotka sa musí úplne vymeniť.
- Neotvárajte kryt nabíjačky. Z bezpečnostných dôvodov smie zariadenie otvárať iba kvalifikovaný servisný personál.
- Chráňte zariadenie pred vlhkosťou.
- Pred čistením odpojte zariadenie od zdroja napájania. Použite vlhkú handričku.
- Zariadenie musí byť umiestnené na stabilnom povrchu.

8. Ak nabíjačku dlhší čas nepoužívate, odpojte ju od zdroja napájania.

9. Ak sa vyskytne niektorá z nasledujúcich podmienok, zariadenie by mal skontrolovať kvalifikovaný servisný personál:

- Zástrčka je poškodená.

- Do zariadenia vnikla tekutina.

- Nabíjačka bola vystavená vlhkosti.

- Nabíjačka spadla a/alebo je poškodená.

- Nabíjačka vykazuje zjavné známky poškodenia.

- Nabíjačka nefunguje správne alebo ju nedokážete uviesť do prevádzky podľa tohto návodu.

10. Nepripájajte poškodený napájací kábel k zdroju napájania. Nedotýkajte sa poškodeného napájacieho kábla, keď je pripojený k zdroju napájania.

Špeciálne bezpečnostné pokyny pre zariadenia napájané batériami:

1. Pred vložením nabíjateľnej batérie sa uistite, že je robot vypnutý. Vloženie batérie do zapnutého elektrického náradia môže viesť k nehodám.

2. Pred čistením odpojte nabíjačku zo zásuvky.

3. Nevystavujte batériu dlhodobo priamemu slnečnému žiareniu ani ju nekladte na radiátor. Teplo batériu poškodzuje a hrozí nebezpečenstvo výbuchu. Ak je batéria horúca, nechajte ju pred nabíjaním vychladnúť. Neotvárajte batériu a zabráňte jej mechanickému poškodeniu.

3. TECHNICKÉ ÚDAJE

Typ motora	Bezkartáčový elektromotor
Napätie lítium-iónovej batérie	20V
Kapacita lítium-iónovej batérie	6Ah
Typ pripojenia	Bluetooth, Wi-Fi , aplikácia, 4G GPS
Čas nabíjania	120 minút
Pracovný čas	90 minút
Šírka rezu	180 mm
Výška kosenia	20 mm – 100 mm
Maximálny uhol stúpania	70°
Maximálna plocha	1500 m ²
Čistá hmotnosť príslušenstvom	22,5 kg
výber	- LCD displej - Hlasové rozhranie - Dažďový senzor - Snímač zdvihu
Špecifikácie rádia	Bluetooth BLE • Frekvencia: 2400 – 2483,5 MHz • Maximálny vyžarovaný výkon: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n) • Frekvencia: 2400 – 2483,5 MHz • Maximálny vyžarovaný výkon: 18,33 dBm (základná doska) • Maximálny vyžarovaný výkon: 17,5 dBm (algoritmickej režim spracovania Wi -Fi) • Maximálny vyžarovaný výkon: 17,5 dBm LoRa (863 – 870 MHz) • Frekvencie: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Maximálny vyžarovaný výkon: 5,42 dBm

	GNSS • Spoločnosť Sistema dostala: GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Frekvencia: 1559 – 1610 MHz LTE 4G – mobilné prenosy Podporované pásma + výkon Vydané Maximum: • Pásmo 1: 24,37 dBm • Pásmo 3: 23,96 dBm • Pásmo 7: 23,60 dBm • Pásmo 8: 24,17 dBm • Pásmo 20: 22,88 dBm • Pásmo 28: 23,24 dBm • Pásmo 38: 23,99 dBm • Pásmo 40: 23,79 dBm Zariadenie sa môže používať bez obmedzenia vo všetkých ČLENSKÝCH štátoch Európskej únie .
Záruka	36 mesiacov

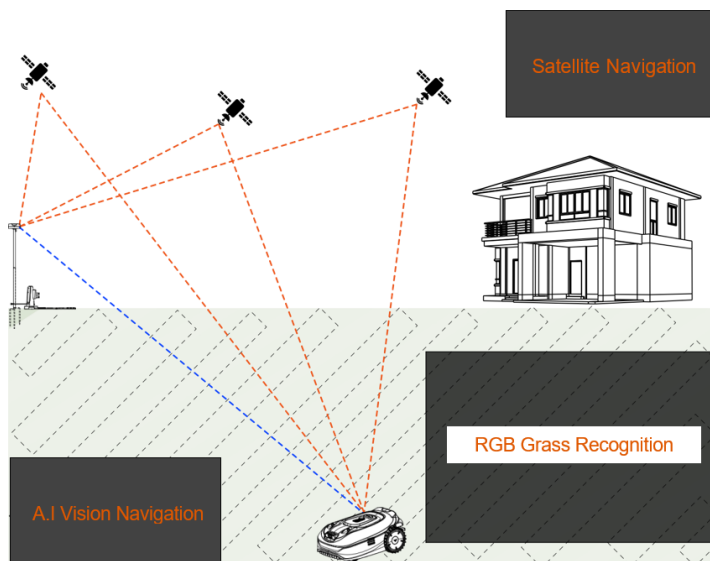
Robot vhodný

trávu s výškou do 100 mm. Vo vyššej tráve sa robot môže zastaviť. Pokoste trávnik na menej ako 100 mm pomocou kosačky na trávu.

je pre

Batéria robota využíva výhody funkcie „α UP- Innovation RURIS“. Táto funkcia pomáha batérii, keď dosiahne kritickú hranicu vybitia. Ruris prišiel s inováciou v systéme článkov vo vnútri batérie, vďaka ktorej je možné batériu dobiť po dlhom čase vybitia. Používatelia RURIS si tak môžu užívať spoľahlivosť a inovácie RURIS. Po skladovaní sa odporúča nabíjať v intervale 6 mesiacov až 1 rok.

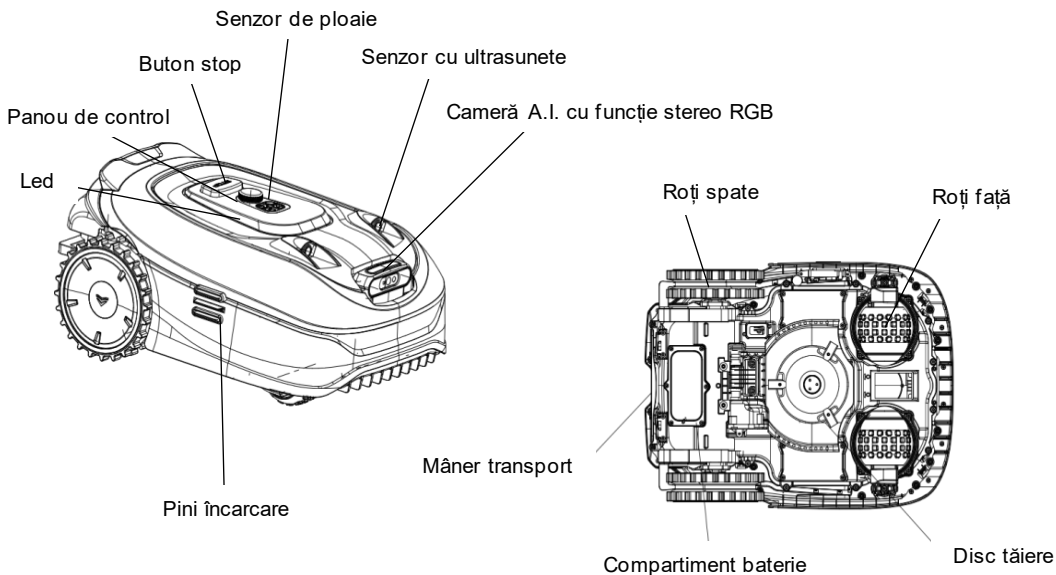
4. PREHĽAD STROJA



Robotická kosačka na trávu Ruris Sentinel 1500 je mimoriadne pokročilý stroj , ktorý využíva technológiu Advanced Positioning and Navigation (APNT), ktorá kombinuje:

- navigačná technológia pomocou satelitov a RGB.
- MAPOVANIE .
- diagnostická technológia vizuálne objekty A.

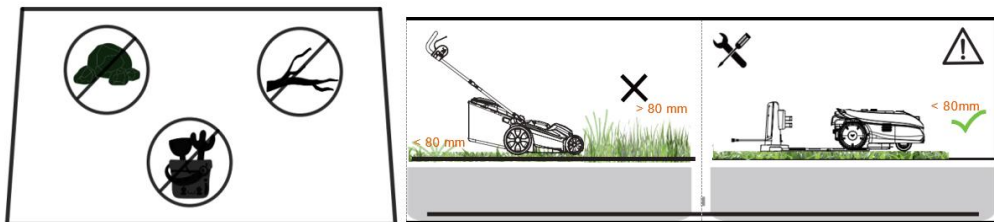
Táto technológia umožňuje robotickému sedlu mapovať okolie a určiť polohu sedla v prostredí s centimetrovou presnosťou, čo mu umožňuje surfovať a manévrovať okolo prekážok s veľkou presnosťou.



Obrázky slúžia len na informačné účely, dodávateľ si vyhradzuje právo na konštrukčné a funkčné zmeny zariadení uvedených v tejto príručke.

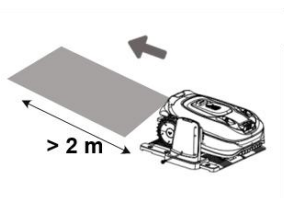
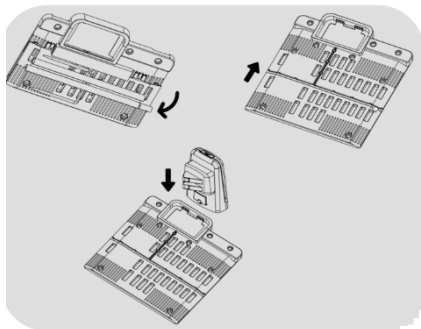
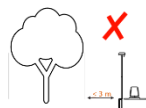
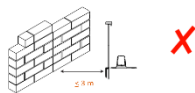
5. INŠTALÁCIA

Odstráňte konáre stromov, kamene, hračky a iné prekážky, ktoré by mohli poškodiť robota a jeho čepele.



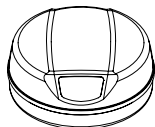
Montáž a umiestnenie nabíjacej stanice

Najprv nájdite najlepšie umiestnenie pre vašu nabíjaciu stanicu, zvažte najbližšiu vonkajšiu zásuvku, pretože stanica musí byť do nej pripojená. Uistite sa, že povrch, na ktorý umiestnite nabíjaciu stanicu, je rovný, suchý, bez magnetických polí a bez prekážok pred ňou. Dokovaciu stanicu udržiavajte aspoň 3 m od domov, stromov a plotov. Ak je dokovacia stanica obklopená budovami alebo stromami, uistite sa, že otvorený uhol pred stanicou je väčší ako 110°. Uistite sa, že pred základnou doskou dokovacej stanice je aspoň 2 m rovného priestoru.

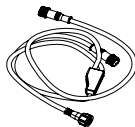


Nainštalujte stanicu RTK na teleskopickú tyč.

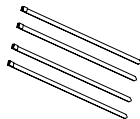
Keď nájdete správne miesto pre nabíjaciu stanicu a referenčnú stanicu, dokončíte inštaláciu dokovacej stanice a referenčnej stanice podľa nižšie uvedeného postupu.



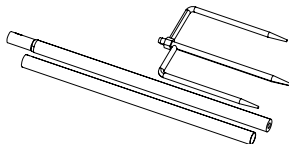
Stația de referință



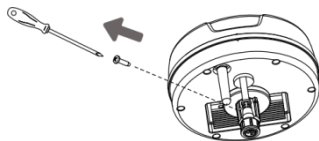
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



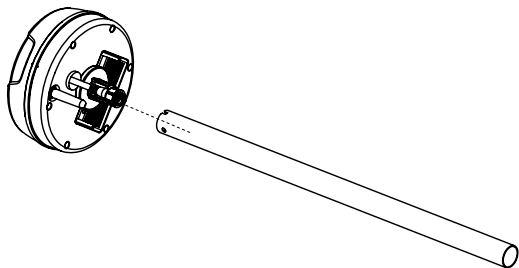
Coliere de plastic



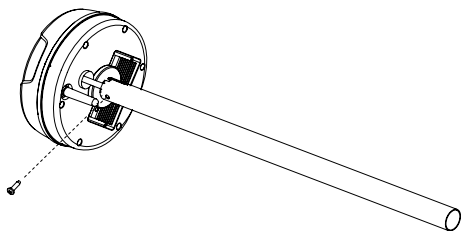
Tijă telescopică pentru stația de referință



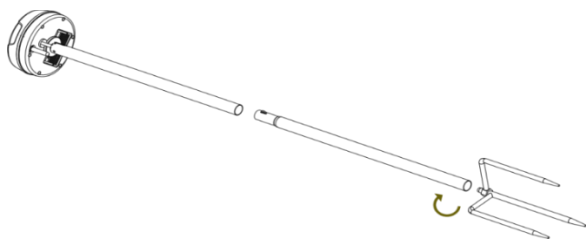
Odstráňte upevňovacie skrutky referenčnej stanice.



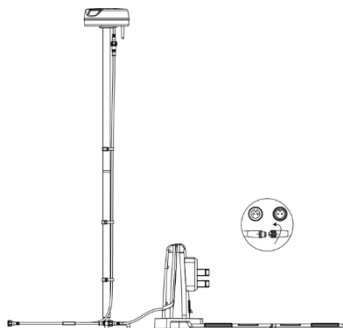
Nainštalujte teleskopickú tyč spolu s referenčnou stanicou.



Pomocou skrutkovača upevnite referenčnú stanicu na teleskopickú tyč.



Spojte vrchnú časť teleskopickej tyče so spodnou časťou



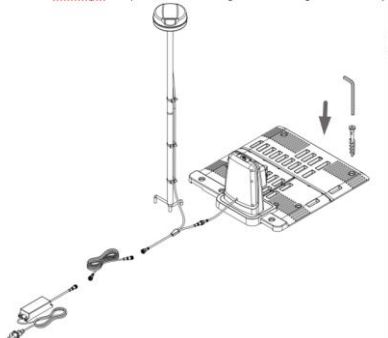
Pripojte konektor (s dlhším káblom) k referenčnej stanici, pripojte konektor (s kratším káblom) k dokovacej stanici a potom pomocou plastovej káblovej pásky upevnite kábel k tyči.

Spustenie dokovacej stanice.

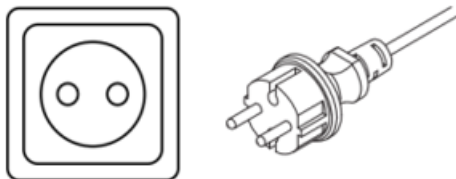
1. Pripojte predlžovací kábel k zdroju napájania.



2. Pripojte predlžovací kábel k dokovacej stanici a pripevnite dokovaciu stanicu k zemi.



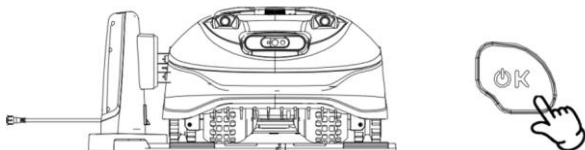
3. Zapojte napájací kábel do zásuvky a potom zapnite dokovaciu stanicu a referenčnú stanicu.



Keď je dokovacia stanica zapnutá, modrá LED dióda dole bude nepretržite svietiť. Ak sa žiadna LED dióda nerozsvieti, skontrolujte napájanie a konektory alebo kontaktujte autorizované stredisko Ruris.



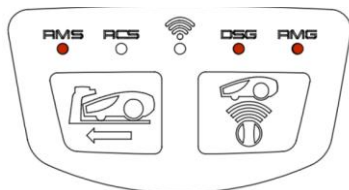
Zapnite robotickú kosačku a umiestnite ju do dokovacej stanice.



Zapnite hlavný vypínač, aby ste zapli robotickú kosačku, a zadajte kód.

Predvolený PIN kód: 0000.

Po zapnutí a nabití robotickej kosačky v dokovacej stanici počkajte chvíľu a potom skontrolujte pripojenie k satelitom na paneli referenčnej stanice alebo na obrazovke robota.



Indikátor RMS: Indikuje komunikáciu s robotickou kosačkou (pomocou rádiových frekvencií).

LED svieti nepretržite – aktívne pripojenie.

Blikajúca LED dióda – pripojenie prerušené.

Indikátor RCS : Rezervované pre komunikáciu s diaľkovým ovládaním, momentálne nepoužívané (LED dióda neindikuje žiadny stav).

Indikátor DSG: Stav satelitného signálu referenčnej stanice.

LED dióda svieti nepretržite – referenčná stanica funguje správne.

Blikajúca LED dióda – referenčná stanica má problém.

Indikátor RMG: Stav satelitného signálu robotической kosačky.

LED dióda svieti nepretržite – robot má dobrý signál.

Blikajúca LED dióda – robot má slabý signál.

WiFi : Normálne LED dióda bliká pomaly. Počas režimu párovania (referenčná stanica a robot) LED dióda svieti nepretržite.

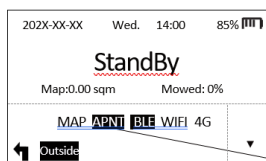
Tlačidlo na vrátenie: Tlačidlo na vrátenie robotической kosačky do dokovacej stanice.



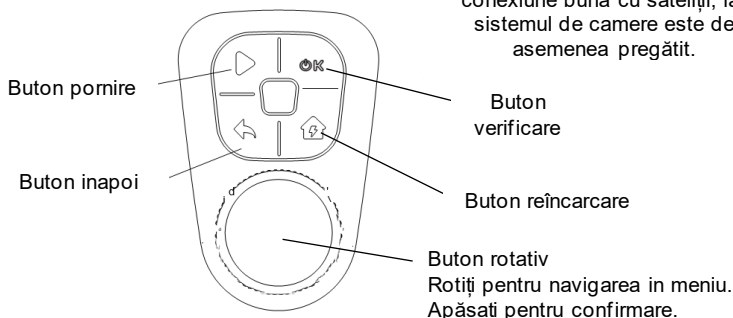
Tlačidlo párovania referenčnej stanice – robot: Používa sa, keď je nainštalovaná nová referenčná stanica a je potrebné ju spárovať s robotom. Funkciu aktivujete stlačením a podržaním tlačidla 5 sekúnd.



Stav systému je možné skontrolovať aj na obrazovke robota. Keď sa *text APNT* na obrazovke zobrazí s inou farbou, znamená to, že systém je správne nakonfigurovaný a je pripravený na vytvorenie mapy.



Symbol APNT – Indikátor al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 PRIDANIE ROBOTA DO APLIKÁCIE REVOLA A KONFIGURÁCIA SYSTÉMU

Aplikácia REVOLA

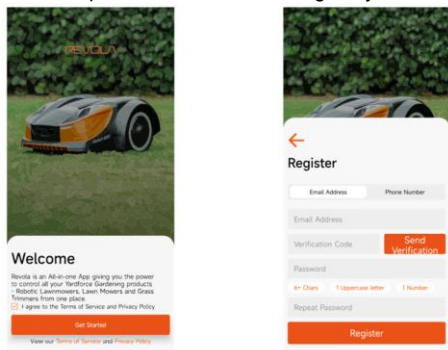
Aplikácia REVOLA je súčasťou systému. Robotická kosačka spolupracuje s touto aplikáciou na vytvorení virtuálneho hraničného systému, ktorý robot neskôr rozpozná a VY ho budete používať na správnu prácu na zemi.

Pre stiahnutie aplikácie naskenujte QR kód. Môžete tiež vyhľadávať manuálne v obchode s aplikáciami pomocou kľúčového slova „REVOLA APP“.

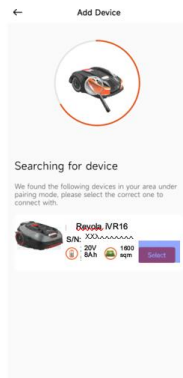
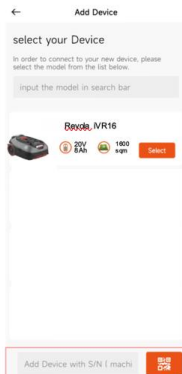
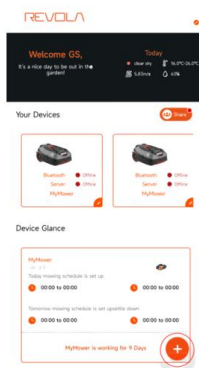
- **App Store** – pre používateľov iPhoneu
- **Google Play** – pre používateľov systému Android

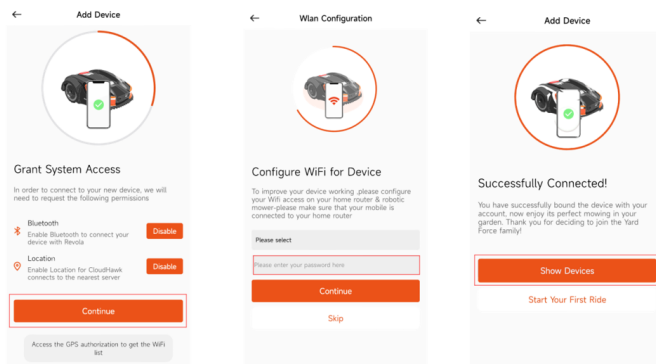


Otvorte aplikáciu REVOLA a zaregistrujte si nový účet.



Ak chcete pridať kosačku na trávu, kliknite na symbol „+“ v pravom dolnom rohu hlavnej stránky. Skontrolujte sériové číslo kosačky na typovom štítku a potom ho zadajte alebo naskenujte QR kód na typovom štítku, aby ste mohli pokračovať a postupovať podľa pokynov na obrazovke.

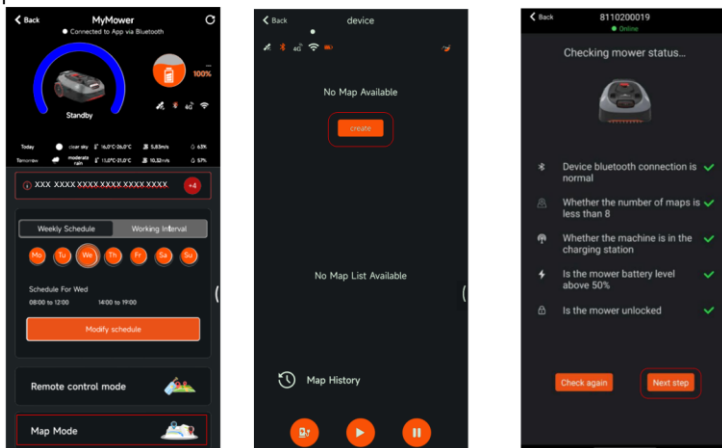




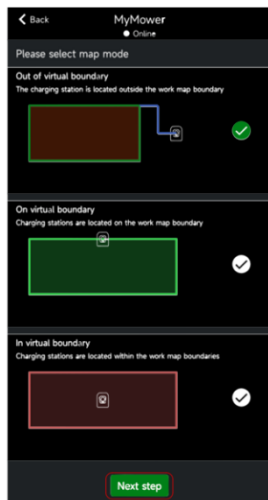
Plánovanie a konfigurácia pracovnej oblasti

Prejdite na stránku so špecifikáciami zariadenia, vyberte režim mapy a vytvorte novú mapu.

Pred vstupom do procesu „Režim mapy“ v aplikácii aplikácia skontroluje stav systému, aby sa zabezpečilo, že mapu je možné úspešne vytvoriť. Ak narazíte na problémy, kontaktujte autorizované stredisko Ruris, kde vám poskytnú ďalšiu pomoc.



Aplikácia REVOLA podporuje tri typy umiestnenia dokovacej stanice: v trávnom povrchu, na trávnom povrchu alebo mimo trávniku. Vyberte si ten správny pre vašu mapu.



Dokovacia stanica mimo virtuálnej hranice trávnej plochy

Uistite sa, že dokovacia stanica nie je príliš blízko budov, plotov alebo stromov. Uistite sa, že pred základnou doskou je priama čiara aspoň 2 m.

Dokovacia stanica na okraji OBMEDZUJE virtuálny povrch trávnik

. Prosím, sadnite si na koňa. UISTITE SA, že dokovacia stanica nie je príliš blízko budov, plotov alebo stromov.

Prosím, upevnite sa, UISTITE sa, že na dievčenskej základnej doske je priama čiara s dĺžkou aspoň 2 m.

vo virtuálnom trávniku INSIDE LIMIT

Prosím, osedlajte sa UISTITE, že na dievčenskej základnej doske je priama čiara aspoň 2 m.

Prosím, neumiestňujte dokovaciu stanicu príliš blízko k virtuálnemu limitu (musí byť väčšia ako 2 m).

Dôležité informácie pred nakreslením mapy

Pri kreslení pracovnej plochy pracujte blízko kosačky, aby ste predišli prerušeniu signálu; proces vyžaduje pripojenie Bluetooth medzi strojom a aplikáciou (uistite sa, že vzdialenosť medzi telefónom a strojom je menšia ako 10 m).



Vzdialenosť medzi hraničnými bodmi pracovnej oblasti musí byť väčšia ako 50 cm a hraničné body je možné kresliť až vtedy, keď sa úsečka zmení na zelenú.



Upozorňujeme, že mapa trávnej plochy je obmedzená na 96 bodov.



Dĺžka a šírka mapy musia byť menšie ako 100 metrov.



--- Zelená bodkovaná čiara: V aktuálnej polohe je možné nakresliť bod.



--- Žltá bodkovaná čiara: V aktuálnej polohe nie je možné nakresliť bod.



— Plná zelená čiara: Vytvorená hranica pracoviska.



— Nepretržitá modrá čiara: Dráha robotickej kosačky k dokovacej stanici.



— Plná červená čiara: hranice vytvorenej prekážky.



Odstráni posledný nakreslený bod.



Uložte a vygenerujte mapu.



Uložte si mapu prekážok.



Pridajte prekážku.

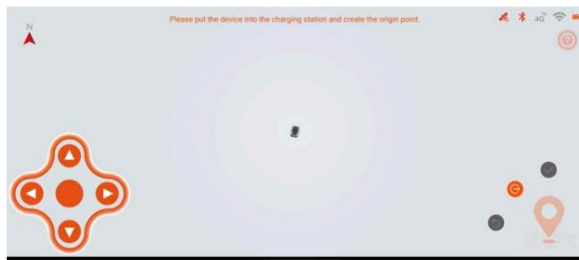
Kreslenie mapy s dokovacou stanicou mimo pracovnej oblasti robota.

Nakonfigurujte trasu navádzacej cesty a pracovnú oblasť.

Pozor

Počas vytvárania mapy sa uistite, že symboly satelitu  a Bluetooth sú oranžové; vidíte ich v pravom hornom rohu obrazovky mobilného telefónu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označte prvý bod pre dokovaciu stanicu.



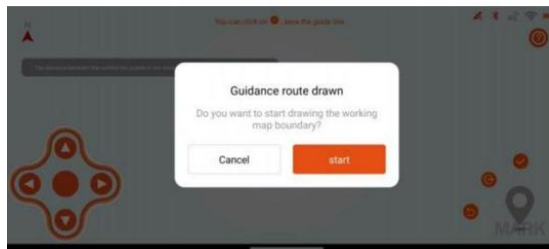
Kliknite pre zobrazenie ďalších informácií.

Krok 2



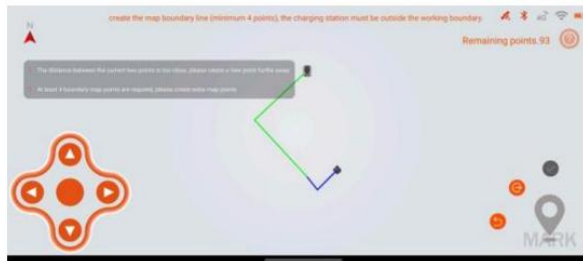
Pred označením prvého bodu navádzacej trasy majte na pamäti, že ROBOT vygeneruje v dokovacej stanici pre dievčatá priamku dlhú 2 m .

Krok 3



Keď sú označené všetky body navádzacej trasy, stlačte tlačidlo  uložte navádzaciu trasu a pokračujte v procese nastavenia virtuálnej mapy.

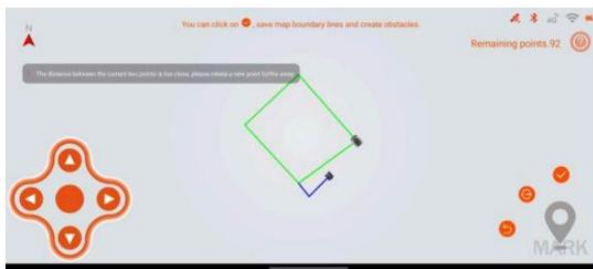
Krok 4



Používateľ musí mať na pamäti, že minimálna vzdialenosť medzi jednotlivými bodmi je približne 50 cm a systém vyžaduje minimálne 4 body (maximálne 96 bodov).

Používateľ musí počas vytvárania mapy venovať pozornosť stavu trate a riadiť sa správami zobrazenými aplikáciou.

Krok 5



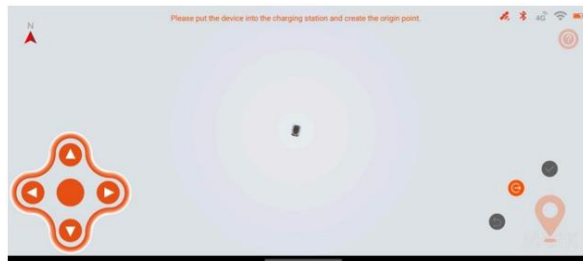
Po označení všetkých bodov pracovnej oblasti musí používateľ stlačiť tlačidlo , zadať názov a uložiť mapu.

Kreslenie mapy s dokovacou stanicou v blízkosti pracovnej oblasti.

Nastavenie pracovného priestoru.

Počas vytvárania mapy sa uistite, že symboly satelitu  a Bluetooth sú oranžové; vidíte ich v pravom hornom rohu obrazovky mobilného telefónu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označte prvý bod pre dokovaciu stanicu.

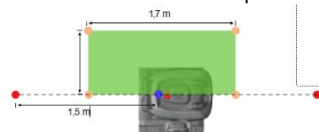
Krok 2



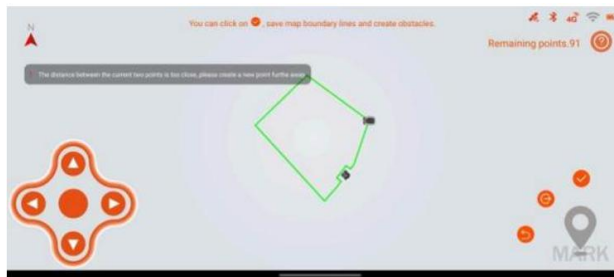
Vytvorenie virtuálnej hranice trávinatej plochy pomocou navigačných tlačidiel a bodov kreslenia na mape.

Kosenie trávniku okolo nabíjacej stanice.

Pre efektívnejšie kosenie okolo nabíjacej stanice systém vytvorí špeciálnu oblasť okolo stanice a pokosí ju ako prvú.



Krok 3



Po označení všetkých bodov pracovnej oblasti musí používateľ stlačiť tlačidlo  , zadať názov a uložiť.

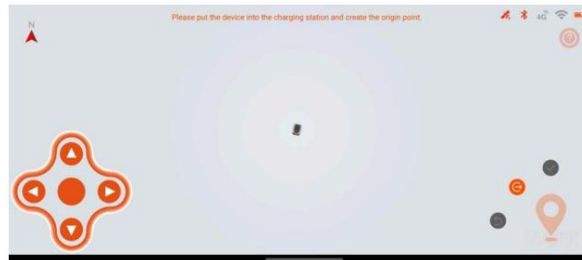
Kreslenie mapy s dokovacou stanicou vo vnútri pracovnej oblasti

. Nastavenie pracovnej oblasti.

Pozor!

Počas vytvárania mapy sa uistite, že symboly satelitu  a Bluetooth sú oranžové; vidíte ich v pravom hornom rohu obrazovky mobilného telefónu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

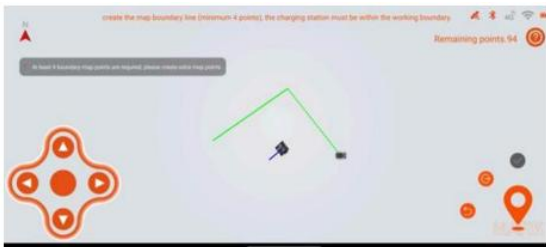
Označte prvý bod pre dokovaciu stanicu.

Krok 2



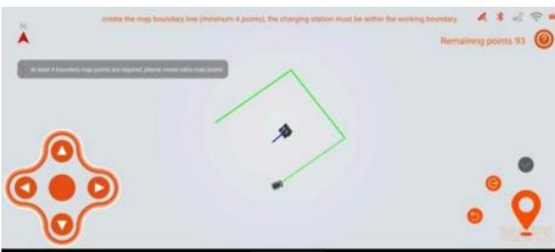
Navigujte robota k ďalšiemu bodu a označte druhý virtuálny hraničný bod.

Krok 3



Dbajte na minimálnu vzdialenosť medzi bodmi približne 50 cm a systémovú požiadavku minimálne 4 body (maximálne 96 bodov).

Krok 4



Počas vytvárania mapy venujte pozornosť stavu trate a správam zobrazovaným aplikáciou.

Krok 5



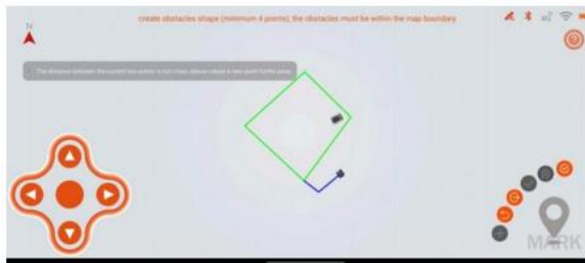
Po označení pracovnej oblasti pre všetkých stlačte tlačidlo , zadajte  názov a uložte pracovnú oblasť.

pridanie zakázanej oblasti/prekážky na mapu.

Konfiguračná zóna zakázaná.

Pozor!

Počas vytvárania mapy sa uistite, že symboly satelitu 📶 a Bluetooth sú oranžové; vidíte ich v pravom hornom rohu obrazovky mobilného telefónu.

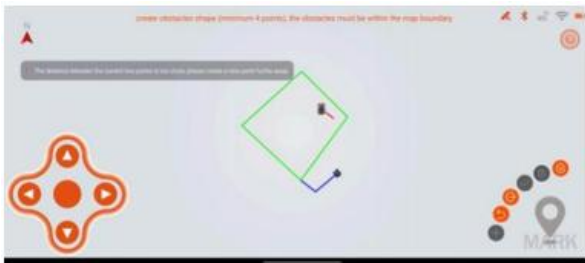
Krok 1

Consola de navigare



Apăsati să
marcați punctul

Naviguiți robota k prvému bodu zakázanej oblasti/prekážky.

Krok 2

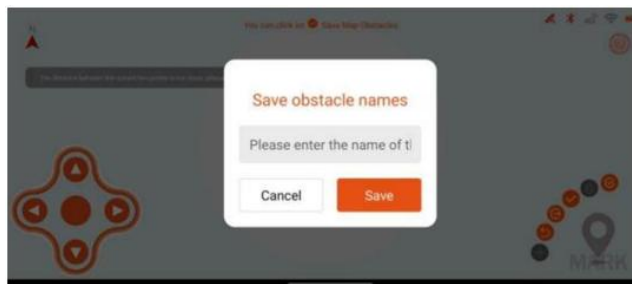
Označte bod 2. Po označení druhého bodu sa čiara vygeneruje červenou farbou, ktorá označuje okraj zakázanej zóny.

Krok 3

Dbajte na minimálnu vzdialenosť medzi bodmi približne 50 cm a systémovú požiadavku minimálne 4 body (maximálne 96 bodov).

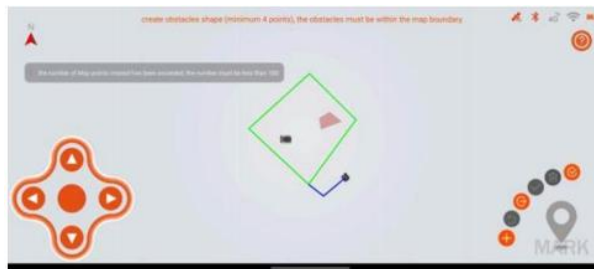
Počas vytvárania mapy venujte pozornosť stavu čiary a správam zobrazovaným aplikáciou.

Krok 4



bodov Označiť všetkým stlačte tlačidlo  , zadajte názov a uložte pracovný priestor.

Krok 5



Nastavená zakázaná oblasť bude na mape označená inou farbou.

Generovanie a synchronizácia mapy s robotom.

Po pomenovaní a uložení mapy aplikácia REVOLA komunikuje s robotom a synchronizuje s ním informácie z mapy.



Dokončenie procesu vytvárania mapy.

Používateľ musí byť blízko robota a pred dokončením procesu vytvárania mapy sa uistiť, že je pripojené Bluetooth. Ak sa proces synchronizácie mapy preruší, používateľ sa musí vrátiť na stránku mapy a skontrolovať, či bola mapa úspešne uložená.

Rozhranie režimu mapy.

Po úspešnom vytvorení mapy sa zobrazí na hlavnej stránke režimu mapy. Používateľ tu nájde prístup k funkcii správy prekážok.



Tlačidlo na úpravu prekážky.

Aplikácia podporuje funkciu úpravy prekážky. Stlačením tohto tlačidla sa používateľ dostane na stránku úpravy

prekážky. Musí sa uistiť, že robot je pripojený k mobilnému telefónu cez Bluetooth.

Tlačidlo Odstrániť mapu.

Stlačením tohto tlačidla používateľ odstráni aktuálne použítu mapu.



Prepnúť na satelitnú mapu.

Stlačením tohto tlačidla si používateľ môže zobraziť mapu v satelitnom režime.



Tlačidlo Návrat do dokovacej stanice.

Stlačením tohto tlačidla používateľ dá robotovi príkaz na návrat do dokovacej stanice.



tlačidlo .

Stlačením tohto tlačidla používateľ dá ROBOTOVÍ povel na spustenie strihania vlasov.



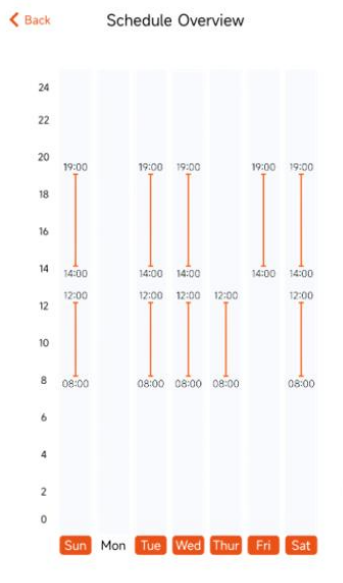
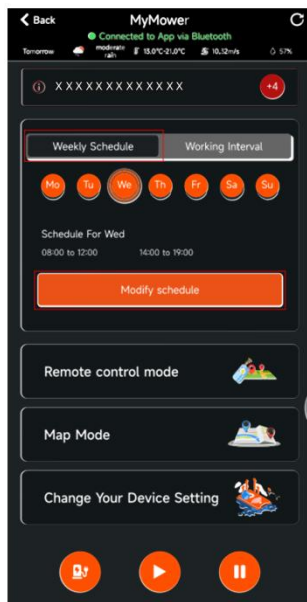
Tlačidlo Pauza.

Stlačením tohto tlačidla používateľ pozastaví robota.



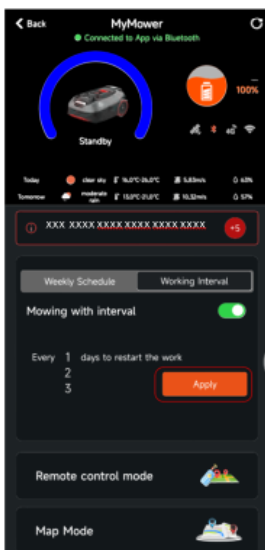
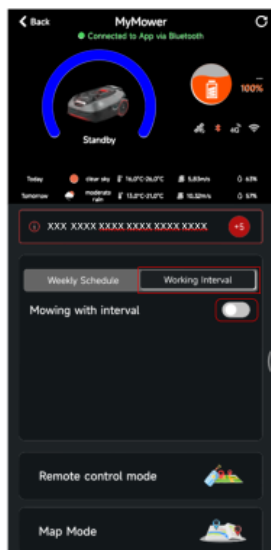
Nastavenie pracovného harmonogramu

Používateľ si môže nastaviť pracovný harmonogram v aplikácii REVOLA. Existujú dva režimy plánovania: týždenný harmonogram a pracovný interval. V týždennom režime si môže používateľ nastaviť sedem dní, pričom každý deň má dva časové intervaly. V režime pracovného intervalu si môže používateľ nastaviť deň reštartovania po dokončení kosenia robotu.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

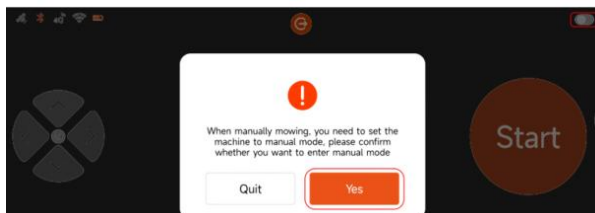
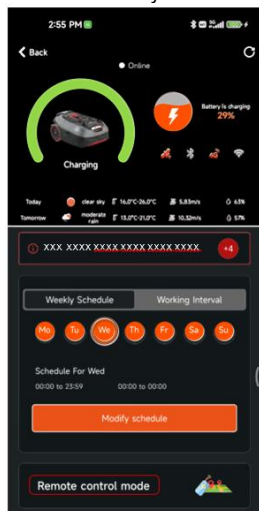


Pracovný interval.

V tomto pracovnom režime sa robot po uplynutí nastaveného intervalu reštartuje a znova pokosí celú trávnatú plochu.

Režim diaľkového ovládania.

Robotická kosačka podporuje „režim diaľkového ovládania“. Používateľ môže robota navigovať do konkrétnej oblasti a spustiť motor kosačky. Používateľ musí byť blízko robota a počas diaľkového ovládania dávať pozor na riziko nehody.



Pozor!

Režim „Diaľkové ovládanie“ vyžaduje neustále pripojenie Bluetooth ; používateľ musí byť počas používania tejto funkcie blízko robota.



Počas používania režimu „Diaľkové ovládanie“ sa musíte uistiť, že toto tlačidlo je aktívne.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

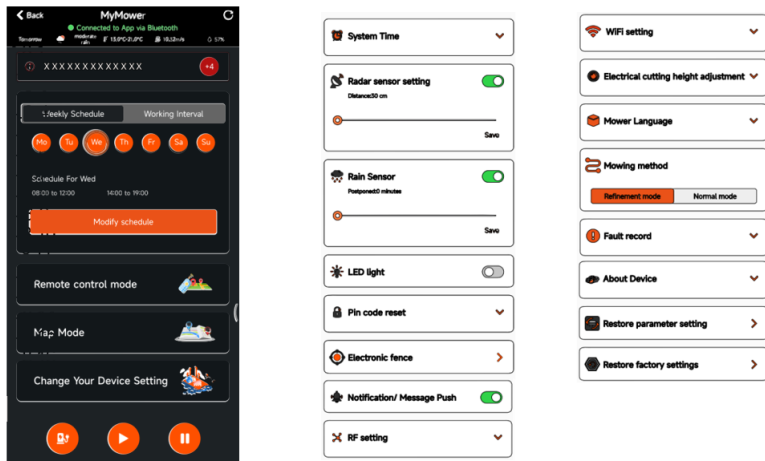
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

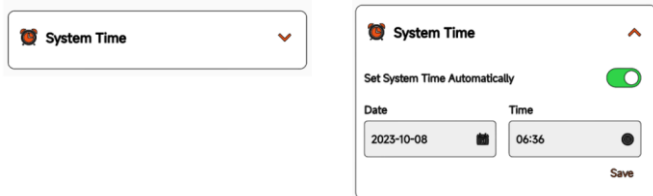
Zmena nastavení

Na domovskej stránke zariadenia klepnite na „Zmeniť nastavenia zariadenia“, čím získate prístup k nastaveniam robotickej kosačky, zobrazíte ich a zmeníte ich.



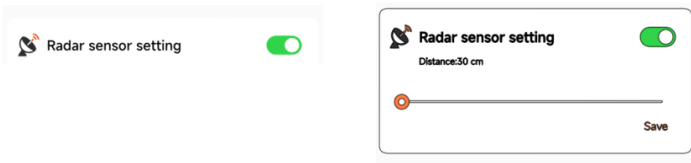
Nastavenie systémového času

Robotická kosačka sa dá nakonfigurovať tak, aby automaticky nastavovala systémový čas podľa času v mobilnom telefóne alebo aby sa prevádzkový čas nastavoval manuálne.



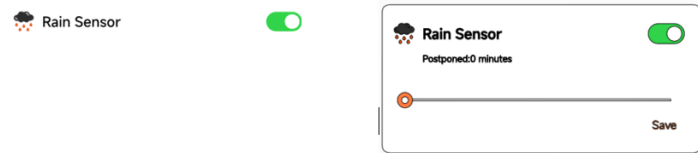
Nastavenie radarového senzora

Robotická kosačka umožňuje nastaviť detekčnú vzdialenosť radarového senzora v rozmedzí od 30 cm do 60 cm.



Nastavenie dažďového senzora

Robotická kosačka umožňuje aktivovať alebo deaktivovať dažďový senzor. Po aktivácii senzora môžete nastaviť aj čas oneskorenia: čas, počas ktorého robot zostane v nabíjacej stanici po vyschnutí dažďového senzora.



Nastavenie LED svetla

Robotická kosačka umožňuje nakonfigurovať LED svetlo. Po aktivácii sú k dispozícii dva prevádzkové režimy: „Vždy zapnuté“ a „Režim uvedenia do prevádzky“. Podrobnosti o testovacom režime nájdete v popise nižšie.



Režim uvedenia do prevádzky

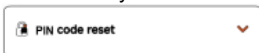
Keď je aktivovaná funkcia

kontroly prevádzky, LED dióda funguje podľa vyššie uvedených princípov :

- **Svieti zeleno** : v pohotovostnom režime alebo v prevádzke, signál zo satelitov. Je to normálne.
- **Silná zelená** : v pohotovostnom režime alebo v prevádzke je signál satelitov slabý, ale fungovanie je možné.
- **Nepretržitá modrá** : počas nabíjania je signál zo satelitov normálny.
- **Modré blikanie** : počas nabíjania je signál zo satelitov slabý, ale zariadenie je možné prevádzkovať.
- **Svietiaca červená** : núdzové zastavenie / čítanie / chýbajúce spojenie medzi referenčnou stanicou a robotom.
- **Blikajúca červená**: chybový stav.
- **Blikajúca žltá** : slabý signál zo satelitu.
- **Nepretržitá fialová** : v režime „diaľkového ovládania“ , signál satelitov Je to normálne.
- **Silná fialová** : v režime „diaľkového ovládania “ je signál satelitov slabý, ale fungovanie je možné.
- **Nepretržitá biela** : časom OTA (firmvér) aktualizácia) proces.

Obnovenie PIN kódu

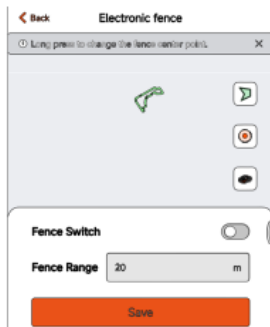
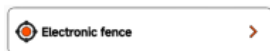
Robotická kosačka umožňuje obnoviť PIN kód. Po zadaní pôvodného PIN kódu je možné pre zariadenie nastaviť nový PIN kód.



PIN code reset

Nastavenia elektrického

plota Robotická kosačka umožňuje povoliť alebo zakázať elektrický plot. Po povolení prepínača „Spínač plotu“ stlačte tlačidlo a nastavte východiskový bod elektrického plotu. Následne môžete KONFIGUROVAŤ hodnotu „Dosah plotu“. Ak systém zistí , že robot prekročil túto hodnotu, automaticky odošle upozornenie na mobil používateľa PHONE.



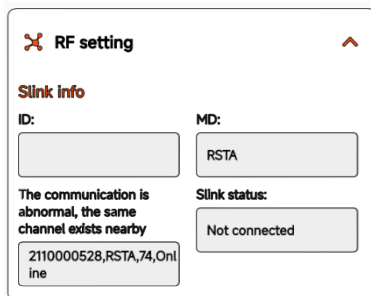
Upozornenia / Odosielanie správ

Robotická kosačka umožňuje povoliť alebo zakázať funkciu odosielania upozornení/správ. Po povolení tejto funkcie systém automaticky odošle správy na mobilný telefón používateľa vždy, keď sa počas prevádzky robota vyskytnú relevantné udalosti.



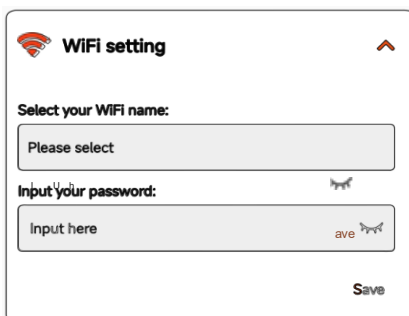
Nastavenie rádiovfrekvenčného (RF) signálu

Pri použití viacerých zariadení v tesnej blízkosti (napr. dve jednotky na rovnakom poli) je možné v prípade výskytu rádiovfrekvenčného rušenia skontrolovať nastavenie a v prípade potreby zmeniť RF kanál.



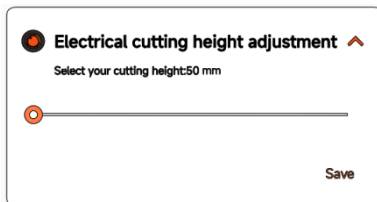
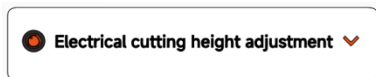
Nastavenie

WiFi Robotická kosačka vám umožňuje konfigurovať prístup k WiFi. Napríklad, ak sa zmení domáci smerovač, môžete zadať nový názov WiFi a heslo a robot použije tieto údaje na pripojenie k internetu. Odporúča sa pamätať na to, že robot podporuje iba frekvenciu 2,4 GHz.



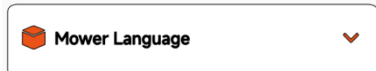
Nastavenie výšky kosenia

Robotická kosačka umožňuje nastaviť výšku kosenia pomocou tejto funkcie.



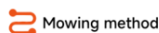
Nastavenie jazyka displeja.

Robotická kosačka vám umožňuje vybrať si jazyk displeja.



Metóda kosenia

Robotická kosačka vám umožňuje vybrať si metódu kosenia. K dispozícii sú dve metódy: „Režim dvojitého pokrytia“ a „Normálny režim“.



Mowing method



Dvojitý režim pokrytia: Robotická kosačka bude kosiť najprv zo severu na juh a potom z východu na západ.

Normálny režim: Robotická kosačka na trávnu môže najskôr kosiť od severu na juh a v prípade nepokosenej zóny bude kosiť od východu na západ, aby ju úplne pokryla.

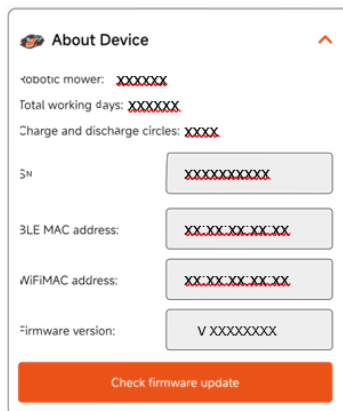
Záznam chýb

Robotická kosačka vám umožňuje zobrazit' posledných päť záznamov chýb pomocou tejto funkcie.



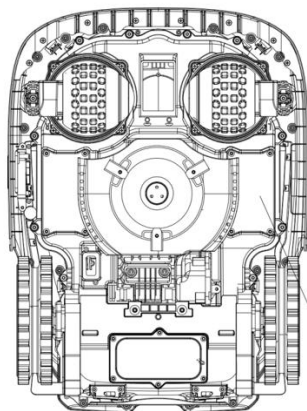
Informácie o zariadení

Robotická kosačka vám umožňuje zobrazit' informácie o zariadení. Môžete tiež skontrolovať verziu softvéru a či je k dispozícii nová verzia.



Aktualizácia softvéru offline

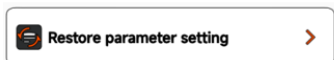
Systém tiež podporuje funkciu aktualizácie softvéru v režime offline. Offline softvér bude k dispozícii na našej webovej stránke a používateľ si musí stiahnuť súbor na zariadenie USB a vykonať aktualizáciu podľa nižšie uvedených pokynov.



Port USB

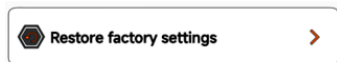
Obnovenie parametrov

Robotická kosačka umožňuje resetovať parametre z konfiguračnej ponuky.



Obnovenie výrobných nastavení

Robotická kosačka umožňuje úplný reset všetkých údajov vrátane vytvorených máp.



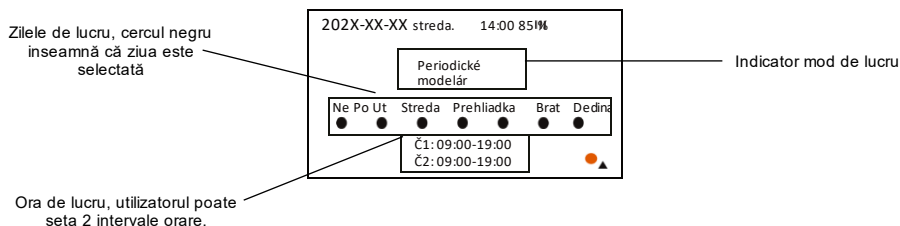
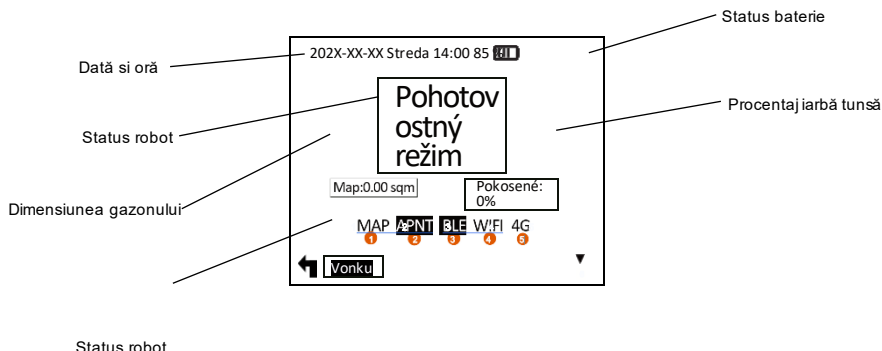
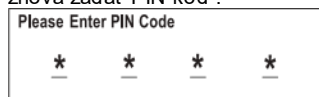
4. UVEDENIE DO PREVÁDZKY

Displej a obsluha

Úvodná stránka po spustení

Po zapnutí robotickéj kosačky musí používateľ zadať **PIN kód** (PIN kód nastavte, ak sa robot používa prvýkrát).

Ak používateľ nenakonfiguruje ROBOTA do 3 **minút**, robot sa znova zablokuje a **POUŽÍVATEĽ** bude musieť znova zadať PIN kód.



1. Symbol MAPA

Indikátor mapy: ak sa zobrazuje inou farbou, znamená to, že v systéme je uložená funkčná mapa.

2. Symbol APNT

Indikátor stavu systému: ak sa zobrazuje inou farbou, znamená to, že robot má dobré spojenie so satelitným systémom a kamera je pripravená.

3. Symbol BLE

Indikátor Bluetooth: Keď je pripojený Bluetooth, symbol sa zobrazuje inou farbou.

4. Symbol Wi-Fi

WiFi : keď je WiFi pripojená, symbol sa zobrazuje inou farbou.

5. Symbol 4G

Indikátor 4G: keď sú pripojené mobilné dáta, symbol sa zobrazuje inou farbou.

6. Symbol ▼

Pomocou tlačidla „↓“ na navigačnej klávesnici prejdite na ďalšiu stránku.

7. Symbol ▲

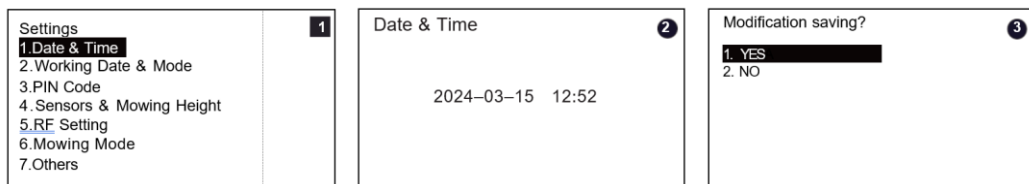
Pomocou tlačidla „↑“ na navigačnej klávesnici sa môžete posúvať po obrazovke na predchádzajúcu stránku.

Hlavné menu nastavení robota

Keď sa na obrazovke zobrazí hlavné rozhranie robota SCREEN SHOW , stlačte tlačidlo „Spät“ pre prístup na stránku s nastaveniami funkcií robota.

Nastavenie „dátumu“ a hodiny

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Dátum“ a „hodina “ a potom stlačte tlačidlo A pre prístup k nastaveniu.



Nastavenie „Dátum a režim“

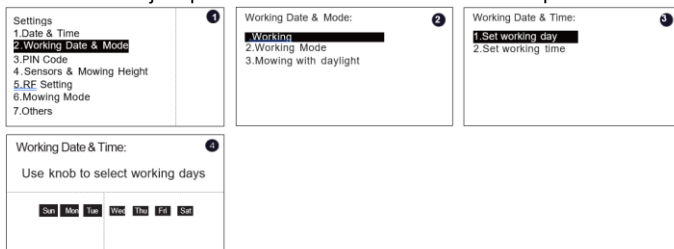
Pomocou otočného ovládača vyberte možnosť „Dátum a režim“ a potom stlačte ovládač pre vstup do nastavenia.

Toto nastavenie zahŕňa tri možnosti:

1. Pracovný dátum a čas.
2. Spôsob práce.
3. orezávanie v priebehu dňa.

nastavenia pracovných dní

Postupujte podľa obrázkov od mája a pomocou otočného tlačidla nastavte pracovné dni robota .



nastavenia pracovnej doby

Postupujte podľa obrázkov od mája a pomocou otočného tlačidla nastavte pracovný čas robota .
aktivovaný pracovný deň si používateľ môže nastaviť dva časy intervaly.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Working Date & Mode: 1.Working Mode 2.Working Mode 3.Mowing with daylight	Working Date & Time: 1.Set working day 2.Set working time														
Set working time <table border="1"> <tr> <td>Sun</td><td>Mon</td><td>Tue</td><td>Wed</td><td>Thu</td><td>Fri</td><td>Sat</td> </tr> <tr> <td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td> </tr> </table> 09:00-19:00 09:00-19:00	Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	0	1	2	3	4	5	6	Set working time Working Date: Fri 09:00-19:00 09:00-19:00	
Sun	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat										
0	1	2	3	4	5	6										

nastavenie PIN kód

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Heslo“ a potom stlačte tlačidlo pre nastavenie prístupu A. Používateľ zmeniť PIN kód, musí :

1. zadajte existujúci PIN kód.
2. zadajte nový PIN kód.
3. potvrdené opätovným zadáním nového PIN kódu.

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Enter Old PIN code * * * *	Enter New PIN code * * * *
Please Re-Enter New PIN code * * * *		

Nastavenie „Senzory“ a výšky kosenia

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Senzory“ a potom stlačte tlačidlo A pre prístup k nastaveniu.

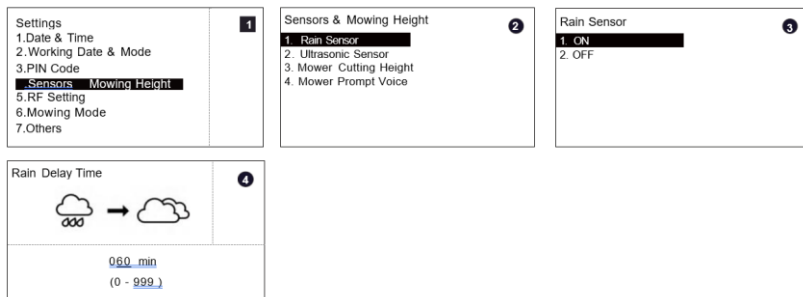
V týchto nastaveniach môže používateľ KONFIGUROVAŤ nasledujúce funkcie:

- senzory dažďa
- Ultrazvukový senzor
- Výška kosenia robotom
- Hlasové upozornenie robota

Settings 1.Date & Time 2.Working Date & Mode 3.PIN Code 4.Sensors & Mowing Height 5.RF Setting 6.Mowing Mode 7.Others	Sensors & Mowing Height 1. Rain sensor 2. Ultrasonic Sensor 3. Mower Cutting Height 4. Mower Prompt Voice
--	--

senzory dažďa

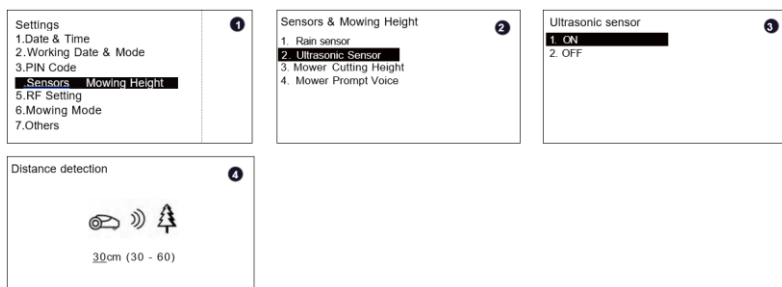
Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Snímač dažďa“ a potom stlačte tlačidlo A pre prístup k nastaveniu. Následne môže používateľ nastaviť čas oneskorenia v dokovacej stanici a potom spustiť funkciu „Keď SNÍMAČ zistí suchosť“. Po dokončení nastavenia sa toto nastavenie použije.



Ultrazvukový senzor

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Ultrazvukový senzor“ a potom stlačte tlačidlo pre prístup k nastaveniu.

Následne môže používateľ nastaviť vzdialenosť medzi ultrazvukovou snímacou hlavou a detekovanými objektmi.

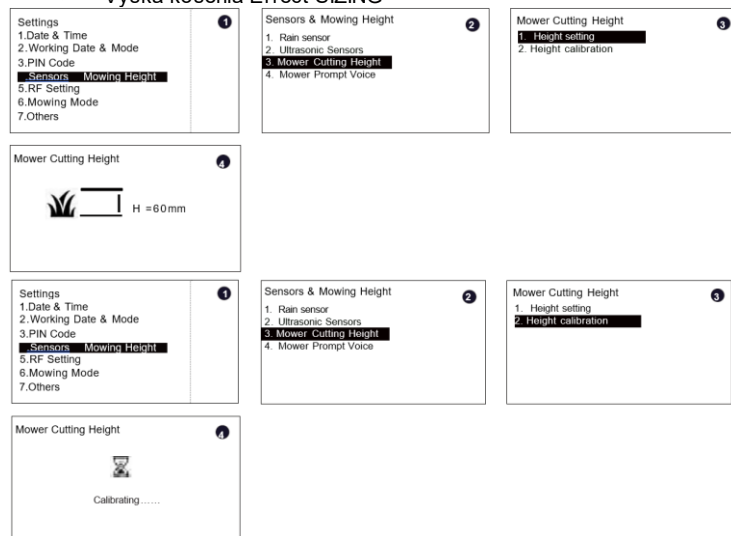


Výška kosenia robotom

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Výška kosenia robota“ a potom stlačte tlačidlo pre prístup k nastaveniu.

Následne môže používateľ použiť otočné tlačidlo na :

- Nastavte požadovanú výšku kosenia
- Výška kosenia Effect SIZING

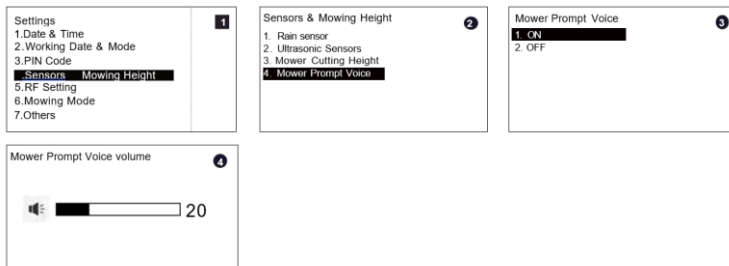


Hlasové upozornenie robota

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Hlasové upozornenie robota“ a potom stlačte tlačidlo pre nastavenie prístupu A.

Používateľ možno:

- Aktivujte alebo deaktivujte hlasové upozornenie robota .
- Nastavte hlasitosť hlasu.

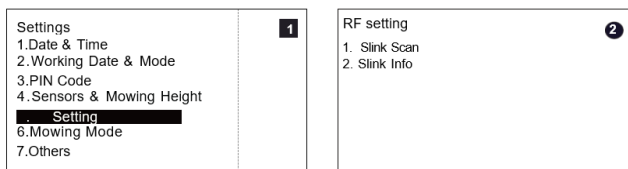


Nastavenie rádiovkej frekvencie

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Nastavenie RF“ a potom stlačte tlačidlo A pre prístup k nastaveniu.

V tomto nastavení sú dve možnosti:

1. Slink Scan – umožňuje skenovať dostupné RF frekvencie na detekciu pripojení.
2. Slink Info – zobrazuje informácie o aktuálnom RF pripojení, ako napríklad správu o napájaní alebo podrobnosti o RF module.



Skenovanie Slink

Keď potom musí POUŽÍVATEĽ ZMENIŤ referenčnú stanicu alebo existuje rušenie na existujúcom komunikačnom kanáli, je potrebné použiť funkciu Slink Scan na vyhľadanie a zodpovedajúce spárovanie KANÁLOV.



Punerea stației de referință în modul de împerechere

Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.

După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.

Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

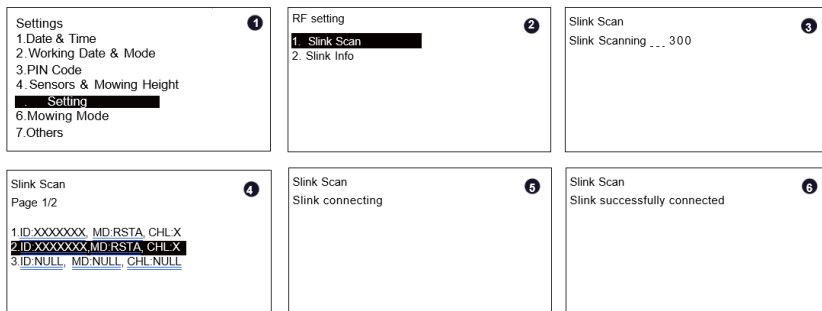
Skenovanie Slink

Pomocou otočného tlačidla vyberte a A otvorte nastavenie „Slink Scan“ .

ROBOT sa pokúsi nájsť dostupné referenčné stanice počas 300 sekúnd.

Po ukončení skenovania sa všetky nájdené kanály zobrazia v zozname.

- Pomocou otočného tlačidla vyberte príslušnú položku.
 - Uistite sa, že vybrané ID ZODPOVEDÁ sériovému číslu referenčnej stanice.
- ROBOT sa potom pokúsi pripojiť k referenčnej stanici .
- Po vytvorení pripojení sa na obrazovke zobrazí správa „Pripojenie úspešne dokončené “ .

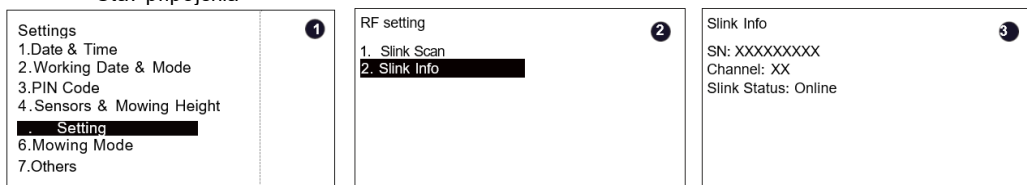


Informácie o Slinku

Pomocou otočného tlačidla vyberte „RF“ Nastavenie “ , potom stlačte tlačidlo A pre prístup k nastaveniu „Slink Info“.

Na tejto stránke sa zobrazia nasledujúce informácie:

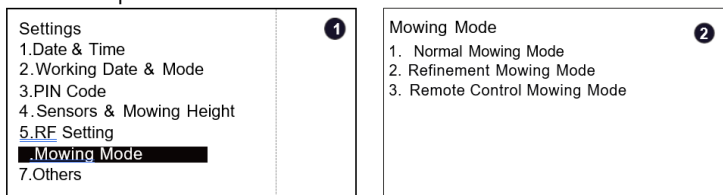
- Sériové číslo referenčnej stanice
- Rádiový kanál
- Stav pripojenia



Nastavenie „Režimu orezávania“

Používateľ si môže vybrať tri režimy orezávania:

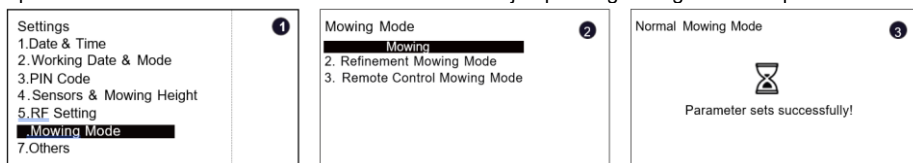
1. Normálny režim strihania vlasov.
2. Rafinovaný strih vlasov.
3. Režim orezávania pomocou diaľkového ovládania.



Normálny režim strihania vlasov

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Normálny režim orezávania“.

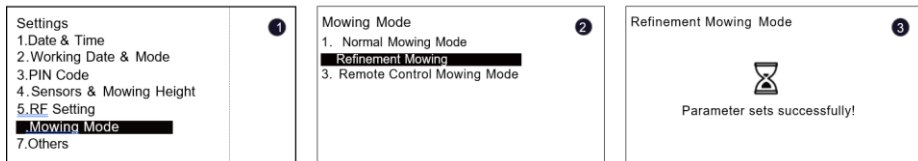
Týmto spôsobom bude robot kosiť trávnik v smere sever – juh podľa geomagnetického poľa.



Rafinovaný štýl strihu vlasov

Pomocou otočného tlačidla vyberte „Režim jemného orezania“ .

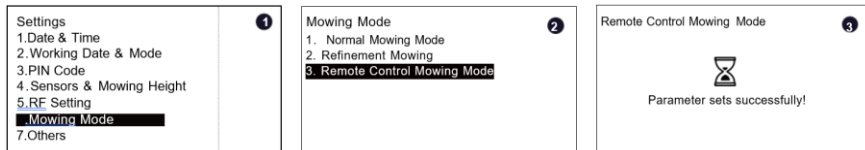
Týmto spôsobom robot najskôr pokosí trávnik v smere sever – juh podľa geomagnetického poľa a potom v smere východ – západ .



Režim orezávania pomocou diaľkového ovládania

Pomocou otočného tlačidla vyberte na diaľkovom ovládači „Režim orezávania“.

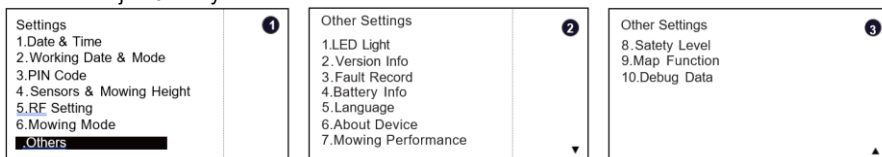
V tomto režime sa robot pripojí k mobilnému telefónu cez Bluetooth a POUŽÍVATEĽ použije APLIKÁCIU na navigáciu ROBOTa a kosenie trávniká.



Nastavenie „Iné“

Pomocou otočného tlačidla vyberte možnosť „Iné“.

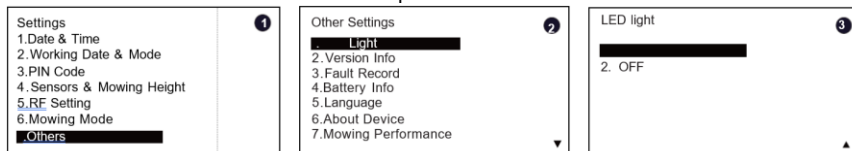
Táto funkcia obsahuje 10 rôznych nastavení.



nastavenia LED svetiel

Pomocou otočného tlačidla vyberte a sprístupnite funkciu „LED svetlá“.

Používateľ môže aktivovať alebo deaktivovať LED pásik.



funkčné LED svetlá

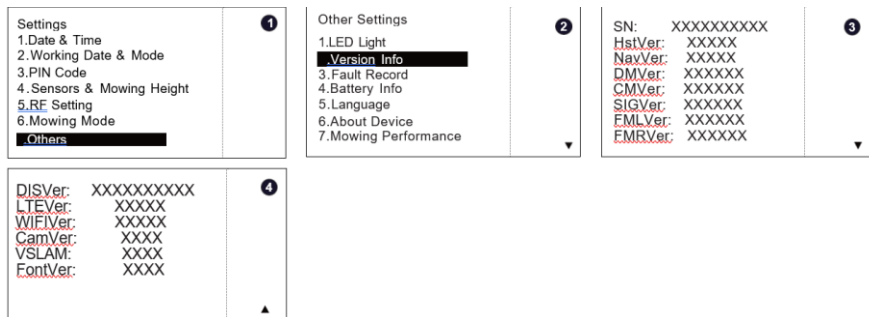
Keď svietia LED diódy, FUNGUJÚ podľa nasledujúceho princípu:

- Sviety zeleno: v pohotovostnom režime alebo v prevádzke, signál zo satelitu. Je to normálne.
- Zelené pulzovanie: v pohotovostnom režime alebo v prevádzke je signál zo satelitu slabý, kamerový systém je funguje.
- modrá: počas nabíjania je signál zo satelitu normálny.
- Modré pulzovanie: počas nabíjania je signál zo satelitu slabý, ale funguje.
- Svietača červená: núdzové zastavenie / čítanie / žiadne spojenie medzi referenčnou stanicou a robotom.
- Blikajúca červená: chybový stav.
- Blikajúca žltá: slabý signál zo satelitu.
- Sviety fialovo: v module diaľkového ovládania, signál zo satelitu. Je to normálne.
- Pulzujúca fialová: v module diaľkového ovládania je signál zo satelitu slabý, ale funguje.

Informácie o verzii

Pomocou otočného tlačidla vyberte a otvorte funkciu „Informácie“ o verzii.

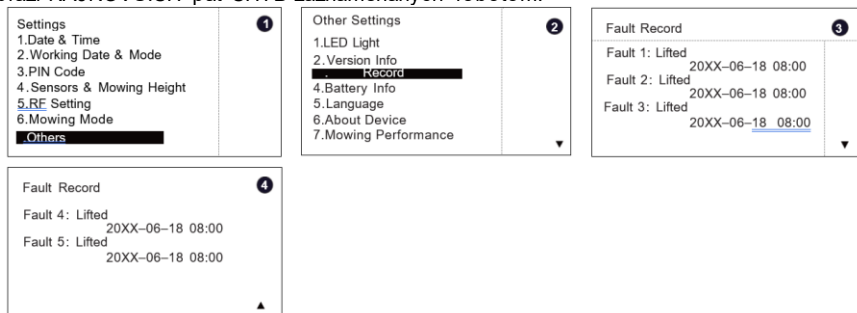
Používateľ si môže skontrolovať informácie o zariadení, ako je verzia firmvéru, sériové číslo a ďalšie technické podrobnosti.



CHYBY PRI REGISTRÁCIÍ

Pomocou otočného tlačidla vyberte a A otvorte možnosť „Záznam chýb funkcie“.

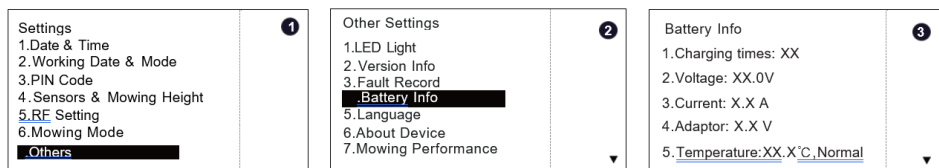
Tu sa zobrazí **NAJNOVŠÍCH päť CHÝB** zaznamenaných robotom.



Informácie o batérii

Pomocou otočného tlačidla vyberte a otvorte funkciu „Informácie“ o batérii.

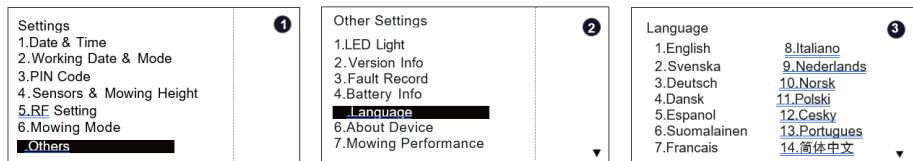
Tu sa zobrazia informácie o batérii robota.



Jazyk

Pomocou otočného tlačidla vyberte a A sprístupnite funkciu „Jazyk“.

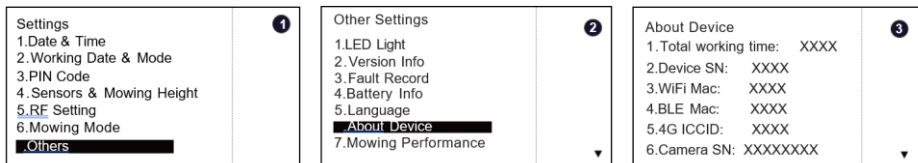
Tu si môžete vybrať jazyk, v ktorom sa bude robot zobrazovať.



O zariadení

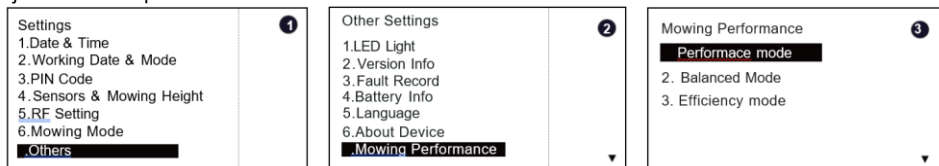
Pomocou otočného tlačidla vyberte a otvorte funkciu „O zariadení“.

Tu si používateľ môže skontrolovať informácie o zariadení.



Zníženie výkonu

Pomocou otočného tlačidla vyberte a pomocou tlačidla A sprístupnite funkciu „Výkon“ a „strih“. Existujú tri REŽIMY pre motor zastrihávača .

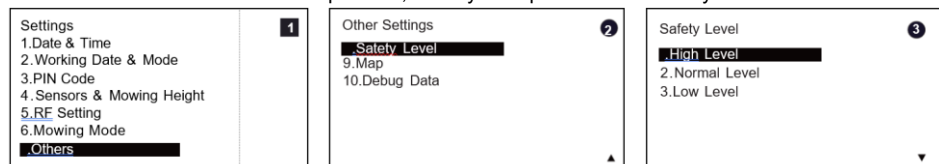


Režimy výkonu motora zastrihávača

1. výkonu : rýchlosť otáčania motora zastrihávača je 3500 ot./min. s maximálnym výkonom výstup .
2. Vyvážený režim: rýchlosť otáčania motora zastrihávača je 2850 ot./min., vhodný pre pre bežný trávnik.
3. účinnosti : rýchlosť otáčania motora zastrihávača je 2500 ot./min, čo poskytuje najlepší pomer medzi výkonom a spotrebou energie .

Úroveň bezpečnosti

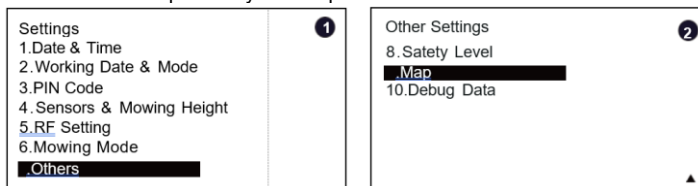
Pomocou otočného tlačidla vyberte a sprístupnite funkciu „Úroveň bezpečnosti“ . Robotická kosačka má tri úrovne zabezpečenia, z ktorých si používateľ môže vybrať.



1. Vysoká úroveň: podľa každého dátumu Keď ROBOT prejde do pohotovostného režimu alebo je stlačené tlačidlo stop , Robot vyžaduje pred aktiváciou ZADANIE PIN kódu .
2. Normálna úroveň: po spustení alebo po výskyte chyby , alebo ak bol robot v pohotovostnom režime dlhšie ako 5 minút, musí používateľ pred aktiváciou robota zadať PIN kód.
3. Nízka úroveň: až po spustení alebo po výskyte chyby musí používateľ zadať PIN kód.

Funkcia „Mapa“

Pomocou otočného tlačidla vyberte a pomocou tlačidla A prejdite na funkciu „Mapa“ . Prostredníctvom tejto možnosti môže používateľ nastaviť pracovný tok mapového robota .



Funkcia „ Informácie o mape “

Pomocou otočného tlačidla vyberte a sprístupnite funkciu „Informácie o mape“. V tejto časti si používateľ môže zobrazíť informácie o aktuálne použitej mape.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Map Info Map Size: XXX sqm Mowed Size: XXX sqm Obstacle Size: XXX sqm
---	---

mapa vymazania

Pomocou otočného tlačidla vyberte a sprístupnite funkciu „Odstrániť mapu“. Používateľ môže v tejto ponuke odstrániť aktuálne použítu mapu.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Delete Map Map is already existing. Delete old map information? Please press OK to <u>confirm</u>!	Delete Map Deleting Map...
Delete Map Delete map done.		

Obnovenie mapy

Pomocou otočného tlačidla vyberte a aktivujte funkciu „Reštartovať kosenie“. funkcie „Reštartovať kosenie“ sa priebeh kosenia vynuluje.

Map 1. Map Info 2. Delete Map 3. Restart Mowing	Restart Mowing 1. Yes 2. No
---	--

Riešenie problémov s údajmi

Pomocou otočného tlačidla vyberte a sprístupnite funkciu „Ladenie údajov“. Túto funkciu používa výhradne autorizovaný servis.

Settings 1. Date & Time 2. Working Date & Mode 3. PIN Code 4. Sensors & Mowing Height 5. RF Setting 6. Mowing Mode 7. Others	Other Settings 8. Safety Level 9. Map Function 10. Debug
--	--

5. ÚDRŽBA, SKLADOVANIE A ODSTRÁŇOVANIE PROBLÉMOV

Čistenie a údržba

Je dôležité udržiavať robotickú kosačku v čistote.

Robot bude ľahšie stúpať po svahoch, ak budú kolesá čisté, a čepele budú tiež lepšie rezať, ak budú čisté a ostré. Na čistenie nikdy nepoužívajte vysokotlakový čistič.

Čistenie tela

Použite mäkkú kefku a/alebo vlhkú handričku s domácim čistiacim prostriedkom.

Čistenie spodnej strany

Uistite sa, že je hlavný vypínač v polohe VYPNUTÉ a noste ochranné rukavice. Otočte robota na bok, aby ste odkryli spodnú stranu, vyčistíte nožový kotúč a rám mäkkou kefkou alebo vlhkou handričkou. Otáčajte kotúčom, aby ste sa uistili, že sa voľne pohybuje.

Brúsenie/výmena čepelí;

Ak sú čepel opotrebované na jednej strane, dajú sa otočiť.

Ak sú čepel poškodené alebo vykazujú známky nevyváženosti, musia sa vymeniť.

1. Otočte zariadenie.

2. Odstráňte skrutky čepelí zo spodnej časti zariadenia a potom čepel otočte.

3. Zastíte čepel pomocou skrutiek.

Výmena čepelí

3. Odstráňte staré čepel a vymeňte ich podľa vyššie uvedených krokov.

Zimné skladovanie

Počas zimy skladujte robotickú kosačku, dokovacu stanicu a napájací zdroj na suchom mieste. Odporúčame skladovanie v prístrešku, garáži alebo najlepšie v krytom priestore.

Priprave zariadenie na zimné uskladnenie nasledovne :

1. nabiť batériu až na 80 %.
2. Prepnete hlavný vypínač do polohy „VYPNUTÉ“.
3. Vyčistite robotickú kosačku na tráv.
4. Odpojte napájací zdroj od elektrickej zásuvky .
5. Odpojte napájací zdroj od dokovacej stanice.

Ak je to možné, zabaľte výrobok do originálneho obalu.

recyklácia



Nevyhadzujte elektrické, priemyselné elektronické zariadenia a ich súčiastky do domového odpadu! Informácie o elektroodpade. V súlade s ustanoveniami nariadenia OUG 195/2005 – o ochrane životného prostredia a nariadenia OUG 5/2015. Spotrebiteľia by mali pri odovzdávaní elektroodpadu dodržiavať nasledujúce pokyny :

- Spotrebiteľia majú povinnosť neodstraňovať vybavenie odpad ELEKTRICKÝ a elektronický zariadenia (OEEZ) ako netriedený komunálny odpad a zhromažďovať oddelené tieto OEEZ.

- Zber TOHTO odpadu nazývaný (OEEZ) bude byť vykonávané verejnou zbernou službou v okruhu KAŽDÉHO okresu a prostredníctvom zberných stredísk organizovaných prevádzkovateľmi , ktorí sú AUTORIZOVANÍ na zber elektroodpadu. Informácie poskytuje správa životného prostredia Fond www.afm.ro alebo ČASOPIS Európske odbery .

- Spotrebiteľia môžu bezplatne vrátiť elektroodpad na určené zberné miesta predtým .

Nasledujúca tabuľka zaznamenáva informácie o chybách zobrazené na LCD paneli a slúži na informovanie používateľa o obsahu porúch, na riešenie problémov a ich odstránenie. Keď sa spustí chyba a zostane nevyriešená, zaznamenaná sa a uloží do zariadenia.

Riešenie problémov s robotom

Problém	Možné príčiny	Nápravné riešenia
Výťah	Spustil sa senzor zdvihu.	Chyba sa zvyčajne automaticky vyrieši. Ak problém pretrváva, skontrolujte kryt robota.
Havária	Spustil sa senzor kolízie.	Chyba sa zvyčajne automaticky vyrieši. Ak problém pretrváva, skontrolujte kryt robota.
Naklonenie	Spustil sa senzor náklonu.	Chyba sa zvyčajne automaticky vyrieši. Ak pretrváva, umiestnite robota na vodorovný povrch a znova skontrolujte.
Obrat	Senzor prevrátenia sa aktivoval.	Táto chyba sa zobrazí, keď sa robot prevráti.
Vonku	Robot je mimo virtuálnej hranice.	Keď robot zistí, že prekročil virtuálny limit, zobrazí sa táto chybová správa.
Raina	Dažďový senzor sa spustil.	Keď senzor zaznamená dážď, táto informácia sa zobrazí na obrazovke.
CNtcPro	Motor vyžinača je prehriaty.	Keď motor nepretržite beží pod vysokým zaťažením, jeho teplota sa môže zvýšiť a zobrazí sa táto chyba. Po

		určitom čase odpočinku by sa mal robot automaticky obnoviť.
Jama	Robot je zablokovaný.	Keď robot uviazne v oblasti a nemôže sa z nej sám oslobodiť, zobrazí sa táto chyba. Skontrolujte oblasť a presuňte robota na voľné miesto.
BatLow	Batéria robota je takmer vybitá.	Keď je úroveň nabitia batérie nízka, zobrazí sa táto správa. Nechajte robota nabiť v dokovacej stanici.
CStErr	Motor zastrihávača sa nedá inicializovať.	Vypnite a znova zapnite robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Tilt1Er / Tilt2Er	Senzor zrýchlenia nie je možné inicializovať.	Vypnite a znova zapnite robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Chyba cesty	Robot nedokázal naplánovať trasu kosenia.	Vypnite a znova zapnite robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Žiadna mapa	Robot nemá uložené žiadne mapy.	Vytvorte a použite mapu; chyba automaticky zmizne.
Žiadna pozícia	Robot nedokáže získať údaje o polohe.	Presuňte robota na voľné miesto a počkajte chvíľu. Ak hlásenie pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Zlyhanie cesty	Robot nedokázal vygenerovať dráhu kosenia.	Vypnite a znova zapnite robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
SigLost	Robot stratil navigačné údaje.	Presuňte robota na otvorené priestranstvo a skontrolujte, či sa dá znova umiestniť. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
485 ERR	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Chyba DSV	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Postupujte rovnakým spôsobom: vypnite a reštartujte; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
CHYBA DBG	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Chyba RTK	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
RF chyba	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
CHYBA BIT6	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .
Chyba IMU	Problém s vnútornou komunikáciou robota.	Vypnite a znova zapnite robota; ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko RURIS .

ČASTÉ problémy a ich riešenie

Ak robotická kosačka nefunguje, postupujte podľa vyššie uvedených pokynov .

Problém	PRÍČINA	Nápravné riešenia
Robot sa zastaví a po 5 – 10 sekundách automaticky reštartuje.	Inerciálny navigačný systém sa práve kalibruje.	Robot sa automaticky obnoví.

Robot sa zastaví a automaticky reštartuje po 10 – 20 minútach.	Robot stratil kontakt so satelitným systémom a čaká na opätovné pripojenie.	Robot sa automaticky obnoví.
Robot sa po chvíli zastaví a prejde do pohotovostného režimu.	Robot stratil signál a nedokáže sa znova pripojiť v prednastavenom čase.	Vložte robota do dokovacej stanice a zapnite ho. Skontrolujte, či sa satelitný signál vráti. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris .
Zadné kolesá sa otáčajú, ale robot sa nepohybuje dopredu ani sa neotáča; potom sa zastaví a prejde do režimu spánku. Na obrazovke sa zobrazí „Jama“.	Robot je zablokovaný.	Skontrolujte, či tráva nie je väčšia ako 8 cm; ak áno, je potrebné kosiť v nižšej výške. Skontrolujte, či sa tráva šmýka; pred kosením je potrebné počkať, kým trávnik vyschne.
Robot je zaseknutý v malej oblasti za neobmedzenou prekážkou a na obrazovke sa zobrazí „kolízia“.	Senzor kolízie sa spúšťa často v krátkom intervale a po 20 spúšťaniach sa robot prepne do pohotovostného režimu.	Označte túto oblasť na mape ako „oblasť s prekážkou“ a uistite sa, že virtuálna čiara je dostatočne ďaleko od prekážky.
Robot nemá v dokovacej stanici správne nabíjacie rozhranie a nenabíja sa.	Chyba RTK – mapa bola vytvorená, ale údaje o polohe sa posunuli.	Umiestnite robota do dokovacej stanice, opravte signál APNT a znova vytvorte mapu.
Robot sa často vracia do nabíjacej stanice a obrazovka ukazuje vysokú teplotu motora zastrihávača.	Motor zastrihávača sa prepne do tepelnej ochrany; robot sa vráti do stanice, aby vychladol, a potom pokračuje v práci.	Skontrolujte, či tráva nie je väčšia ako 8 cm alebo či nie je príliš hrubá.
Robot sa v dokovacej stanici nenabíja a zobrazuje sa správa „teplota batérie je príliš vysoká“.	Teplota batérie je vysoká kvôli teplote okolia .	Keď teplota klesne, nabíjanie sa automaticky obnoví.
Používateľ nemôže pripojiť aplikáciu k robotovi cez Bluetooth.	Problém s pripojením Bluetooth.	Vypnite a zapnite robota. Zatvorte aplikáciu REVOLA. Zapnite/vypnite Bluetooth na telefóne. Znova otvorte aplikáciu a skúste sa prihlásiť. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris .
Používateľ nemôže pripojiť aplikáciu REVOLA k robotovi cez Wi-Fi.	Problém s pripojením k Wi-Fi.	Vypnite a zapnite robota. Uistite sa, že dokovacia stanica sa nachádza v dosahu signálu routera . Skontrolujte opätovné pripojenie. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris .
Robot sa nespustí a na obrazovke sa zobrazuje „žiadna mapa“.	Mapa nebola správne vytvorená alebo uložená.	Vytvorte mapu a aktivujte ju.
Na trávniku zostávajú nepokosené plochy.	Motor zastrihávača sa aktivoval s ochranou proti preťaženiu a zastavil sa na 15 sekúnd. Ultrazvukový senzor sa dokáže vyhnúť určitým oblastiam a ponechať niektoré časti neorezané.	Robot si zapamätá nepokosené plochy a po úplnom pokrytí v jednom smere sa vráti k ich koseniu.
Motor zastrihávača sa otáča, ale výkon kosenia je nízky.	Čepele už nie sú dostatočne ostré.	Nahrádza použité čepele náhradnými .
Signál APNT je dobrý, ale robot beží dozadu alebo náhle mení smer na trávniku.	Príliš vysoká tráva alebo nerovný povrch aktivujú ultrazvukový senzor.	Uistite sa, že tráva nie je väčšia ako 8 cm. Pri konfigurácii mapy sa vyhýbajte nerovným oblastiam.

Stav LED diód referenčnej stanice.	Blikajúce LED diódy signalizujú abnormálny stav referenčnej stanice a zároveň aj robotickej kosačky. Referenčná stanica má päť indikátorov.	LED dióda: Ak LED dióda bliká nepretržite, znamená to, že robotická kosačka má problémy s komunikáciou s referenčnou stanicou. Skontrolujte, či sa LED dióda vráti do stabilného stavu (svieti nepretržite). Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizovaný servis Ruris. LED dióda DSG: Ak LED dióda bliká nepretržite, znamená to, že referenčná stanica nedokáže získať stabilný signál. Presuňte stanicu na otvorené priestranstvo a znova skontrolujte. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris. LED dióda RMG: Ak LED dióda bliká nepretržite, znamená to, že robotická kosačka nedokáže získať stabilný signál. Presuňte robotickú kosačku na otvorené priestranstvo a znova skontrolujte. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris. WiFi : Ak LED dióda nepretržite bliká, znamená to, že robot nedokáže nadviazať stabilné pripojenie WiFi. Presuňte robota bližšie k domácomu routeru a znova skontrolujte. Ak problém pretrváva, kontaktujte autorizované servisné stredisko Ruris.
---	--	---

8. VYHLÁSENIA O ZHODE

VYHLÁSENIE O ZHODE ES



Výrobca: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, nie. 111, Administratívna budova, Craiova, Dolj, Rumunsko

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Oprávnený zástupca: Ing. Stroe Marius Catalin – generálny riaditeľ

Oprávnená osoba pre technickú dokumentáciu: Ing. Radoi Alexandru – riaditeľ výrobného dizajnu

Popis stroja: Bezdrôtová Robotická kosačka na trávu je určená na kosenie tráv.

Sériové číslo produktu: AATC00100001RURSTN1500 (kde AA predstavuje posledné dve číslice roku výroby, znaky 5 a 7 predstavujú číslo šarže a znaky 7 – 12 predstavujú číslo produktu)

Výrobok: Robotická kosačka na trávu

Model : RURIS

Typ motora : Bezkartáčový elektromotor

Typ: Sentinel 1500

Šírka rezu: 180 mm

Typ pripojenia: Bluetooth, Wi-Fi , Aplikácia, 4G GPS

Maximálna plocha : 1500 m²

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, výrobca, v súlade s GD 1029/2008 - o podmienkach uvádzania strojových zariadení na trh, **smernicou 2006/42/ES**- bezpečnostné požiadavky, normou EN ISO 12100:2010 - Stroje. Bezpečnosť, **smernica 2014/35/EÚ**, HG 409/2016 o zariadeniach nízkeho napätia, **smernica 2014/30/EÚ** o elektromagnetickej kompatibilite (HG 487/2016 o elektromagnetickej kompatibilite, aktualizovaná 2019), **smernica 2014/53/EÚ** (implementovaná v Rumunsku **ROZHODNUTIM č. 740 z 5. októbra 2016** o sprístupňovaní rádiových zariadení na trhu), **smernica 2011/65/EÚ** z 8. júna 2011 o obmedzeniach používania určitých nebezpečných látok v elektrických a elektronických zariadeniach, zmenená a doplnená smernicou 2015/863/EÚ, príloha 2, vyhlasujeme, že boli vykonané všetky základné série rádiových testov na preukázanie zhody výrobku so stanovenými normami a vyhlasujeme, že spĺňa hlavné požiadavky na bezpečnosť a ochranu, neohrozuje život, zdravie, bezpečnosť pri práci a nemá žiadny negatívny vplyv na životné prostredie.

Nižšie podpísaný Stroe Catalin, zástupca výrobcu, vyhlasuje na vlastnú zodpovednosť, že výrobok je v súlade s nasledujúcimi európskymi normami a smernicami:

- **Smernica 2006/42/ES** – požiadavky na bezpečnosť a ochranu, smernica 2014/35/EÚ, o zariadeniach nízkeho napätia:
- EN 13857:2008** – Bezpečnosť strojov – Bezpečné vzdialenosti na zabránenie vniknutia horných a dolných končatín do nebezpečných zón
- EN 60335-2-29:2004** - Elektrické spotrebiče pre domácnosť a podobné účely - Bezpečnosť - Časť 2-29: Osobitné požiadavky na nabíjačky batérií
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021** - Elektrické spotrebiče pre domácnosť a podobné spotrebiče - Bezpečnosť - Časť 1: Všeobecné požiadavky
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Bezpečnosť domácich a podobných elektrických spotrebičov. Časť 2-107: Osobitné požiadavky na elektrické robotické kosačky na trávnu napájané z batérie
- EN 61558-1:2019** - Bezpečnosť transformátorov, tlmiviek, napájacích zdrojov a ich kombinácií. Časť 1: Všeobecné požiadavky a skúšky
- IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013** – Dodatok 1 – Bezpečnosť transformátorov, tlmiviek, napájacích zdrojov a podobných výrobkov pre napájacie napätie do 1 100 V vrátane – Časť 2-16: Osobitné požiadavky a skúšky na spínané napájacie zdroje a transformátory pre spínané napájacie zdroje
- EN 62841-1:2015** - Ručné náradie s elektrickým motorom, prenosné náradie a záhradné stroje - Bezpečnosť - Časť 1: Všeobecné požiadavky
- EN 62233:2008+AC:2008** – Metódy merania elektromagnetických polí z elektrických spotrebičov pre domácnosť a podobné účely s ohľadom na vystavenie ľudí
- EN IEC 60730-1:2025** – Automatické elektrické ovládacie prvky. Časť 1: Všeobecné požiadavky
- EN 61508-3:2011** – Funkčná bezpečnosť bezpečnostných elektrických/elektronických/programovateľných elektronických systémov. Časť 3: Požiadavky na softvér
- EN 61508-7:2011** – Funkčná bezpečnosť bezpečnostne relevantných elektrických/elektronických/programovateľných elektronických systémov. Časť 7: Prehľad technik a meraní
- EN 62479:2010** – Posudzovanie zhody nízkopriekonových elektrických a elektronických zariadení so základnými obmedzeniami vystavenia ľudí elektromagnetickým poliam (10 MHz – 300 GHz)
- IEC 62133-2:2017** – Alkalické a iné neekselinové akumulátory – Bezpečnostné požiadavky na prenosné uzavreté akumulátory a batérie z nich vyrobené, určené na použitie v prenosných aplikáciách. Časť 2: Litiové systémy
- EN 60127-1:2006** - Miniatúrne poistky. Časť 1: Definície miniatúrnych poistiek a všeobecné požiadavky na miniatúrne náhradné prvky
- EN 60384-14:2013/A1:2016** - Pevné kondenzátory na použitie v elektronických zariadeniach - Časť 14: Rámcová špecifikácia - Pevné odrušovacie kondenzátory na pripojenie k zdroju napájania
- EN IEC 61051-1:2019** – Varistory na použitie v elektronických zariadeniach. Časť 1: Všeobecná špecifikácia
- Smernica 2014/30/EÚ** o elektromagnetickej kompatibilitate, smernica 2014/53/EÚ (implementovaná v Rumunsku ROZHODNUTÍM č. 740 z 5. októbra 2016):
- EN 50665:2017** – Výrobová norma na posudzovanie elektronických a elektrických zariadení vo vzťahu k obmedzeniam vystavenia ľudí elektromagnetickým poliam (0 Hz – 300 GHz)
- EN 50663:2017** – Výrobová norma na posudzovanie zhody nízkopriekonových elektrických a elektronických zariadení so základnými obmedzeniami týkajúcimi sa vystavenia ľudí elektromagnetickým poliam (10 MHz – 300 GHz)
- EN 62311:2008** – Posudzovanie elektrických a elektronických zariadení z hľadiska obmedzení vystavenia ľudí elektromagnetickým poliam (0 Hz – 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020** – Posudzovanie elektrických a elektronických zariadení z hľadiska obmedzení vystavenia ľudí elektromagnetickým poliam (0 Hz – 300 GHz)
- EN IEC 55014-1:2021** – Elektromagnetická kompatibilita. Požiadavky na domáce spotrebiče, elektrické náradie a podobné zariadenia. Časť 1: Emisie
- EN IEC 55014-2:2021** - Elektromagnetická kompatibilita. Požiadavky na domáce spotrebiče, elektrické náradie a podobné zariadenia. Časť 2: Odolnosť. Norma pre skupinu výrobkov
- EN 61000-3-2:2019/A1:2021** - Elektromagnetická kompatibilita (EMC) - Časť 3-2: Limity - Limity pre emisie harmonického prúdu (vstupný prúd zariadenia ≤ 16 A na fázu)
- EN 61000-3-3:2013/A2:2021** - Elektromagnetická kompatibilita (EMC) - Časť 3-3: Medze - Obmedzenie zmien napätia, kolísania napätia a blikania vo verejných nízkonapäťových napájacích systémoch pre zariadenia s menovitým fázovým prúdom ≤ 16 A, ktoré nepodliehajú obmedzeniam pripojenia.
- EN 301 489-1 V2.2.3** – Norma elektromagnetickej kompatibility (EMC) pre rádiové zariadenia a služby. Časť 1: Spoločné technické požiadavky. Harmonizovaná norma pre elektromagnetickú kompatibilitu
- EN 301 489-3 V2.3.2:2023** - Norma elektromagnetickej kompatibility (EMC) pre rádiové zariadenia a služby. Časť 3: Špecifické podmienky pre zariadenia s krátkym dosahom (SRD) pracujúce vo frekvenčnom rozsahu 9 kHz až 246 GHz. Harmonizovaná norma pre elektromagnetickú kompatibilitu

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Norma elektromagnetickej kompatibility (EMC) pre rádiové zariadenia a služby. Časť 17: Špecifické podmienky pre širokopásmové zariadenia na prenos dát. Harmonizovaná norma pre elektromagnetickú kompatibilitu

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 – Norma elektromagnetickej kompatibility (EMC) pre rádiové zariadenia a služby. Časť 19: Špecifické podmienky pre mobilné pozemské stanice určené len na príjem (ROMES) pracujúce v pásme 1,5 GHz poskytujúce dátovú komunikáciu a prijímače GNSS pracujúce v pásme RNSS poskytujúce údaje o polohe, navigácii a čase. Harmonizovaná norma pre elektromagnetickú kompatibilitu

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Norma elektromagnetickej kompatibility (EMC) pre rádiové zariadenia a služby; Časť 52: Špecifické podmienky pre rádiové zariadenia a pomocné zariadenia pre mobilné komunikačné zariadenia (EÜ); Harmonizovaná norma pre elektromagnetickú kompatibilitu

EN 300 328 V2.2.2:2020- Širokopásmové prenosové systémy. Zariadenia na prenos dát pracujúce v pásme 2,4 GHz. Harmonizovaná norma pre prístup k rádiovému spektru

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Zariadenia krátkého dosahu (SRD) pracujúce vo frekvenčnom pásme 25 MHz až 1 000 MHz. Časť 2: Harmonizovaná norma pre prístup k rádiovému spektru pre nešpecifikované rádiové zariadenia

EN 303 413 V1.2.1:2021 - **Satelitné systémy a pozemné stanice (SES)**. Prijímače globálneho navigačného satelitného systému (GNSS). Rádiové zariadenia pracujúce vo frekvenčných pásmach 1164 MHz až 1300 MHz a 1559 MHz až 1610 MHz. Harmonizovaná norma pre prístup k rádiovému spektru

EN 301 908-1 V15.2.1:2023- Bunkové siete IMT. Harmonizovaná norma pre prístup k rádiovému spektru. Časť 1: Úvod a spoločné požiadavky. Verzia 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Bunkové siete IMT. Harmonizovaná norma pre prístup k rádiovému spektru. Časť 13: Používateľské zariadenia (UE) pre vyvinutý univerzálny pozemský rádiový prístup (E-UTRA)

Smernica 2006/42/ES – o strojových zariadeniach – uvádzanie strojových zariadení na trh

Smer 2014/30/EÚ - o elektromagnetickej kompatibilite (GD 487/2016 o elektromagnetickej kompatibilite, aktualizované 2019);

Smernica 2014/35/EÚ, GD 409/2016 – o zariadeniach nízkeho napätia

Smernica 2014/53/EÚ – o harmonizácii právnych predpisov členských štátov týkajúcich sa sprístupňovania rádiových zariadení na trhu (**ROZHODNUTIE č. 740 z 5. októbra 2016 o sprístupňovaní rádiových zariadení na trhu**)

Smernica 2011/65/EÚ z 8. júna 2011, zmenená a doplnená smernicou 2015/863/EÚ, príloha 2 – o obmedzení používania určitých nebezpečných látok v elektrických a elektronických zariadeniach

Zhodu tohto výrobku so základnými požiadavkami smernice o rádiových zariadeniach 2014/53/EÚ overil nasledujúci notifikovaný orgán s Č. 0123 :

Servis produktov TÜV SÜD na základe certifikátu číslo TPS-RED500909 i01, vydaného 22.04.2025.

Iné použité normy alebo špecifikácie:

- **SR EN ISO 9001** - Systém manažérstva kvality
- **SR EN ISO 14001** - Systém environmentálneho manažérstva
- **SR ISO 45001:2018** - Systém manažérstva bezpečnosti a ochrany zdravia pri práci.

Značka a názov výrobcu: SH&T Co. Ltd

Poznámka: Technická dokumentácia je majetkom výrobcu.

Poznámka: Toto vyhlásenie je v súlade s originálom.

Doba platnosti: 10 rokov od dátumu schválenia.

Miesto a dátum vydania: **Craiova, 02.12.2025**

Rok použitia označenia CE: **2025**

Registračné číslo: **1503/02.12.2025**

Oprávnená osoba a podpis: Ing. Stroe Marius Catalin

Generálny riaditeľ SC RURIS IMPEX SRL

VYHLÁSENIE O ZHODE ES

Výrobca: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, nie. 111, Administratívna budova, Craiova, Dolj, Rumunsko

Goal. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Oprávnený zástupca: Ing. Stroe Marius Catalin – generálny riaditeľ

Oprávnená osoba pre technickú dokumentáciu: Ing. Radoi Alexandru – riaditeľ výrobného dizajnu

Popis stroja: Robotická kosačka je určená na kosenie tráv.

Sériové číslo produktu: AATC00100001RURSTN1500 (kde AA predstavuje posledné dve číslice roku výroby, znaky 5 a 7 predstavujú číslo šarže a znaky 7 – 12 predstavujú číslo produktu)

Výrobok: Robotická kosačka na tráv

Model : RURIS

Typ motora : Bezkartáčový elektromotor

Typ: Sentinel 1500

Šírka rezu: 180 mm

Typ pripojenia: Bluetooth, Wi-Fi , Aplikácia, 4G GPS

Maximálna plocha : 1500 m²

Nameraná hladina akustického tlaku : 55 dB **Maximálna hladina akustického výkonu:** 63 dB

Hladina akustického výkonu je certifikovaná spoločnosťou TÜV Rheinland správou č. CN25A58Q 001 z 08.08.2024 v súlade s ustanoveniami normy EN ISO 3744:2010.

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, výrobca, v súlade s GD 1029/2008 - o podmienkach uvádzania strojových zariadení na trh, **smernicou 2006/42/ES** - bezpečnostné požiadavky, normou EN ISO 12100:2010 - Stroje. Bezpečnosť, **smernica 2014/35/EÚ**, HG 409/2016 o zariadeniach nízkeho napätia, **smernica 2014/30/EÚ** o elektromagnetickej kompatibilite (HG 487/2016 o elektromagnetickej kompatibilite, aktualizovaná 2019), **smernica 2014/53/EÚ** (implementovaná v Rumunsku **ROZHODNUTÍM č. 740 z 5. októbra 2016** o prístupňovaní rádiových zariadení na trhu), **smernica 2011/65/EÚ** z 8. júna 2011 o obmedzeniach používania určitých nebezpečných látok v elektrických a elektronických zariadeniach, zmenená a doplnená smernicou 2015/863/EÚ, príloha 2, vyhlasujeme, že boli vykonané všetky základné série rádiových testov na preukázanie zhody výrobku so stanovenými normami a vyhlasujeme, že spĺňa hlavné požiadavky na bezpečnosť a ochranu, neohrozuje život, zdravie, bezpečnosť pri práci a nemá žiadny negatívny vplyv na životné prostredie.

Nižšie podpísaný Stroe Catalin, zástupca výrobcu, vyhlasuje na vlastnú zodpovednosť, že výrobok je v súlade s nasledujúcimi európskymi normami a smernicami:

EN 3744:2010: Akustika - Stanovenie hladín akustického výkonu a hladín akustickej energie zdrojov hluku pomocou akustického tlaku - Inžinierske metódy za podmienok blízkych podmienkam voľného poľa nad odrazovou rovinou

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Bezpečnosť domáчих a podobných elektrických spotrebičov. Časť 2-107: Osobitné požiadavky na robotické kosačky na tráv napájané z batérie

Iné použité normy alebo špecifikácie:

- **SR EN ISO 9001** - Systém manažérstva kvality
- **SR EN ISO 14001** - Systém environmentálneho manažérstva
- **ISO 45001:2018** - Systém manažérstva bezpečnosti a ochrany zdravia pri práci.

Poznámka: Technická dokumentácia je majetkom výrobcu.

Poznámka: Toto vyhlásenie je v súlade s originálom.

Doba platnosti: 10 rokov od dátumu schválenia.

Miesto a dátum vydania: **Craiova, 02.12.2025**

Rok použitia označenia CE: **2025**

Registračné číslo: **1504/02.12.2025**

Oprávnená osoba a podpis:

Inžinier Stroe Marius Catalin

Generálny riaditeľ SC RURIS IMPEX SRL

Robot tagliaerba RURIS SENTINEL 1500



1. INTRODUZIONE	2
2. ISTRUZIONI DI SICUREZZA	2
3. DATI TECNICI	4
4. PANORAMICA DELLA MACCHINA	5
5. INSTALLAZIONE	6
4. MESSA IN SERVIZIO	28
5. MANUTENZIONE, STOCCAGGIO E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI	37
8. DICHIARAZIONI DI CONFORMITÀ	41

1. INTRODUZIONE

Gentile Cliente!

Grazie per aver deciso di acquistare un prodotto RURIS e per la fiducia che avete riposto nella nostra azienda! RURIS è presente sul mercato dal 1993 e in questo periodo è diventato un marchio solido, che ha costruito la sua reputazione mantenendo le promesse, ma anche investendo costantemente per offrire ai clienti soluzioni affidabili, efficienti e di qualità.

Siamo convinti che apprezzerete il nostro prodotto e ne godrete a lungo le prestazioni. RURIS non offre ai suoi clienti solo macchine, ma soluzioni complete. Un elemento fondamentale del rapporto con il cliente è la consulenza pre e post vendita: i clienti RURIS hanno a disposizione un'intera rete di negozi partner e punti di assistenza.

Per godere appieno del prodotto acquistato, ti preghiamo di leggere attentamente il manuale d'uso. Seguendo le istruzioni, ti garantiamo un utilizzo prolungato.

La società RURIS lavora costantemente allo sviluppo dei propri prodotti e pertanto si riserva il diritto di modificarne, tra l'altro, la forma, l'aspetto e le prestazioni, senza l'obbligo di comunicarlo in anticipo.

Grazie ancora una volta per aver scelto i prodotti RURIS!

Informazioni e supporto clienti:

Telefono: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. ISTRUZIONI DI SICUREZZA

2.1. AVVERTENZE SULLA MACCHINA

	Attenzione! Pericolo!		Mantenere una distanza di sicurezza dal robot durante il funzionamento.
	Spegnere il robot prima di sollevarlo durante le operazioni di manutenzione.		Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi vicino o sotto il robot.
	Assicurarsi che l'interruttore di alimentazione principale sia in posizione "OFF" prima di eseguire qualsiasi ispezione e/o manutenzione.		Leggi il manuale.
	Attenzione! Non versare acqua sul robot.		Non salire sul robot.
	Attenzione! Non lavare la parte inferiore del robot con un getto d'acqua.		

2.2. AVVERTENZE

Leggere il manuale di istruzioni prima dell'uso. Conservarlo per riferimento futuro.

Istruzione

- a. Leggere attentamente le istruzioni. Familiarizzare con i comandi del robot.
- b. Non consentire a persone che non hanno familiarità con queste istruzioni o ai bambini di utilizzare il robot.
- c. L'operatore o l'utente è responsabile degli incidenti o dei pericoli causati ad altre persone o alle loro proprietà.

Formazione

- a. Controllare periodicamente l'area in cui viene utilizzato l'apparecchio e rimuovere pietre, bastoncini, fili e altri corpi estranei.
- b. Controllare periodicamente le lame, le viti delle lame e il gruppo di taglio per verificare la presenza di usura o danni. Sostituire le lame e le viti usurate o danneggiate in set per mantenere l'equilibrio.

Utilizzo

- a. Non posizionare mani o piedi vicino o sotto le parti rotanti del robot.
- b. Non sollevare o trasportare il robot mentre il motore è in funzione.
- c. Spegnerne il robot tramite il pulsante di accensione:

- Prima di rimuovere un'ostruzione;
- Prima di controllare, pulire o lavorare sul robot.

Non lasciare il robot in funzione incustodito se sai che nelle vicinanze ci sono animali domestici, bambini o persone.

Inoltre, quando si utilizza il robot:

- a) Evitare di utilizzare il robot sull'erba bagnata.
- b) Non utilizzare il robot a piedi nudi o indossando sandali aperti. Indossare sempre calzature protettive e pantaloni lunghi.
- c) Prestare la massima attenzione quando si gira la macchina verso di sé.
- d) Avviare sempre il robot seguendo le istruzioni, tenendo i piedi lontani dalla/e lama/e.

Manutenzione e stoccaggio

- a. Mantenere tutti i dadi, i bulloni e le viti ben serrati per garantire il corretto e sicuro funzionamento della macchina.
- b. Per motivi di sicurezza, sostituire le parti usurate o danneggiate.
- c. Assicurarsi di utilizzare parti originali quando si sostituiscono quelle danneggiate.
- d. Assicurarsi che la batteria sia caricata utilizzando il caricabatterie corretto raccomandato dal produttore. L'uso improprio del caricabatterie può causare scosse elettriche, surriscaldamento o fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria.
- e. In caso di perdita di elettrolita, sciacquare con acqua/agente neutralizzante, consultare un medico in caso di contatto con gli occhi, ecc.
- f. Il robot verrà sottoposto a manutenzione secondo le istruzioni del produttore.
- g. Non aprire o danneggiare la batteria.
- h. Assicurarsi che la batteria sia caricata utilizzando il caricabatterie corretto raccomandato dal produttore. Un uso improprio può causare scosse elettriche, surriscaldamento o fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria.

Manutenzione e istruzioni speciali

1. Spegnerne sempre l'interruttore principale del robot prima di rimuovere eventuali intasamenti, controllare e pulire la macchina o prima di sostituire la lama di taglio. Non tentare mai di riparare o regolare il robot mentre è in funzione.
2. In caso di vibrazioni anormale, arrestare il robot e verificare che le lame non siano danneggiate. Sostituire le lame usurate o danneggiate per mantenere l'equilibrio. Se le vibrazioni persistono, contattare un centro di assistenza RURIS autorizzato.
3. Utilizzare guanti protettivi durante l'ispezione o la manutenzione della lama.
4. Non eseguire la manutenzione a piedi nudi o indossando sandali aperti. Indossare sempre scarpe da lavoro adeguate e pantaloni lunghi;
5. Per la tua sicurezza, sostituisci le parti usurate o danneggiate.
6. Utilizzare solo apparecchiature e accessori originali. Non è consentita alcuna modifica al design originale del robot. Tutte le modifiche sono effettuate a proprio rischio e pericolo e invalidano la garanzia.
7. Mantenere tutti i dadi e i bulloni ben serrati per garantire che il robot funzioni in sicurezza.

Istruzioni di sicurezza del caricabatterie

1. La presa deve essere installata in prossimità dell'apparecchiatura e deve essere facilmente accessibile.
2. Il cavo esterno di questa unità non può essere sostituito; se il cavo è danneggiato, l'unità deve essere sostituita completamente.

4. Non aprire la custodia del caricabatterie. Per motivi di sicurezza, solo il personale di assistenza qualificato è autorizzato ad aprire qualsiasi apparecchiatura.
5. Proteggere l'apparecchiatura dall'umidità.
6. Scollegare l'apparecchiatura dalla fonte di alimentazione prima di pulirla. Utilizzare un panno umido.
7. L'attrezzatura deve essere posizionata su una superficie stabile.
8. Se il caricabatterie non viene utilizzato per un lungo periodo di tempo, scollegarlo dalla fonte di alimentazione.
9. Se si verifica una delle seguenti condizioni, l'apparecchiatura deve essere controllata da personale di assistenza qualificato:
 - La spina è danneggiata.
 - È penetrato del liquido nell'apparecchiatura.
 - Il caricabatterie è stato esposto all'umidità.
 - Il caricabatterie è caduto e/o è danneggiato.
 - Il caricabatterie mostra evidenti segni di rottura.
 - Il caricabatterie non funziona bene o non è possibile farlo funzionare secondo le istruzioni contenute in questo manuale.
10. Non collegare un cavo di alimentazione danneggiato alla fonte di alimentazione. Non toccare un cavo di alimentazione danneggiato mentre è collegato alla fonte di alimentazione.

Istruzioni di sicurezza speciali per dispositivi alimentati a batteria:

1. Assicurarsi che il robot sia spento prima di inserire la batteria ricaricabile. L'inserimento della batteria in un utensile elettrico acceso può causare incidenti.
2. Scollegare il caricabatterie dalla presa prima di pulirlo.
3. Non esporre la batteria alla luce solare diretta per lunghi periodi di tempo né posizionarla su un termosifone. Il calore danneggia la batteria e sussiste il rischio di esplosione. Se la batteria è calda, lasciarla raffreddare prima di caricarla. Non aprire la batteria per evitare danni meccanici.

3. DATI TECNICI

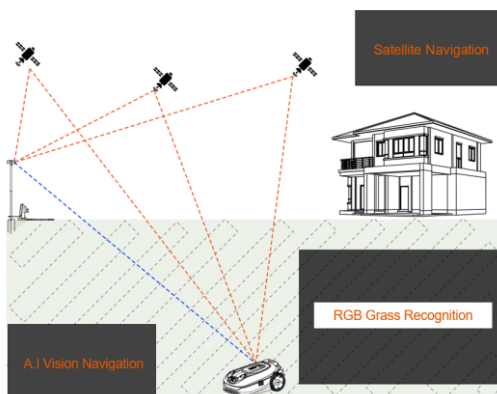
Tipo di motore	Motore elettrico senza spazzole
Tensione della batteria agli ioni di litio	20V
Capacità della batteria agli ioni di litio	6 Ah
Tipo di connessione	Bluetooth, Wi-Fi , App, GPS 4G
Tempo di ricarica	120 minuti
Orario di lavoro	90 minuti
Larghezza di taglio	180 millimetri
Altezza di taglio	20 mm-100 mm
Angolo di salita massimo	70°
Area massima	1500 mq
Peso netto con accessori	22,5 kg
scelta	- Schermo LCD - Interfaccia vocale - Sensore pioggia - Sensore di sollevamento
Specifiche radio	Bluetooth BLE • Frequenza: 2400–2483,5 MHz • Potenza massima emessa: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n/ax) • Frequenza: 2400–2483,5 MHz • massima emessa : 18,33 dBm (scheda madre)

	• Potenza massima emessa : 17,5 dBm (modalità di elaborazione algoritmica Wi -Fi) • Potenza massima emessa: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Frequenze: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Potenza massima emessa: 5,42 dBm GNSS • Sistema ricevuto: GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Frequenza: 1559–1610 MHz LTE 4G – trasmissioni mobili Bande supportate + potenza Massima emessa: • Banda 1: 24,37 dBm • Banda 3: 23,96 dBm • Banda 7: 23,60 dBm • Banda 8: 24,17 dBm • Banda 20: 22,88 dBm • Banda 28: 23,24 dBm • Banda 38: 23,99 dBm • Banda 40: 23,79 dBm Le apparecchiature possono essere utilizzate senza limitazioni in tutti gli Stati membri dell'Unione Europea.
Garanzia	36 mesi

Il robot è adatto per erba alta fino a 100 mm. In caso di erba più alta, il robot potrebbe fermarsi. Tagliare il prato a meno di 100 mm utilizzando un tosaerba.

La batteria del robot beneficia della funzione "α UP - Innovation RURIS". Questa funzione supporta la batteria quando raggiunge la soglia di scarica critica. Ruris ha ideato un'innovazione nel sistema di celle all'interno della batteria, grazie alla quale è possibile ricaricarla dopo un lungo periodo di scarica. In questo modo, gli utenti RURIS possono godere dell'affidabilità e dell'innovazione di RURIS. Dopo lo stoccaggio, si consiglia di ricaricare a intervalli di 6 mesi-1 anno.

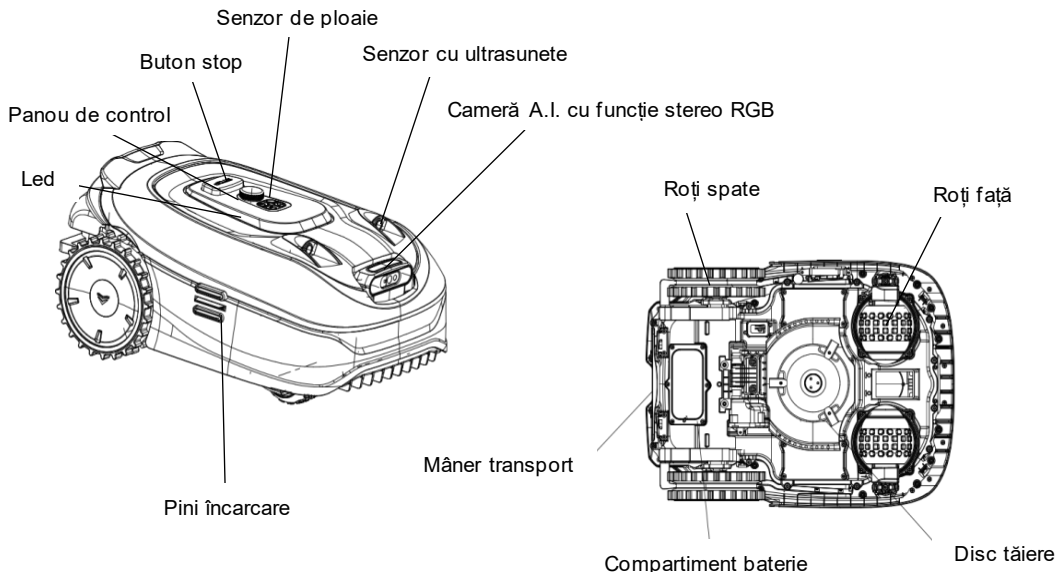
4. PANORAMICA DELLA MACCHINA



Il robot tagliaerba Ruris Sentinel 1500 è una macchina estremamente avanzata che utilizza la tecnologia Advanced Positioning and Navigation (APNT), che combina:

- tecnologia di navigazione satellitare e RGB.
- MAPPATURA visiva.
- tecnologia diagnostica oggetti visivi A.

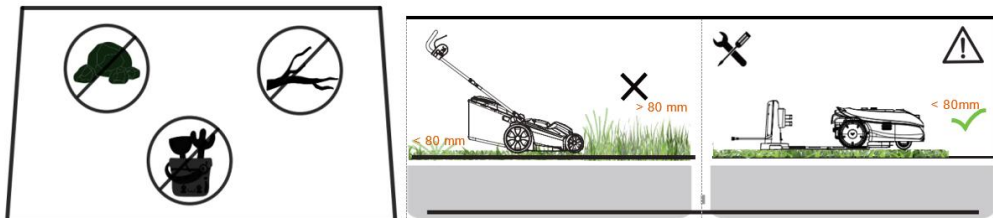
Questa tecnologia consente al robot di mappare l'ambiente circostante e di determinare la posizione della sella in un ambiente a livello centimetrico, consentendogli così di navigare in sella e di manovrare ATTORNO agli ostacoli con grande precisione.



Le immagini sono solo a scopo informativo, il fornitore si riserva il diritto di apportare modifiche strutturali e funzionali alle apparecchiature presentate nel presente manuale.

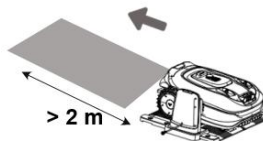
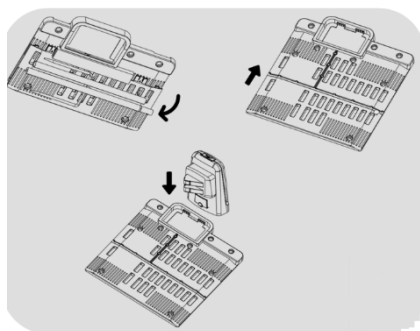
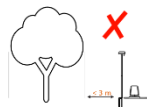
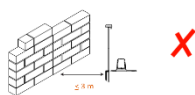
5. INSTALLAZIONE

Rimuovere rami, pietre, giocattoli e altri ostacoli che potrebbero danneggiare il robot e le sue lame.



Montaggio e posizionamento della stazione di ricarica

Per prima cosa, individua la posizione migliore per la tua stazione di ricarica, considerando la presa esterna più vicina, poiché la stazione deve essere collegata a essa. Assicurati che il terreno su cui posizioni la stazione di ricarica sia pianeggiante, asciutto, privo di campi magnetici e senza ostacoli nella parte anteriore. Mantieni la stazione di ricarica ad almeno 3 m di distanza da case, alberi e recinzioni. Se la stazione di ricarica è circondata da edifici o alberi, assicurati che l'angolo di apertura anteriore della stazione sia maggiore di 110°. Assicurarsi che ci siano almeno 2 m di spazio piano davanti alla piastra di base della docking station.

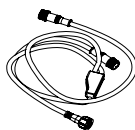


Installare la stazione RTK sull'asta telescopica.

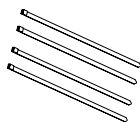
Una volta individuata la posizione corretta per la stazione di ricarica e la stazione di riferimento, seguire la procedura descritta di seguito per completare l'installazione della docking station e della stazione di riferimento.



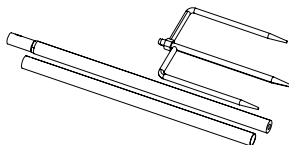
Stația de referință



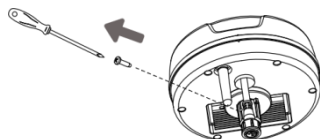
Cablu pentru stația de andocare și stația de referință



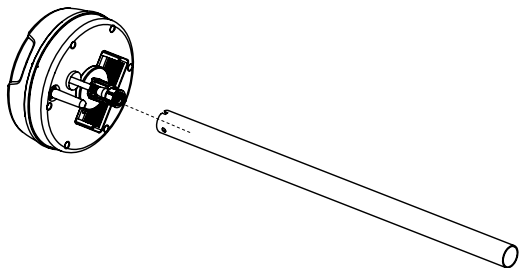
Coliere de plastic



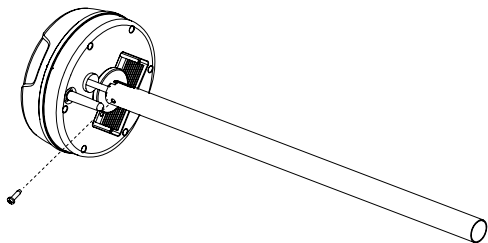
Tijă telescopică pentru stația de referință



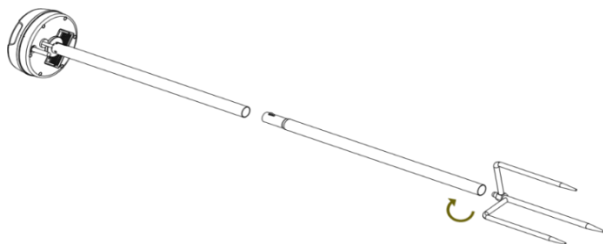
Rimuovere le viti di fissaggio della stazione di riferimento.



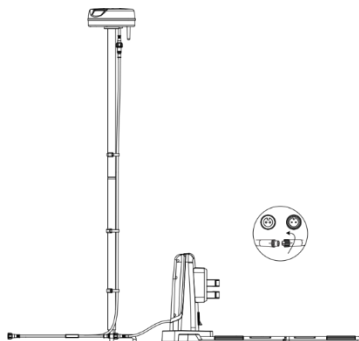
Installare l'asta telescopica insieme alla stazione di riferimento.



Utilizzare il cacciavite per fissare la stazione di riferimento all'asta telescopica.



Collegare la parte superiore con la parte inferiore dell'asta telescopica



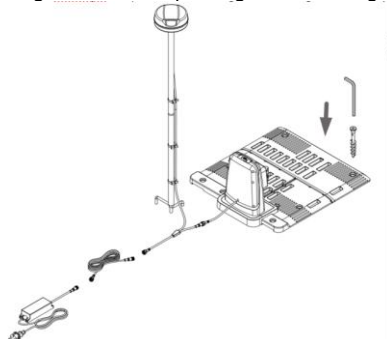
Collegare il connettore (con il cavo più lungo) alla stazione di riferimento, collegare il connettore (con il cavo più corto) alla docking station, quindi utilizzare una fascetta di plastica per fissare il cavo all'asta.

Avvio della docking station.

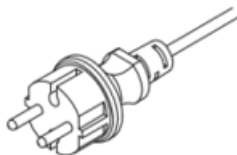
1. Collegare la prolunga alla fonte di alimentazione.



2. Collegare il cavo di prolunga alla docking station e fissare la docking station a terra.



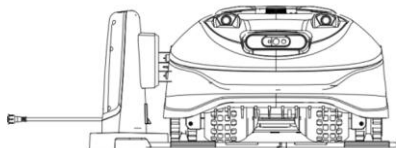
3. Collegare l'alimentazione a una presa di corrente, quindi accendere la docking station e la stazione di riferimento.



Quando la docking station è accesa, il LED blu sottostante si accenderà in modo fisso. Se nessun LED si accende, controllare l'alimentatore e i connettori o contattare un centro autorizzato Ruris .

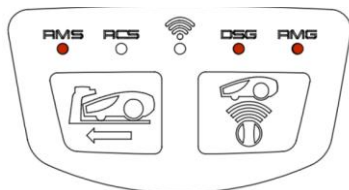


Accendere il rasaerba robotizzato e posizionarlo nella stazione di ricarica.



Accendere l'interruttore principale per accendere il rasaerba robotizzato e inserire il codice PIN predefinito: 0000.

Dopo aver acceso e caricato il robot rasaerba nella docking station, attendere qualche istante, quindi verificare la connessione ai satelliti sul pannello della stazione di riferimento o sullo schermo del robot.



Indicatore RMS: indica la comunicazione con il rasaerba robotizzato (tramite radiofrequenza).

LED acceso fisso: connessione attiva.

LED lampeggiante: connessione interrotta.

Indicatore RCS : Riservato alla comunicazione con il telecomando, attualmente inutilizzato (il LED non indica alcuno stato).

Indicatore DSG: stato del segnale satellitare della stazione di riferimento.

LED acceso fisso: la stazione di riferimento funziona correttamente.

LED lampeggiante: la stazione di riferimento ha un problema.

Indicatore RMG: stato del segnale satellitare del rasaerba robotizzato.

LED acceso fisso: il robot ha un buon segnale.

LED lampeggiante: il segnale del robot è debole.

WiFi : normalmente, il LED lampeggia lentamente. Durante la modalità di associazione (stazione di riferimento e robot), il LED rimane acceso costantemente.

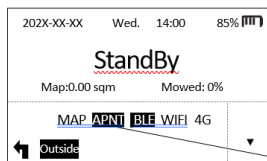
Pulsante di richiamo: pulsante per riportare il rasaerba robotizzato alla stazione di ricarica.



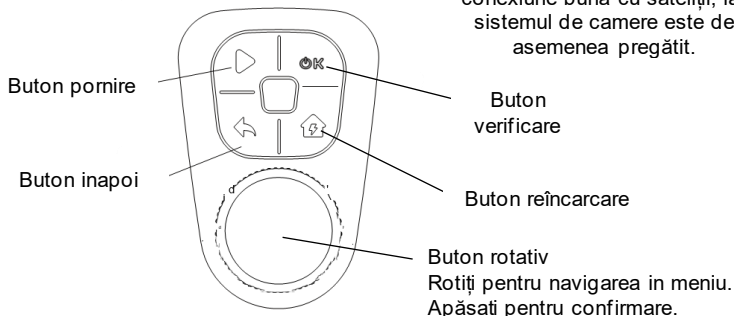
Pulsante di associazione della stazione di riferimento - Robot: utilizzato quando viene installata una nuova stazione di riferimento che deve essere associata al robot. Per attivare la funzione, tenere premuto il pulsante per 5 secondi.



Nel frattempo, lo stato del sistema può essere controllato anche sullo schermo del robot. Quando *il testo APNT* appare sullo schermo con un colore diverso, significa che il sistema è configurato correttamente ed è pronto per la creazione della mappa.



Simbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



5.1 AGGIUNTA DEL ROBOT ALL'APP REVOLA E CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA

Applicazione REVOLA APP

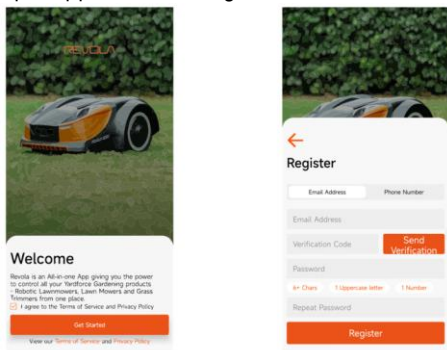
Applicazione REVOLA APP è un componente essenziale del sistema. Il rasaerba robotizzato LAVORA insieme a questa applicazione per creare un sistema di confine virtuale, che il robot riconoscerà in seguito e che TU utilizzerai per lavorare correttamente a terra.

Per scaricare l'applicazione, scansiona il codice QR in basso. Puoi anche cercare manualmente nell'App Store usando la parola chiave **"APP REVOLA"**.

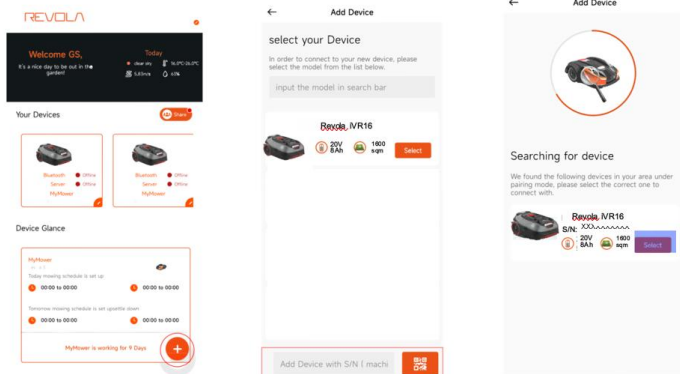
- **App Store** – per gli utenti iPhone
- **Google Play** – per gli utenti Android

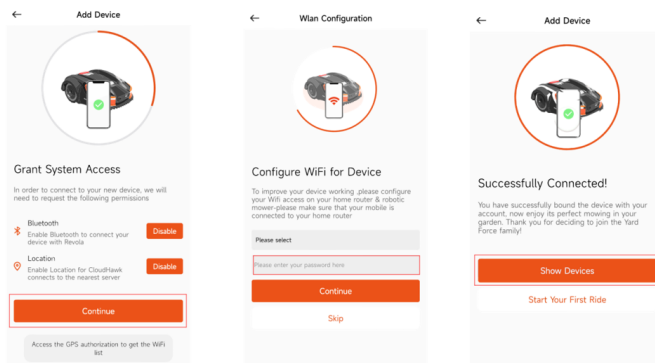


Apri l'app REVOLA e registra un nuovo account.



Per aggiungere il tuo tosaerba, clicca sul simbolo "+" in basso a destra nella pagina principale. Controlla il numero di serie del tosaerba sulla targhetta, quindi inserisci il numero di serie o scansiona il codice QR sulla targhetta per continuare e segui le istruzioni sullo schermo.

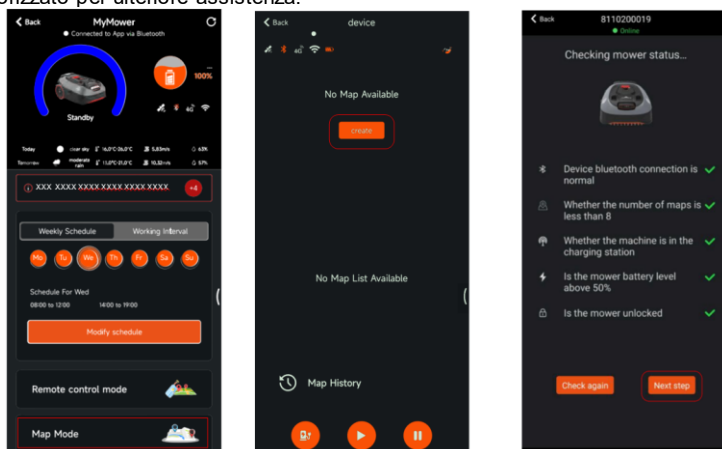




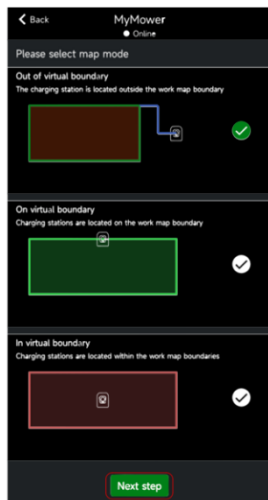
Pianificazione e configurazione dell'area di lavoro:

accedere alla pagina delle specifiche del dispositivo, selezionare la modalità Mappa e creare una nuova mappa.

Prima di accedere al processo "Modalità Mappa" nell'applicazione, l'applicazione verificherà lo stato del sistema per garantire che la mappa possa essere creata correttamente. In caso di difficoltà, contattare un centro Ruris autorizzato per ulteriore assistenza.



L'app REVOLA supporta tre tipi di posizionamento della docking station: sulla superficie del prato, sulla superficie del prato o all'esterno della superficie del prato. Seleziona l'opzione appropriata per la tua mappa.



Stazione di ricarica al di fuori del confine virtuale dell'area del prato

Assicurarsi che la stazione di ricarica non sia troppo vicina a edifici, recinzioni o alberi. Assicurarsi che ci sia una linea retta di almeno 2 m davanti alla piastra di base.

Stazione di aggancio sul bordo LIMITA la superficie virtuale del prato .

Assicurati che la stazione di aggancio non sia troppo vicina a edifici, recinzioni o alberi.

Per favore, assicurati che ci sia una linea retta di almeno 2 m nella scheda madre della ragazza .

superficie del prato virtuale INSIDE LIMIT

te stesso Per favore, sellati ASSICURATI che ci sia una linea retta di almeno 2 m nella scheda madre della ragazza.

Si prega di non posizionare la docking station troppo vicino al limite virtuale (deve essere maggiore di 2 m).

Informazioni importanti prima di disegnare la mappa



Si prega di operare in prossimità del tosaerba quando si traccia l'area di lavoro per evitare interruzioni del segnale; il processo richiede una connessione Bluetooth tra la macchina e l'app (assicurarsi che la distanza tra il telefono e la macchina sia inferiore a 10 m).



L'intervallo tra i punti di confine dell'area di lavoro deve essere maggiore di 50 cm e i punti di confine possono essere disegnati solo quando il segmento di linea diventa verde.



Si prega di notare che la mappa dell'area erbosa è limitata a 96 punti.



La lunghezza e la larghezza della mappa devono essere inferiori a 100 metri.



Linea tratteggiata verde: è possibile disegnare un punto nella posizione corrente.



Linea tratteggiata gialla: impossibile disegnare un punto nella posizione corrente.



Linea verde continua: confine di lavoro creato.



Linea blu continua: percorso del rasaerba robotizzato verso la stazione di ricarica.



Linea rossa continua: i confini dell'ostacolo creato.



Elimina l'ultimo punto disegnato.



Salva e genera la mappa.



Salva la mappa degli ostacoli.



Aggiungi un ostacolo.

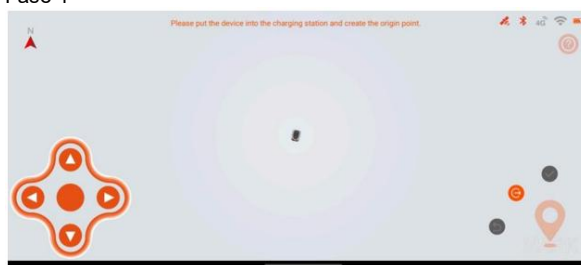
Disegno della mappa con la docking station all'esterno dell'area di lavoro del robot.

Configurare il percorso di guida e l'area di lavoro.

Attento

Durante la creazione della mappa, assicurati che i simboli del satellite  e del Bluetooth siano di colore arancione; puoi vederli nell'angolo in alto a destra dello schermo del tuo cellulare.

Fase 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Segna il primo punto per la docking station.



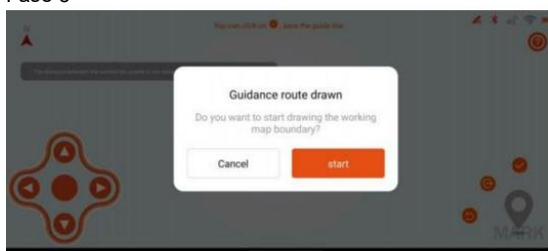
Clicca per visualizzare maggiori informazioni.

Fase 2



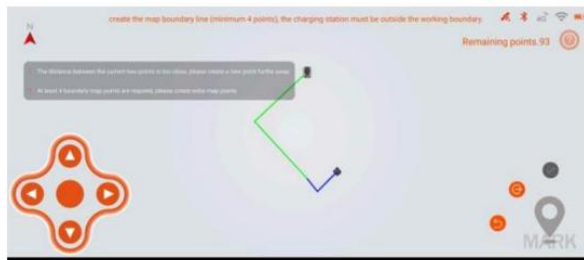
Prima di contrassegnare il primo punto del percorso di guida, tieni presente che ROBOT genererà una linea retta di 2 m nella stazione di attracco .

Fase 3



Una volta contrassegnati tutti i punti del percorso di guida, premere il pulsante  per salvare il percorso di guida e continuare il processo di configurazione della mappa virtuale.

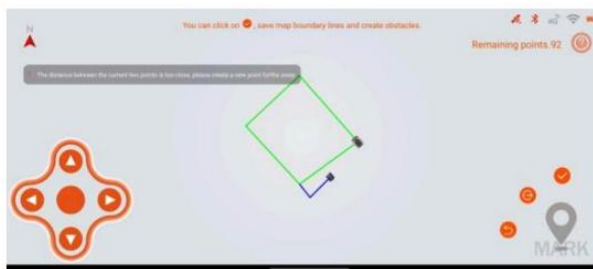
Fase 4



L'utente deve tenere presente che la distanza minima tra ogni punto è di circa 50 cm e che il sistema richiede un minimo di 4 punti (massimo 96 punti).

L'utente deve prestare attenzione allo stato della linea durante la creazione della mappa e seguire i messaggi visualizzati dall'applicazione.

Fase 5



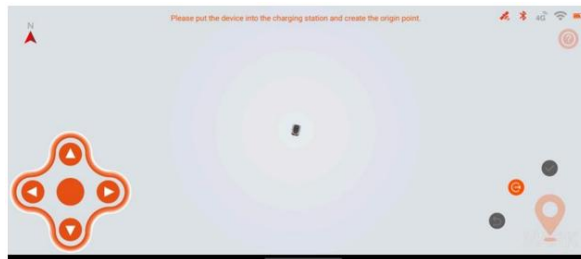
Dopo aver contrassegnato tutti i punti dell'area di lavoro, l'utente deve premere il pulsante , immettere un nome e salvare la mappa.

Disegno della mappa con la docking station vicino all'area di lavoro.

Predisposizione dell'area di lavoro.

Durante la creazione della mappa, assicurati che i simboli del satellite  e del Bluetooth siano colorati di arancione; puoi vederli nell'angolo in alto a destra dello schermo del tuo cellulare.

Fase 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Segna il primo punto per la docking station.

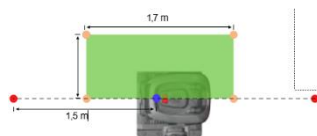
Fase 2



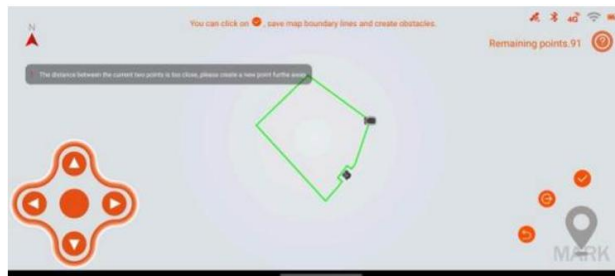
Creazione di un confine virtuale dell'area del prato utilizzando pulsanti di navigazione e punti di disegno sulla mappa.

Potatura attorno alla stazione di ricarica.

Per un taglio più efficiente dell'erba attorno alla stazione di ricarica, il sistema crea un'area speciale attorno alla stazione e la taglia per prima.



Fase 3



Dopo aver contrassegnato tutti i punti dell'area di lavoro, l'utente deve premere il pulsante , immettere un nome e salvare.

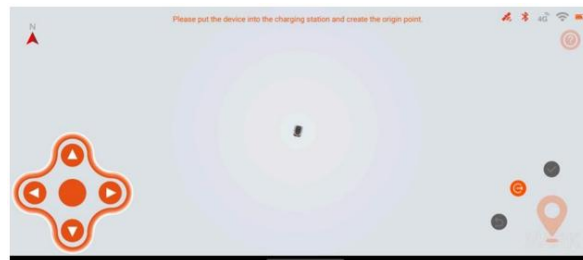
Disegno della mappa con la docking station all'interno dell'area di lavoro

Impostazione dell'area di lavoro.

Attento!

Durante la creazione della mappa, assicurati che i simboli del satellite  e del Bluetooth siano di colore arancione; puoi vederli nell'angolo in alto a destra dello schermo del tuo cellulare.

Fase 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

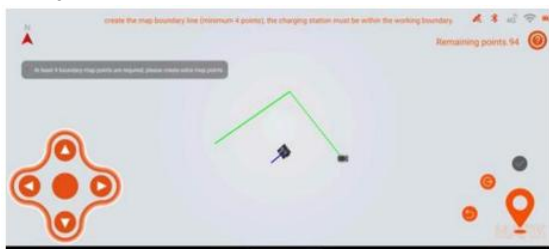
Segna il primo punto per la docking station.

Fase 2



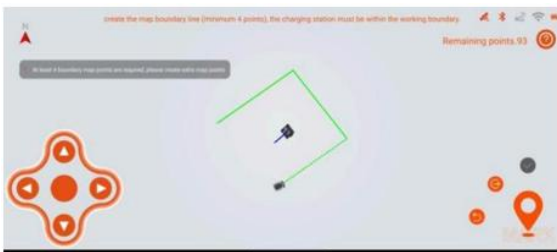
Spostare il robot verso il punto successivo e contrassegnare il secondo punto di confine virtuale.

Fase 3



Prestare attenzione alla distanza minima di circa 50 cm tra i punti e al requisito di sistema di un minimo di 4 punti (massimo 96 punti).

Fase 4



Prestare attenzione allo stato della linea durante la creazione della mappa e ai messaggi visualizzati dall'applicazione.

Fase 5



di lavoro con "Mark to everyone point" , premere il pulsante  , immettere un nome e salvare l'area di lavoro.

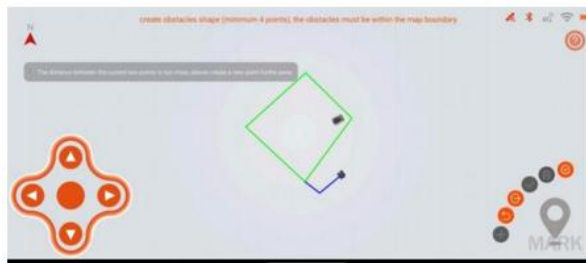
aggiungere un'area vietata/un ostacolo sulla mappa.

Zona di configurazione vietata.

Attento!

Durante la creazione della mappa, assicurati che i simboli del satellite  e del Bluetooth siano di colore arancione; puoi vederli nell'angolo in alto a destra dello schermo del tuo cellulare.

Fase 1



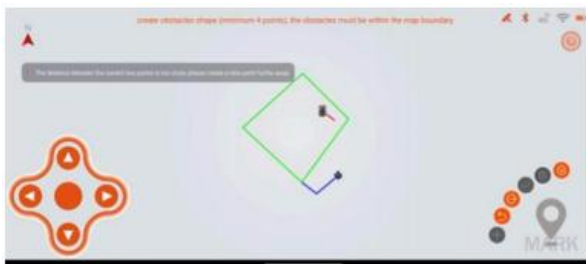
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Guida il robot fino al primo punto dell'area proibita/ostacolo.

Fase 2



Segna il punto 2. Dopo aver segnato il secondo punto, la linea verrà generata in rosso, indicando la zona di confine proibita.

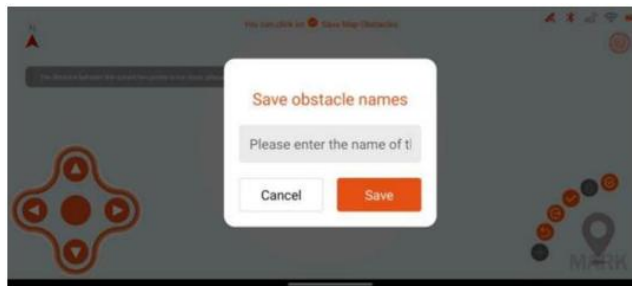
Fase 3



Prestare attenzione alla distanza minima di circa 50 cm tra i punti e al requisito di sistema di un minimo di 4 punti (massimo 96 punti).

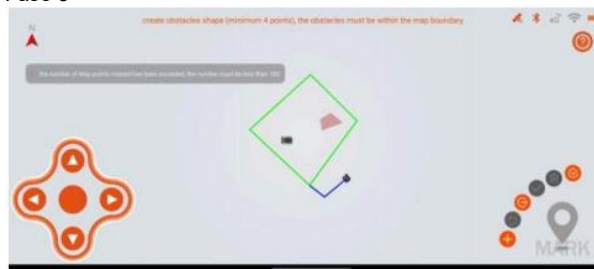
Prestare attenzione allo stato della linea durante la creazione della mappa e ai messaggi visualizzati dall'applicazione.

Fase 4



Dopo aver contrassegnato tutti i punti, premere il pulsante , immettere un nome e salvare l' area di lavoro.

Fase 5



L'area vietata verrà contrassegnata sulla mappa con un colore diverso.

Generazione e sincronizzazione della mappa con il robot.

Dopo aver assegnato un nome alla mappa e averla salvata, l'applicazione REVOLA comunica con il robot e sincronizza le informazioni della mappa con esso.



Completamento del processo di creazione della mappa.

L'utente deve essere vicino al robot e assicurarsi che il Bluetooth sia connesso prima di completare il processo di creazione della mappa. Se il processo di sincronizzazione della mappa viene interrotto, l'utente deve tornare alla pagina della mappa e verificare che la mappa sia stata salvata correttamente.

Interfaccia della modalità mappa.

Una volta creata correttamente, la mappa verrà elencata nella pagina principale della modalità mappa. Qui l'utente può accedere alla funzione di gestione degli ostacoli.



Pulsante di modifica degli ostacoli.

L'applicazione supporta la funzione di modifica degli ostacoli. Premendo questo pulsante, l'utente accede alla pagina di modifica degli ostacoli. È necessario assicurarsi che il robot sia connesso al telefono cellulare

tramite Bluetooth. 

Pulsante Elimina mappa.

Premendo questo pulsante, l'utente elimina la mappa attualmente applicata.



Passa alla mappa satellitare.

Premendo questo pulsante, l'utente può visualizzare la mappa in modalità satellitare.



Pulsante di ritorno alla docking station.

Premendo questo pulsante, l'utente ordina al robot di tornare alla docking station.



pulsante .

Premendo questo pulsante, l'utente comanda al ROBOT saddle di avviare il taglio dei capelli.



Pulsante di pausa.

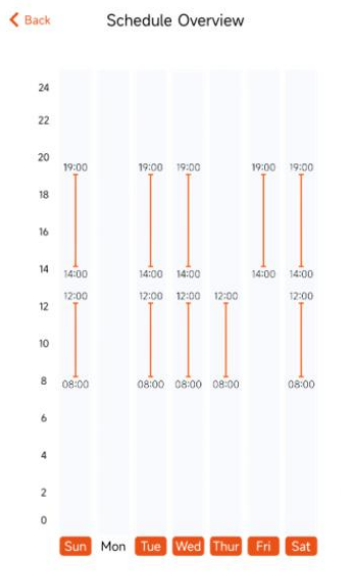
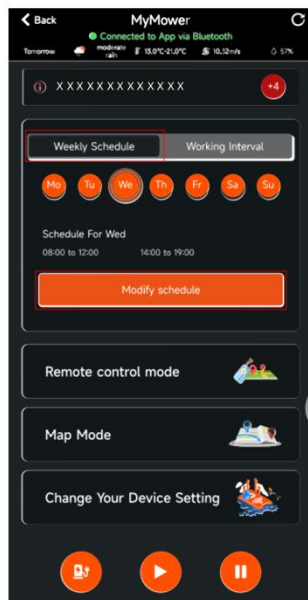
Premendo questo pulsante, l'utente mette in pausa il robot.



Funzioni e impostazioni dell'app REVOLA

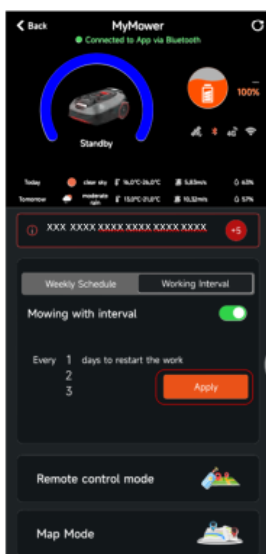
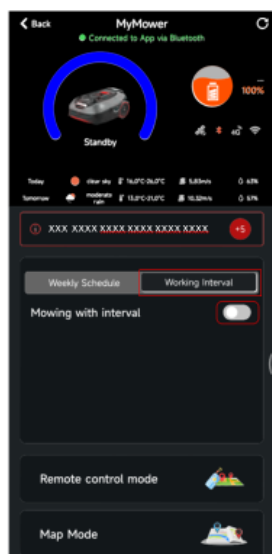
Impostazione del programma di lavoro

L'utente può impostare il programma di lavoro dall'app REVOLA. Sono disponibili due modalità di programmazione: settimanale e a intervalli di lavoro. Nella modalità settimanale, l'utente può impostare sette giorni, ognuno con due intervalli di tempo. Nella modalità a intervalli di lavoro, l'utente può impostare il giorno di riavvio dopo che il robot ha completato il taglio.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

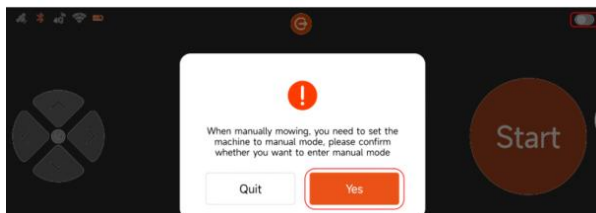
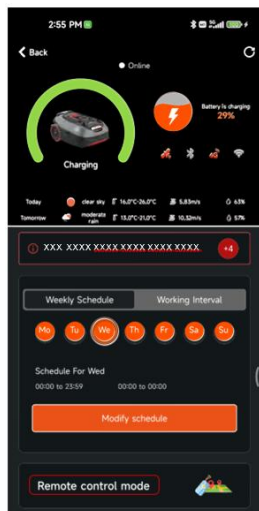


Intervallo di lavoro.

In questa modalità di lavoro, il robot si riavvia e taglia nuovamente l'intera area del prato dopo l'intervallo di tempo impostato.

Modalità di controllo remoto.

Il rasaerba robotizzato supporta la "Modalità di controllo remoto". L'utente può guidare il robot verso un'area specifica e avviare il motore del rasaerba. È necessario mantenersi nelle vicinanze del robot e prestare attenzione al rischio di incidenti durante il controllo remoto.



Attenzione!

La modalità "Controllo remoto" richiede che la connessione Bluetooth sia sempre attiva ; l'utente deve essere vicino al robot durante l'utilizzo di questa funzione.



Quando si utilizza la modalità "Telecomando", è necessario assicurarsi che questo pulsante sia abilitato.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.



Butonul Start

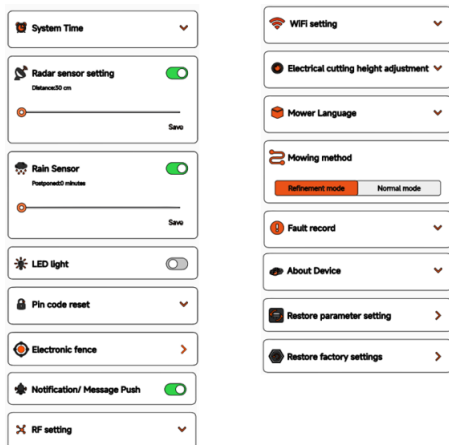
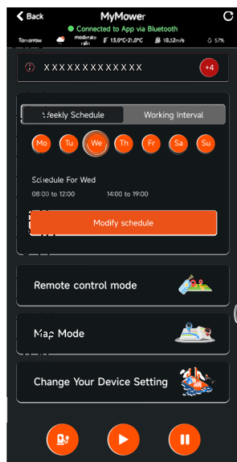
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul începe să funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

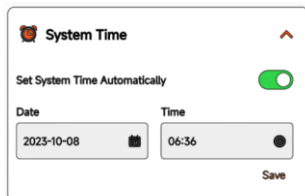
Modifica delle impostazioni

Nella home page del dispositivo, tocca " Modifica le impostazioni del dispositivo" per accedere, visualizzare e modificare le impostazioni del rasaerba robotizzato.



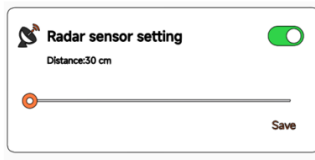
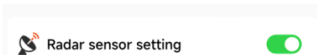
Impostazione dell'ora di sistema

Il rasaerba robotizzato può essere configurato per impostare automaticamente l'ora di sistema, in base all'ora del telefono cellulare, oppure per impostare manualmente il tempo di funzionamento.



Impostazione del sensore radar

Il robot rasaerba consente di regolare la distanza di rilevamento del sensore radar tra 30 cm e 60 cm.



Impostazione del sensore pioggia

Il robot rasaerba consente di attivare o disattivare il sensore pioggia. Dopo aver attivato il sensore, è anche possibile impostare il tempo di ritardo: per quanto tempo il robot rimarrà nella stazione di ricarica dopo che il sensore pioggia si sarà asciugato.



Impostazione della luce LED

Il robot rasaerba consente di configurare la luce LED. Dopo l'attivazione, sono disponibili due modalità

operative: " Sempre acceso" e "Modalità di messa in servizio". Per i dettagli sulla modalità di test, vedere la descrizione di seguito.



Modalità di messa in servizio

Quando viene attivata la modalità di controllo del funzionamento , la luce LED funziona secondo i principi sopra indicati :

- **Verde fisso** : in modalità standby o in funzione, segnale satellitare. È normale.
- **Verde forte** : in modalità standby o in funzione, il segnale dei satelliti è debole, ma il funzionamento è possibile.
- **Blu fisso** : durante la ricarica, il segnale dei satelliti è normale.
- **Blu lampeggiante** : durante la ricarica, il segnale dei satelliti è debole, ma il funzionamento è possibile.
- **Rosso fisso** : arresto di emergenza / lettura / mancanza di connessione tra la stazione di riferimento e il robot.
- **lampeggiante : condizione** di errore .
- **Giallo lampeggiante** : segnale satellitare debole .
- **Viola fisso** : in modalità "telecomando" , i satelliti del segnale È normale.
- **Viola intenso** : in modalità "telecomando" , il segnale dei satelliti è debole, ma il funzionamento è possibile.
- **Bianco costante** : nel tempo l'OTA (firmware aggiornamento) processo .

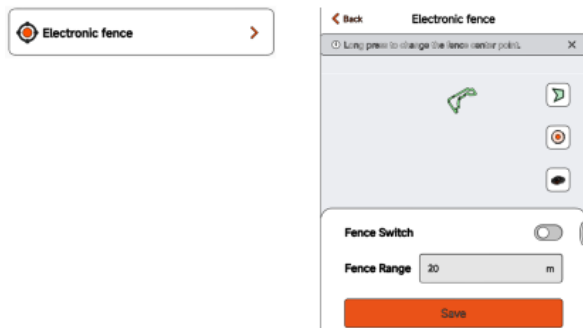
Reimpostazione del codice PIN

Il robot rasaerba consente di reimpostare il codice PIN. Dopo aver immesso il codice PIN iniziale, è possibile impostare un nuovo codice PIN per il dispositivo.



Impostazioni

recinzione elettrica Il robot tosaerba consente di abilitare o disabilitare la recinzione elettrica. Dopo aver abilitato l'interruttore "Interruttore recinzione" , premere il pulsante  per impostare il punto di origine della recinzione elettrica. Successivamente, è possibile CONFIGURARE il valore "Intervallo recinzione" . Se il sistema rileva che il robot ha superato questo valore, invierà automaticamente un messaggio di avviso tramite il cellulare dell'utente PHONE .



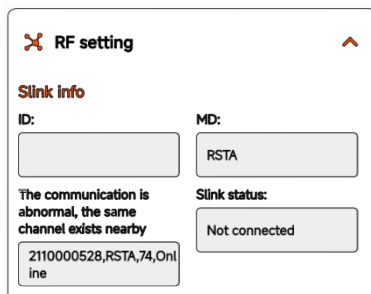
Notifiche / Invio messaggi

Il robot tagliaerba consente di abilitare o disabilitare la funzione di invio di notifiche/messaggi. Dopo aver abilitato questa funzione, il sistema invierà automaticamente messaggi al telefono cellulare dell'utente ogni volta che si verificano eventi rilevanti durante il funzionamento del robot.



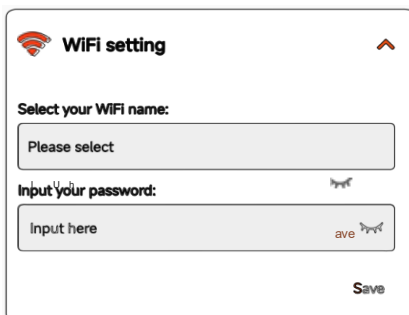
Impostazione della frequenza radio (RF)

Quando si utilizzano più dispositivi in stretta prossimità (ad esempio due unità sullo stesso campo), se si verificano interferenze di frequenza radio, è possibile controllare l'impostazione e, se necessario, modificare il canale RF.



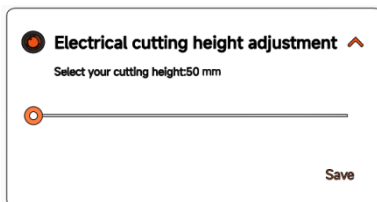
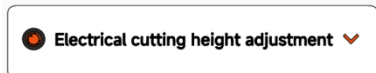
Impostazioni

WiFi Il robot rasaerba consente di configurare l'accesso WiFi. Ad esempio, se si cambia il router di casa, è possibile immettere il nuovo nome e la nuova password WiFi e il robot utilizzerà questi dati per connettersi a Internet. Si raccomanda di ricordare che il robot supporta solo la frequenza di 2,4 GHz.



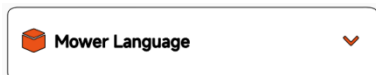
Regolazione dell'altezza di taglio

Il rasaerba robotizzato consente di regolare l'altezza di taglio tramite questa funzione.



Impostazione della lingua del display.

Il robot rasaerba consente di selezionare la lingua del display.



Metodo di taglio

Il robot rasaerba consente di selezionare il metodo di taglio. Sono disponibili due metodi: " Modalità doppia copertura" e "Modalità normale".



a doppia modalità : il robot tosaerba taglierà inizialmente da nord a sud, poi da est a ovest.

Modalità normale: il robot tosaerba può prima tagliare da nord a sud e, per la zona non tagliata, taglierà da est a ovest per coprirla completamente.

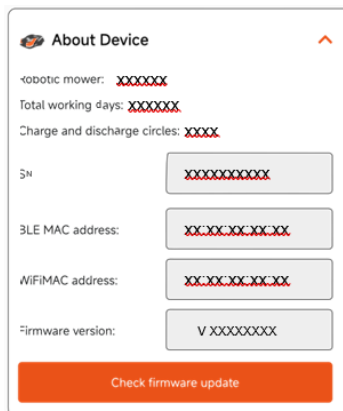
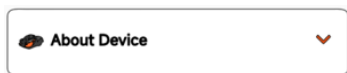
Registro errori

Il rasaerba robotizzato consente di visualizzare gli ultimi cinque record di errori utilizzando questa funzione.



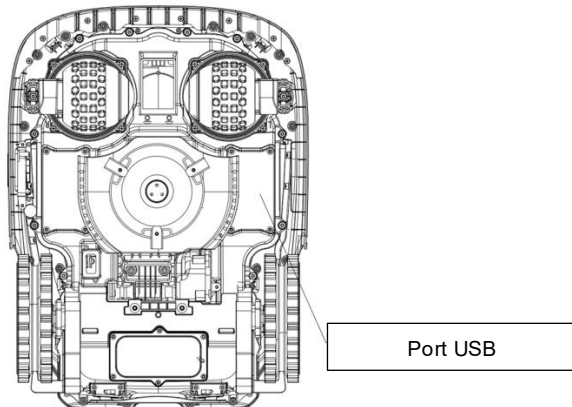
Informazioni sul dispositivo

Il robot rasaerba consente di visualizzare informazioni sul dispositivo. È inoltre possibile verificare la versione del software e se è disponibile una nuova versione.



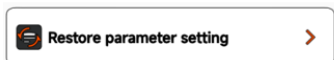
Aggiornamento software offline

Il sistema supporta anche la funzione di aggiornamento software in modalità offline. Il software offline sarà disponibile sul nostro sito web e l'utente dovrà scaricare il file su un dispositivo USB ed eseguire l'aggiornamento seguendo le istruzioni riportate di seguito.



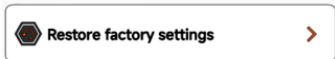
Ripristino dei parametri

Il rasaerba robotizzato consente di reimpostare i parametri dal menu di configurazione.



Ripristino delle impostazioni di fabbrica

Il rasaerba robotizzato consente un ripristino completo di tutti i dati, comprese le mappe create.



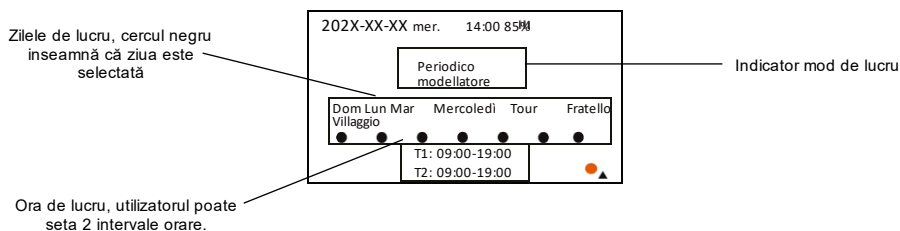
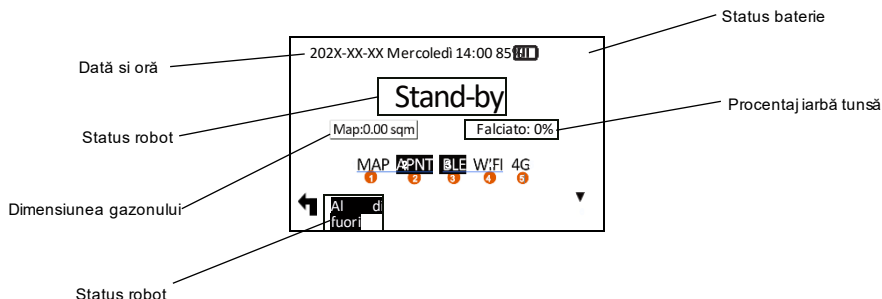
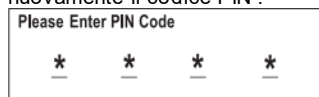
4. MESSA IN SERVIZIO

Visualizzazione e funzionamento

Pagina iniziale dopo l'avvio

Dopo aver acceso il robot rasaerba, l'utente deve inserire il **codice PIN** (impostare il codice PIN se il robot viene utilizzato per la prima volta).

Se l'utente non configura il ROBOT entro **3 minuti**, il robot si bloccherà di nuovo e l'UTENTE dovrà inserire nuovamente il codice PIN.



1. Simbolo MAPPA

Indicatore mappa: se visualizzato in un colore diverso, significa che nel sistema è memorizzata una mappa funzionante.

2. Simbolo APNT

Indicatore di stato del sistema: quando visualizzato in un colore diverso, significa che il robot ha una buona connessione con il sistema satellitare e la telecamera è pronta.

3. Simbolo BLE

Indicatore Bluetooth: quando il Bluetooth è connesso, il simbolo viene visualizzato in un colore diverso.

4. Simbolo Wi-Fi

WiFi : quando il WiFi è connesso, il simbolo viene visualizzato in un colore diverso.

5. Simbolo 4G

Indicatore 4G: quando i dati mobili sono connessi, il simbolo viene visualizzato in un colore diverso.

6. Simbolo ▼

Utilizzare il pulsante "↓" sulla tastiera di navigazione per scorrere la schermata fino alla pagina successiva.

7. Simbolo ▲

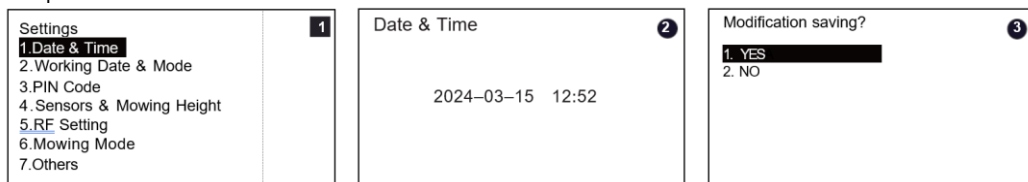
Utilizzare il pulsante "↑" sulla tastiera di navigazione per scorrere lo schermo fino alla pagina precedente.

Menu delle impostazioni principali del robot

Quando sullo schermo del robot viene visualizzata l'interfaccia principale, premere il pulsante "Indietro" per accedere alla pagina delle impostazioni delle funzioni del robot.

Impostazione della "Data" e dell'ora

Utilizzare la manopola per selezionare l'opzione "Data" e "Ora", quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione.



Impostazione "Data e modalità"

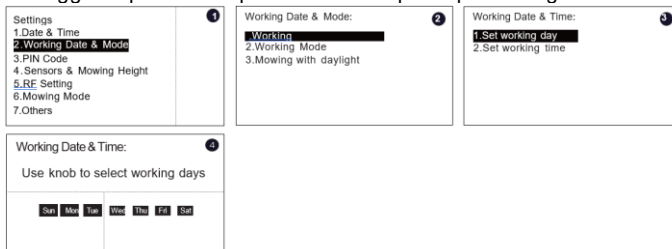
Utilizzare la manopola rotante per selezionare l'opzione "Data e modalità", quindi premere la manopola per accedere all'impostazione.

Questa impostazione include tre opzioni:

1. Data e ora di lavoro.
2. Il modo di lavorare.
3. rifinitura in base all'ora del giorno.

impostazioni giorni lavorativi

Segui le immagini da maggio in poi e usa il pulsante rotante per impostare i giorni lavorativi del robot.



impostazioni orari di lavoro

Segui le immagini da maggio in poi e usa il pulsante rotante per impostare le ore di lavoro del robot.

Per ogni giorno lavorativo attivato, l'utente può impostare due orari intervalli.

The screenshots show the navigation through the settings menu to set the working date and time.
 1. The 'Settings' menu with 'Working Mode' selected.
 2. The 'Working Date & Mode' screen with 'Working Mode' selected.
 3. The 'Working Date & Time' screen with 'Set working time' selected.
 4. The 'Set working time' screen showing a calendar for selecting the day.
 5. The 'Set working time' screen showing the time selection (09:00-19:00).

impostazioni codice PIN

Utilizzare la manopola per selezionare l'opzione "Password", quindi premere il pulsante per l'impostazione di accesso A.

Per modificare il codice PIN, l'utente deve :

1. inserire il codice PIN esistente.
2. introdurre un nuovo codice PIN.
3. confermato reimmettendo il nuovo codice PIN.

The screenshots show the steps to enter a PIN code.
 1. The 'Settings' menu with 'Code' selected.
 2. The 'Enter Old PIN code' screen with four asterisks.
 3. The 'Enter New PIN code' screen with four asterisks.
 4. The 'Please Re-Enter New PIN code' screen with four asterisks.

Impostazione "Sensori" e altezza di taglio "

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Sensori" e " Altezza di taglio" , quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione.

Nelle impostazioni, l'utente può CONFIGURARE le seguenti funzioni:

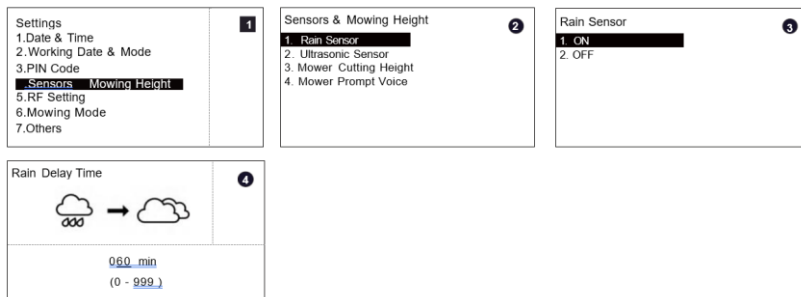
- sensori pioggia
- Sensore a ultrasuoni
- Altezza di taglio del robot
- Voce di notifica del robot

The screenshots show the 'Sensors & Mowing Height' settings menu.
 1. The 'Settings' menu with 'Sensors' selected.
 2. The 'Sensors & Mowing Height' screen with options: 1. Rain sensor, 2. Ultrasonic Sensor, 3. Mower Cutting Height, 4. Mower Prompt Voice.

sensori pioggia

Utilizzare la manopola per selezionare l'opzione "Sensore pioggia", quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione.

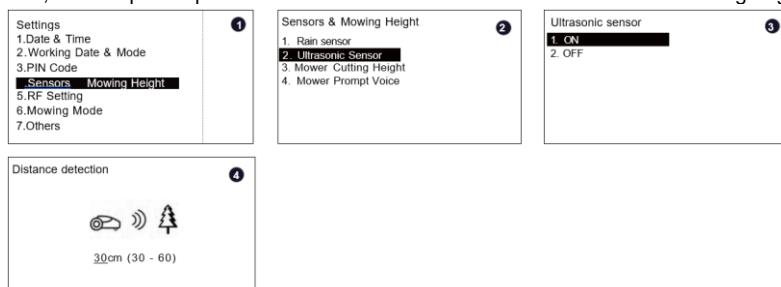
Successivamente, l'utente può impostare il tempo di ritardo nella docking station, quindi quando il sensore rileva secchezza. Una volta completata l'impostazione, questa verrà applicata.



Sensore a ultrasuoni

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Sensore a ultrasuoni", quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione.

Successivamente, l'utente può impostare la distanza tra la testa del sensore a ultrasuoni e gli oggetti rilevati.

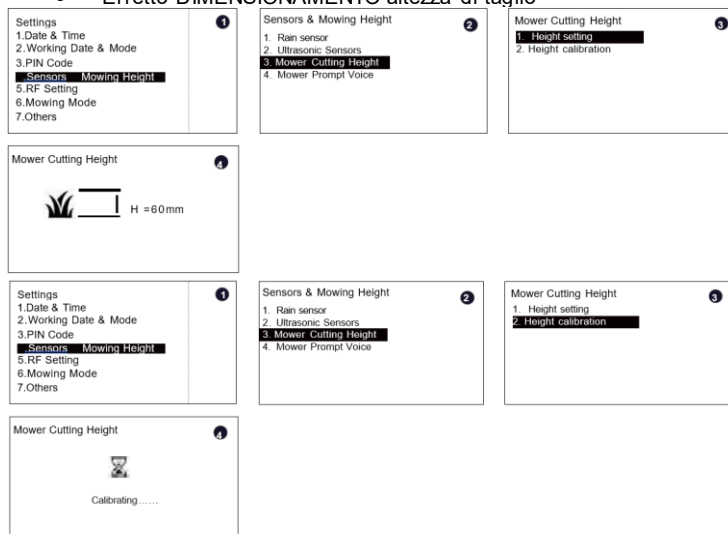


Altezza di taglio del robot

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Altezza di taglio del robot", quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione.

Successivamente, l'utente può utilizzare la manopola per :

- Impostare l'altezza di taglio desiderata
- Effetto DIMENSIONAMENTO altezza di taglio

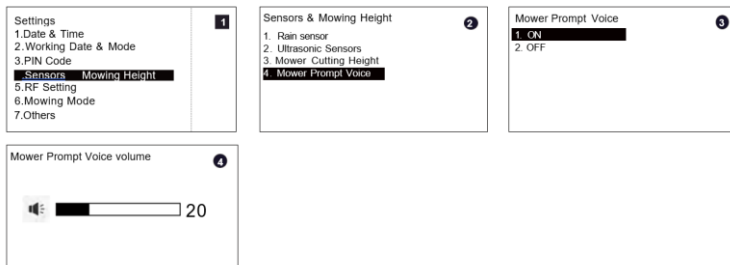


Voce di notifica del robot

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Notifica vocale del robot" , quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione A.

L'utente potrebbe:

- Attiva o disattiva la voce di notifica del robot .
- Imposta il volume della voce.

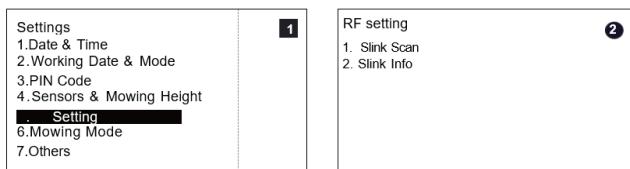


Impostazione RF

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Impostazione RF" , quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione .

Nelle impostazioni di questa pagina ci sono due opzioni:

1. Slink Scan: consente di scansionare le frequenze RF disponibili per rilevare le connessioni.
2. Slink Info: visualizza informazioni sulla connessione RF corrente, come il rapporto di potenza o i dettagli sul modulo RF.



Scansione Slink

Quindi, quando l'UTENTE deve CAMBIARE la stazione di riferimento o si verificano interferenze sul canale di comunicazione esistente, è necessario utilizzare Slink Scan per cercare e accoppiare il CANALE di conseguenza.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsați butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

Scansione Slink

Utilizzare la manopola per selezionare e accedere all'impostazione "Slink Scan" .

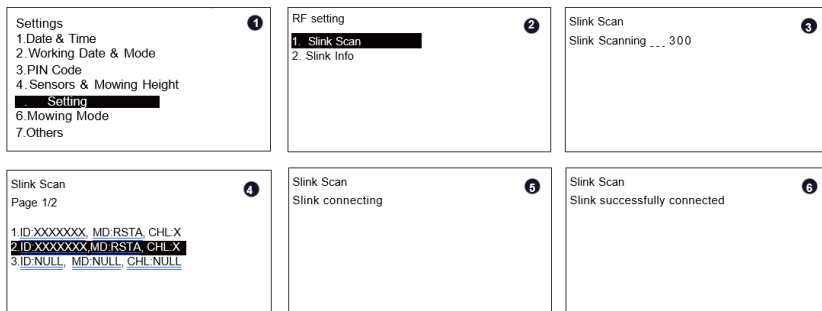
ROBOT proverà a trovare le stazioni di riferimento disponibili per 300 secondi.

Dopo la scansione END, tutti i canali rilevati verranno visualizzati in un elenco.

- Utilizzare la manopola per selezionare l'elemento desiderato.
- Assicurarsi che l'ID selezionato corrisponda al numero di serie della stazione di riferimento.

ROBOT tenterà quindi di connettersi alla stazione di riferimento .

- Una volta effettuate le connessioni , sullo schermo verrà visualizzato il messaggio "Connessione completata con successo " .

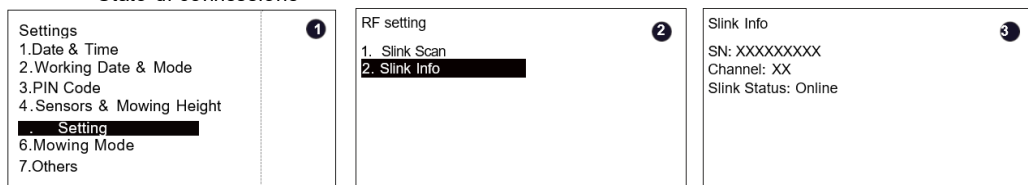


Informazioni Slink

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare "RF Impostazione", quindi premere il pulsante per accedere all'impostazione "Slink Info".

In questa pagina verranno visualizzate le seguenti informazioni:

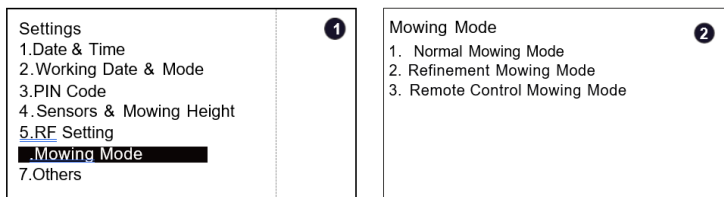
- Numero di serie della stazione di riferimento
- Canale RF
- Stato di connessione



Impostazione della "Modalità di rifinitura"

L'utente può scegliere tre modalità di rifinitura:

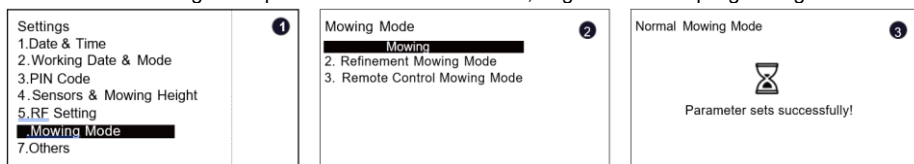
1. Modalità di taglio normale.
2. raffinato .
3. Modalità di rifinitura tramite telecomando .



Modalità di taglio di capelli normale

Utilizzare la manopola per selezionare la "Modalità di rifinitura normale".

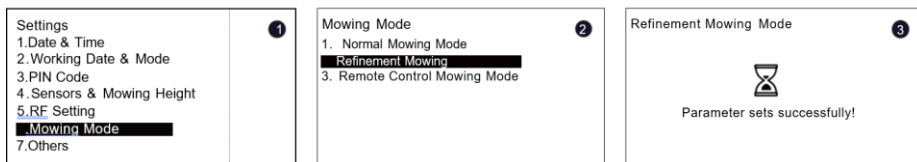
In questo modo il robot taglierà il prato in direzione Nord-Sud, seguendo il campo geomagnetico.



Stile di taglio di capelli raffinato

Utilizzare la manopola per selezionare la "Modalità di rifinitura fine".

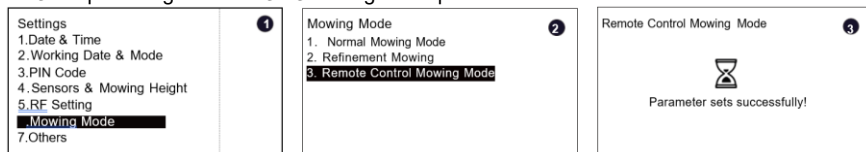
In questo modo, il robot taglierà prima il prato in direzione Nord-Sud in base al campo geomagnetico, poi taglierà in direzione Est-Ovest.



Modalità di rifinitura tramite telecomando

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare la " Modalità di rifinitura" del telecomando.

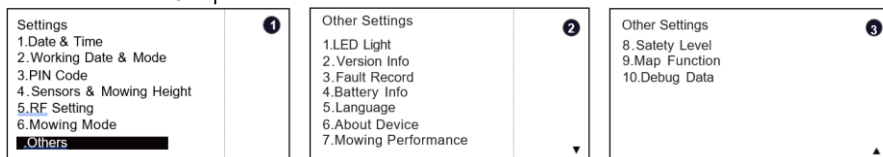
In questa modalità, il robot si conatterà al telefono cellulare tramite Bluetooth e l'UTENTE utilizzerà l'APPLICAZIONE per navigare nel ROBOT e tagliare il prato.



Impostazione "Altro"

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare l'opzione "Altro" .

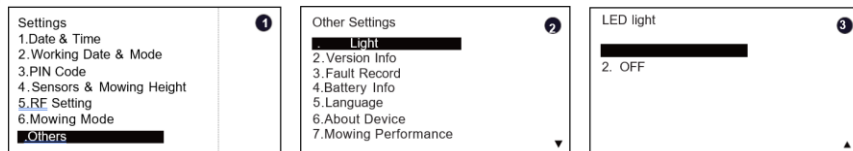
Questa funzione include 10 impostazioni diverse.



impostazioni luci LED

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Luci LED" .

L'utente può attivare o disattivare la striscia LED.



luci LED funzionanti

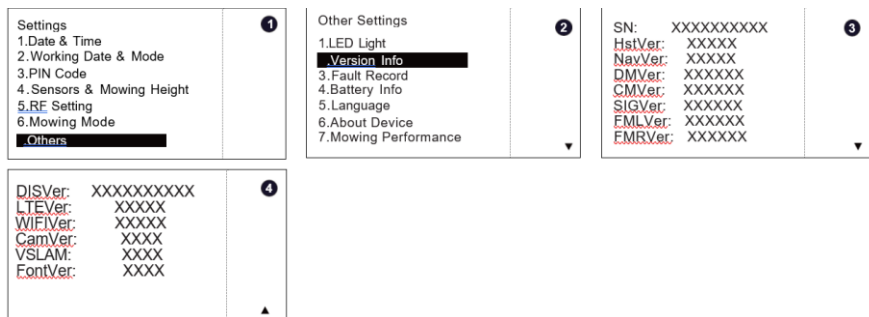
Quando le luci LED sono accese, queste FUNZIONANO secondo il seguente principio:

- Verde fisso: in modalità standby o in funzione, segnale satellitare. È normale.
- Verde lampeggiante: in modalità standby o in funzione, il segnale satellitare è debole, il sistema della telecamera funziona.
- blu: in fase di ricarica, il segnale satellitare è normale.
- Blu pulsante: durante la ricarica, il segnale satellitare è debole, ma funziona.
- fisso : arresto di emergenza / lettura / nessuna connessione tra la stazione di riferimento e il robot.
- lampeggiante : condizione di errore .
- lampeggiante : segnale satellitare debole .
- Viola fisso: nel modulo di controllo remoto, segnale satellitare. È normale.
- pulsante : nel modulo di controllo remoto , il segnale satellitare è debole, ma funziona.

Informazioni sulla versione

Utilizzare la manopola per selezionare e accedere alla funzione "Informazioni" sulla versione " .

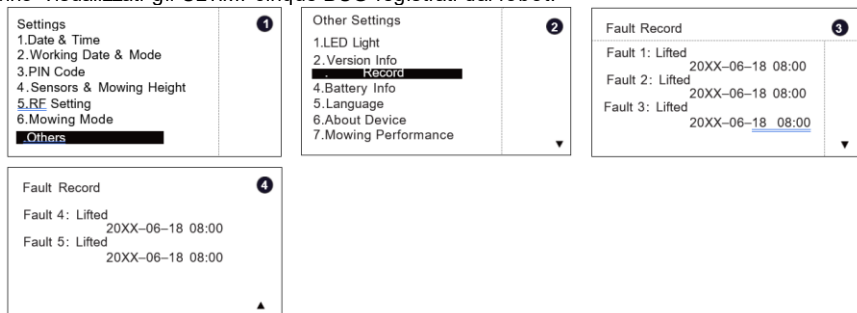
L'utente può controllare le informazioni sul dispositivo, come la versione del firmware, il numero di serie e altri dettagli tecnici.



BUG di registrazione

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Registra errori".

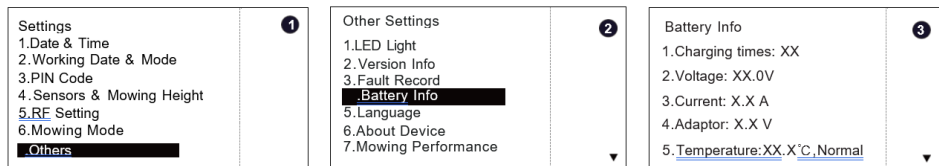
Qui verranno visualizzati gli ULTIMI cinque BUG registrati dal robot.



Informazioni sulla batteria

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Informazioni" sulla batteria.

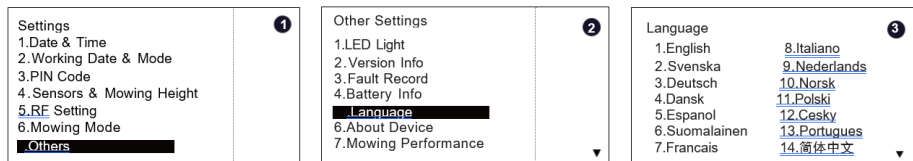
Qui verranno visualizzate le informazioni sulla batteria del robot.



Lingua

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Lingua".

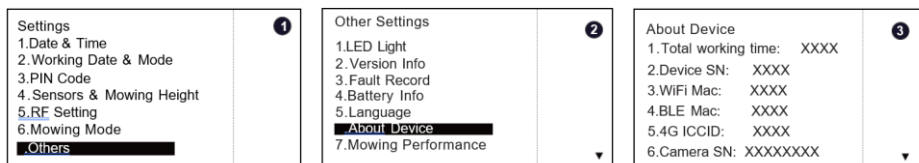
Qui puoi scegliere la lingua in cui visualizzare il robot.



Informazioni sul dispositivo

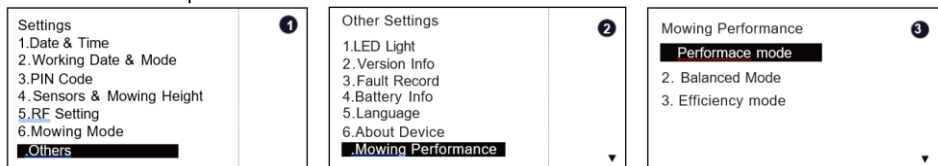
Utilizzare la manopola per selezionare e accedere alla funzione "Informazioni sul dispositivo".

Qui l'utente può controllare le informazioni sul dispositivo.



Taglio delle prestazioni

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Prestazioni" "Taglio di capelli". Esistono tre MODALITÀ per il motore del trimmer.

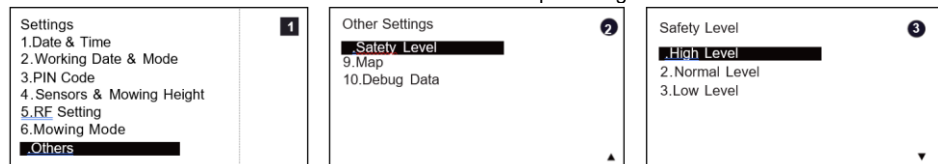


Modalità di prestazione del motore del trimmer

1. Modalità Performance : la velocità di rotazione del motore del trimmer è di 3500 giri/min, con potenza massima uscita .
2. Modalità bilanciata : la velocità di rotazione del motore del trimmer è di 2850 giri/min, adatta per per prato normale .
3. Efficienza : la velocità di rotazione del motore del trimmer è di 2500 giri/min, garantendo il miglior rapporto tra potenza e consumo energetico .

Livello di sicurezza

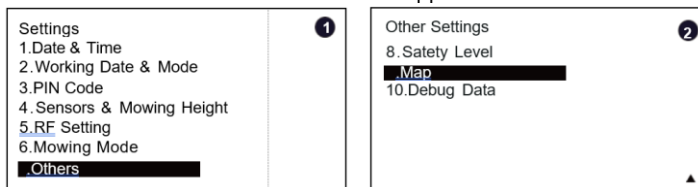
Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Livello di sicurezza" . Il rasaerba robotizzato ha tre livelli di sicurezza tra cui l'utente può scegliere.



1. alto : per ogni data Quando il ROBOT entra in modalità standby o viene premuto il pulsante di arresto , robot richiede l'INSERIMENTO del codice PIN prima di essere attivato.
2. Livello normale: dopo l'avvio o dopo che si è verificato un errore , o se il robot è rimasto in modalità standby per più di 5 minuti, l'utente deve inserire il codice PIN prima di attivare il robot.
3. Livello basso: solo dopo l'avvio o dopo che si è verificato un errore , l'utente deve inserire il codice PIN.

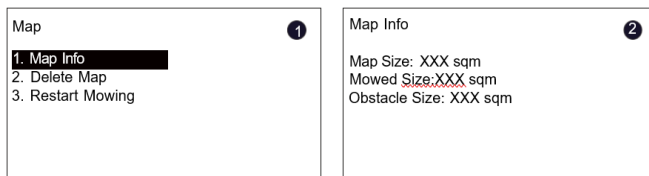
Funzione "Mappa"

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Mappa" . Attraverso questa opzione, l'utente può impostare la corrente di lavoro del robot sulla mappa .



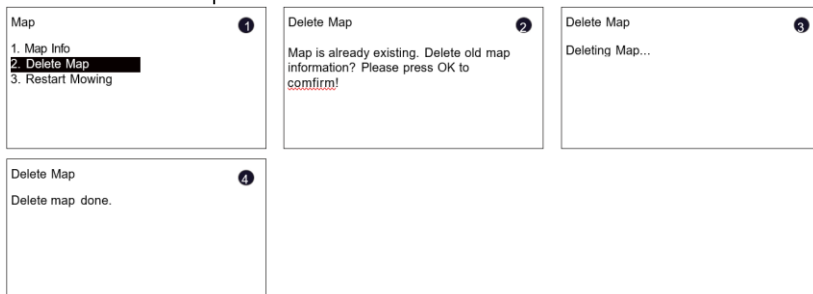
Funzione " Informazioni sulla mappa "

Utilizzare la manopola per selezionare e accedere alla funzione "Info mappa". In questa sezione, l'utente può visualizzare informazioni sulla mappa attualmente applicata.



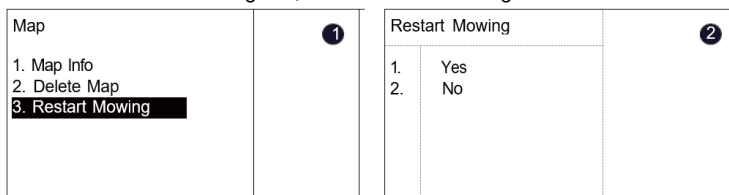
mapa di cancellazione

Utilizzare la manopola per selezionare e accedere alla funzione "Elimina mappa". L'utente può eliminare la mappa applicata al momento da questo menu.



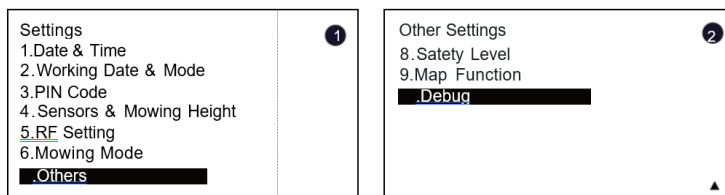
Reimpostazione della mappa

Utilizzare la manopola per selezionare e accedere alla funzione "Riavvia taglio". Dopo aver attivato la funzione "Riavvia taglio", l'avanzamento del taglio verrà azzerato.



Risoluzione dei problemi dei dati

Utilizzare il pulsante rotante per selezionare e accedere alla funzione "Dati di debug". Questa funzione è riservata esclusivamente al servizio autorizzato.



5. MANUTENZIONE, STOCCAGGIO E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

Pulizia e manutenzione

È importante mantenere pulito il rasaerba robotizzato.

Il robot salirà più facilmente sui pendii se le ruote sono pulite; anche le lame taglieranno meglio se sono pulite e affilate. Non utilizzare mai un'idropulitrice per la pulizia.

Pulizia del corpo

Utilizzare una spazzola morbida e/o un panno umido con un detergente domestico.

Pulizia della parte inferiore

Assicurarsi che l'interruttore di alimentazione sia in posizione OFF e indossare guanti protettivi. Ruotare il robot su un lato per esporre la parte inferiore, pulire il disco lame e il telaio con una spazzola morbida o un panno umido. Ruotare il disco per assicurarsi che si muova liberamente.

Affilatura/sostituzione delle lame;

Se le lame sono usurate da un lato, è possibile girarle.

Se le lame sono danneggiate o mostrano segni di squilibrio, devono essere sostituite.

1. Capovolgere il dispositivo.

2. Rimuovere le viti delle lame dalla parte inferiore del dispositivo, quindi capovolgere le lame.

3. Fissare le lame con le relative viti.

Sostituzione delle lame

3. Rimuovere le vecchie lame e sostituirle seguendo i passaggi sopra indicati.

Rimessaggio invernale

Durante l'inverno, riporre il robot rasaerba, la stazione di ricarica e l'alimentatore in un luogo asciutto. Si consiglia un capanno, un garage o, preferibilmente, un deposito al coperto.

Preparare il dispositivo per lo stoccaggio invernale come segue :

1. ricaricare la batteria fino all'80%.
2. Portare l'interruttore di alimentazione principale in posizione "OFF".
3. robot tosaerba .
4. Scollegare l'alimentatore dalla presa di corrente .
5. Scollegare l'alimentazione dalla docking station.

Se possibile , imballare il prodotto nella confezione originale.

riciclaggio



Non gettare apparecchiature elettriche, elettroniche industriali e componenti nei rifiuti domestici! Informazioni sui RAEE. Considerando le disposizioni del Regolamento UE 195/2005 in materia di tutela ambientale e del Regolamento UE 5/2015, i consumatori sono tenuti a tenere in considerazione le seguenti indicazioni per la consegna dei rifiuti elettrici ed elettronici , di seguito specificate:

- I consumatori hanno l'obbligo di non eliminare attrezzatura rifiuti ELETTRICI ed elettronici apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE) come rifiuti urbani indifferenziati e per la raccolta separati questi RAEE.

- Raccolta QUESTI rifiuti chiamato (RAEE) sarà Essere effettuato dal Servizio Pubblico di Raccolta sul raggio di CIASCUNA contea e tramite centri di raccolta organizzati da operatori commerciali AUTORIZZATI alla raccolta dei RAEE. Informazioni fornite dall'amministrazione ambientale Fondo www.afm.ro o RIVISTA Unioni Europee .

- I consumatori possono restituire gratuitamente i RAEE ai punti di raccolta specificati in precedenza .

La seguente tabella registra le informazioni di errore visualizzate sul pannello LCD e viene utilizzata per informare l'utente sul contenuto dei guasti, per la risoluzione e l'eliminazione dei problemi. Quando un guasto si verifica e non viene risolto, viene registrato e salvato nella macchina.

Risoluzione dei problemi del robot

Problema	Possibili cause	Soluzioni correttive
Ascensore	Il sensore di sollevamento è stato attivato.	Solitamente l'errore si risolve automaticamente. Se il problema persiste, controllare l'alloggiamento del robot.
Incidente	Il sensore di collisione è stato attivato.	Solitamente l'errore si risolve automaticamente. Se il problema persiste, controllare l'alloggiamento del robot.
Inclinare	Il sensore di inclinazione è stato attivato.	Normalmente, l'errore si risolve automaticamente. Se persiste, posizionare il robot su una superficie orizzontale e verificare nuovamente.
fatturato	Il sensore di ribaltamento è stato attivato.	Questo errore viene visualizzato quando il robot viene ribaltato.

Al di fuori	Il robot si trova al di fuori del confine virtuale.	Quando il robot rileva di aver superato il limite virtuale, verrà visualizzato questo messaggio di errore.
Raina	Il sensore pioggia è stato attivato.	Quando il sensore rileva la pioggia, questa informazione apparirà sullo schermo.
CNtCPro	Il motore del trimmer è surriscaldato.	Quando il motore è in funzione ininterrottamente sotto carico elevato, la sua temperatura potrebbe aumentare e questo errore verrà visualizzato. Dopo un periodo di riposo, il robot dovrebbe riprendersi automaticamente.
Fossa	Il robot è bloccato.	Quando il robot rimane bloccato in un'area e non riesce a liberarsi, verrà visualizzato questo errore. Controllare l'area e spostare il robot in uno spazio aperto.
BatLow	La batteria del robot è scarica.	Quando il livello della batteria è basso, verrà visualizzato questo messaggio. Lasciare caricare il robot nella docking station.
CStErr	Il motore del trimmer non può essere inizializzato.	Spegnere e riaccendere il robot. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
Tilt1Er / Tilt2Er	Impossibile inizializzare il sensore di accelerazione.	Spegnere e riaccendere il robot. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
PathErr	Il robot non è riuscito a pianificare il percorso di taglio.	Spegnere e riaccendere il robot. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
Nessuna mappa	Il robot non ha mappe salvate.	Crea e applica una mappa; l'errore scomparirà automaticamente.
Nessun Pos	Il robot non riesce a ottenere dati di posizionamento.	Spostare il robot in un'area aperta e attendere qualche istante. Se il messaggio persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
Errore nel percorso	Il robot non è riuscito a generare il percorso di taglio.	Spegnere e riaccendere il robot. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
SigLost	Il robot ha perso i dati di navigazione.	Spostare il robot in un'area aperta e verificare se riesce a ricollegarsi al posizionamento. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
485 ERR	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
DSV ERR	Problema di comunicazione interna del robot.	Procedere nello stesso modo: spegnere e riavviare; se il problema persiste, contattare un centro assistenza autorizzato Ruris.
DBG ERR	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot; se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
Errore RTK	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot; se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.
RF ERR	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot; se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.

BIT6 ERR	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot; se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato .
ERR IMU	Problema di comunicazione interna del robot.	Spegnere e riaccendere il robot; se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato .

Problemi FREQUENTI e risoluzione dei problemi

Se il rasaerba robotizzato non funziona, seguire le istruzioni riportate sopra.

Problema	CAUSA	Soluzioni correttive
Il robot si ferma e si riavvia automaticamente dopo 5-10 secondi.	Il sistema di navigazione inerziale è in fase di autocalibrazione.	Il robot si ripristinerà automaticamente.
Il robot si ferma e si riavvia automaticamente dopo 10-20 minuti.	Il robot ha perso il contatto con il sistema satellitare ed è in attesa di riconnessione.	Il robot si ripristinerà automaticamente.
Dopo un po' il robot si ferma e passa in modalità standby.	Il robot ha perso il segnale e non riesce a riconnettersi entro il tempo preimpostato.	Posizionare il robot nella docking station e accenderlo. Verificare il ritorno del segnale satellitare. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato .
Le ruote posteriori girano, ma il robot non si muove in avanti né gira; poi si ferma e va in modalità di sospensione. Sullo schermo appare la scritta "Pit".	Il robot è bloccato.	Controllare se l'erba è alta più di 8 cm; in tal caso, è necessario tagliare a un'altezza inferiore. Controllare se l'erba scivola; è necessario attendere che il prato si asciughi prima di tagliare.
Il robot è bloccato in una piccola area dietro un ostacolo non cerchiato e sullo schermo appare la scritta "collisione".	Il sensore di collisione si attiva frequentemente a intervalli brevi e dopo 20 attivazioni il robot entra in standby.	Contrassegna quell'area come "area con ostacoli" sulla mappa e assicurati che la linea virtuale sia sufficientemente lontana dall'ostacolo.
Il robot non ha l'interfaccia di ricarica corretta nella docking station e non si ricarica.	Errore RTK: la mappa è stata creata, ma i dati di posizionamento sono stati spostati.	Posizionare il robot nella docking station, correggere il segnale APNT e ricreare la mappa.
Il robot torna frequentemente alla stazione di ricarica e lo schermo indica un'elevata temperatura nel motore del trimmer.	Il motore del trimmer entra in protezione termica; il robot torna alla stazione per raffreddarsi e poi riprende a lavorare.	Controllare che l'erba non sia più alta di 8 cm o troppo folta.
Il robot non si carica nella docking station e compare il messaggio "temperatura della batteria troppo alta".	La temperatura della batteria è elevata a causa della temperatura ambiente .	Quando la temperatura scende, la ricarica riprenderà automaticamente.
L'utente non può connettere l'app al robot tramite Bluetooth.	Problema di connessione Bluetooth.	Spegnere e riaccendere il robot. Chiudere l'app REVOLA. Disattiva/attiva il Bluetooth del tuo telefono. Riapri l'app e prova ad accedere. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato .
L'utente non può connettere l'app REVOLA al robot tramite Wi-Fi.	Problema di connessione Wi-Fi.	Spegnere e riaccendere il robot. Assicurarsi che la docking station si trovi all'interno dell'area di copertura del router . Controllare la riconnessione. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato .

Il robot non si avvia e sullo schermo viene visualizzato il messaggio "nessuna mappa".	La mappa non è stata creata o salvata correttamente.	Crea una mappa e attivala.
Sul prato rimangono aree non tagliate.	Il motore del decespugliatore è entrato in protezione da sovraccarico e si ferma per 15 secondi. Il sensore a ultrasuoni può evitare determinate aree, lasciando alcune parti non tagliate.	Il robot memorizzerà le aree non tagliate e, dopo averle coperte completamente in una direzione, tornerà a tagliarle.
Il motore del trimmer gira, ma le prestazioni di taglio sono scarse.	Le lame non sono più abbastanza affilate.	Sostituisce le lame utilizzate con quelle di ricambio.
Il segnale APNT è buono, ma il robot corre all'indietro o cambia improvvisamente direzione sul prato.	L'erba troppo alta o la presenza di superfici irregolari attivano il sensore a ultrasuoni.	Assicuratevi che l'erba non sia più alta di 8 cm. Evitare le aree irregolari durante la configurazione della mappa.
Stato dei LED della stazione di riferimento.	I LED lampeggianti indicano uno stato anormale della stazione di riferimento e, contemporaneamente, del rasaerba robotizzato. La stazione di riferimento è dotata di cinque indicatori.	GUIDATO : Se il LED lampeggia continuamente, significa che il robot rasaerba ha problemi di comunicazione con la stazione di riferimento. Controllare la stazione di riferimento del robot e verificare se il LED torna allo stato di accensione stabile (accesso continuamente) . Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza autorizzato Ruris . LED DSG : se il LED lampeggia continuamente, significa che la stazione di riferimento non riesce a ottenere un segnale stabile. Spostare la stazione in un'area aperta e controllare nuovamente. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato. LED RMG : se il LED lampeggia continuamente, significa che il robot rasaerba non riesce a ricevere un segnale stabile. Spostare il robot rasaerba in un'area aperta e controllare nuovamente. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato. WiFi : se il LED lampeggia continuamente, significa che il robot non riesce a ottenere una connessione WiFi stabile . Avvicinare il robot al router di casa e ricontrollare. Se il problema persiste, contattare un centro di assistenza Ruris autorizzato.

8. DICHIARAZIONI DI CONFORMITÀ

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE

Produttore: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebalu, no. 111, Edificio amministrativo, Craiova, Dolj, Romania

Obiettivo. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro



Rappresentante autorizzato: Ing. Stroe Marius Catalin – Direttore Generale

Persona autorizzata per il fascicolo tecnico: Ing. Radoi Alexandru – Direttore della progettazione della produzione

Descrizione della macchina: Il robot tagliaerba perimetrale senza fili è progettato per eseguire lavori di taglio dell'erba.

Numero di serie del prodotto: AATC00100001RURSTN1500 (dove AA rappresenta le ultime due cifre dell'anno di fabbricazione, i caratteri 5 e 7 sono il numero di lotto, i caratteri 7-12 sono il numero del prodotto)

Prodotto: Tosaerba robotizzato

Modello : RURIS

Tipo: Sentinel 1500

Tipo di motore : motore elettrico senza spazzole

Larghezza di taglio: 180 mm

Tipo di connessione: Bluetooth, Wi-Fi , App, GPS 4G

Superficie massima : 1500 mq

Noi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, produttore, in conformità con GD 1029/2008 - sulle condizioni di immissione sul mercato delle macchine, **Direttiva 2006/42/CE** - requisiti di sicurezza e protezione, Norma EN ISO 12100:2010 - Macchine. Sicurezza , **Direttiva 2014/35/UE** , HG 409/2016 sulle apparecchiature a bassa tensione, **Direttiva 2014/30/UE** sulla compatibilità elettromagnetica (HG 487/2016 sulla compatibilità elettromagnetica, aggiornata al 2019), **Direttiva 2014/53/UE** (recepita in Romania dalla **DECISIONE n. 740 del 5 ottobre 2016**, relativa alla messa a disposizione sul mercato di apparecchiature radio), **Direttiva 2011/65/UE** dell'8 giugno 2011, sulle restrizioni dell'uso di determinate sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche, modificata dalla **Direttiva 2015/863/UE**, Allegato 2, dichiariamo che sono state eseguite tutte le serie di test radio essenziali per certificare la conformità del prodotto agli standard specificati e dichiariamo che è conforme ai principali requisiti di sicurezza e protezione, non mette in pericolo la vita, la salute, la sicurezza sul lavoro e non ha alcun impatto negativo sull'ambiente. Il sottoscritto Stroe Catalin, rappresentante del produttore, dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto è conforme alle seguenti norme e direttive europee:

- **Direttiva 2006/42/CE** – requisiti di sicurezza, **Direttiva 2014/35/UE**, sulle apparecchiature a bassa tensione: **EN 13857:2008** - Sicurezza del macchinario - Distanze di sicurezza per impedire la penetrazione degli arti superiori e inferiori nelle zone pericolose

EN 60335-2-29:2004 - Apparecchi elettrici d'uso domestico e similare - Sicurezza - Parte 2-29: Norme particolari per caricabatterie

EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021 - Apparecchi elettrici d'uso domestico e similare - Sicurezza - Parte 1: Norme generali

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Sicurezza degli apparecchi elettrici d'uso domestico e similare. Parte 2-107: Norme particolari per i rasaerba robotizzati elettrici a batteria

EN 61558-1:2019 - Sicurezza dei trasformatori, dei reattori, delle unità di alimentazione e delle loro combinazioni. Parte 1: Prescrizioni generali e prove

IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013 - Emendamento 1 - Sicurezza dei trasformatori, dei reattori, delle unità di alimentazione e dei prodotti simili per tensioni di alimentazione fino a 1 100 V inclusi - Parte 2-16: Prescrizioni particolari e prove per unità di alimentazione a commutazione e trasformatori per unità di alimentazione a commutazione

EN 62841-1:2015 - Utensili elettrici a motore portatili, utensili trasportabili e macchine per prato e giardino - Sicurezza - Parte 1: Requisiti generali

EN 62233:2008+AC:2008 - Metodi di misura dei campi elettromagnetici da apparecchi elettrici per uso domestico e similare in relazione all'esposizione umana

EN IEC 60730-1:2025 - Dispositivi di comando elettrici automatici. Parte 1: Prescrizioni generali

EN 61508-3:2011 - Sicurezza funzionale dei sistemi elettrici/elettronici/elettronici programmabili correlati alla sicurezza. Parte 3: Requisiti software

EN 61508-7:2011 - Sicurezza funzionale dei sistemi elettrici/elettronici/elettronici programmabili correlati alla sicurezza. Parte 7: Panoramica delle tecniche e delle misure

EN 62479:2010 - Valutazione della conformità delle apparecchiature elettriche ed elettroniche di bassa potenza alle restrizioni di base sull'esposizione umana ai campi elettromagnetici (10 MHz-300 GHz)

IEC 62133-2:2017 - Accumulatori alcalini e altri accumulatori non acidi - Requisiti di sicurezza per accumulatori portatili sigillati e batterie da essi ricavate, destinati all'uso in applicazioni portatili. Parte 2: Sistemi al litio

EN 60127-1:2006 - Fusibili miniatura. Parte 1: Definizioni per fusibili miniatura e requisiti generali per elementi di ricambio miniatura

EN 60384-14:2013/A1:2016 - Condensatori fissi per l'uso in apparecchiature elettroniche - Parte 14: Specifica sezionale - Condensatori di soppressione fissi per il collegamento all'alimentazione

EN IEC 61051-1:2019 - Varistori per l'uso in apparecchiature elettroniche. Parte 1: Specifica generica

Direttiva 2014/30/UE sulla compatibilità elettromagnetica, **Direttiva 2014/53/UE** (recepita in Romania con **DECISIONE n. 740 del 5 ottobre 2016**):

EN 50665:2017 - Norma di prodotto per la valutazione delle apparecchiature elettroniche ed elettriche in relazione alle restrizioni di esposizione umana ai campi elettromagnetici (0 Hz - 300 GHz)

EN 50663:2017 - Norma di prodotto per la valutazione della conformità delle apparecchiature elettriche ed elettroniche di bassa potenza alle restrizioni di base relative all'esposizione umana ai campi elettromagnetici (10 MHz - 300 GHz)

EN 62311:2008 - Valutazione delle apparecchiature elettriche ed elettroniche in relazione alle restrizioni sull'esposizione umana ai campi elettromagnetici (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 62311:2020 - Valutazione delle apparecchiature elettriche ed elettroniche in relazione alle restrizioni sull'esposizione umana ai campi elettromagnetici (0 Hz - 300 GHz)

EN IEC 55014-1:2021 - Compatibilità elettromagnetica. Requisiti per elettrodomestici, utensili elettrici e apparecchi simili. Parte 1: Emissioni

EN IEC 55014-2:2021 - Compatibilità elettromagnetica. Requisiti per elettrodomestici, utensili elettrici e apparecchi simili. Parte 2: Immunità. Norma per famiglie di prodotti

EN 61000-3-2:2019/A1:2021 - Compatibilità elettromagnetica (EMC) - Parte 3-2: Limiti - Limiti per le emissioni di corrente armonica (corrente di ingresso dell'apparecchiatura ≤ 16 A per fase)

EN 61000-3-3:2013/A2:2021 - Compatibilità elettromagnetica (EMC) - Parte 3-3: Limiti - Limitazione delle variazioni di tensione, delle fluttuazioni di tensione e del flicker nei sistemi di alimentazione pubblici a bassa tensione, per apparecchiature con corrente nominale ≤ 16 A per fase e non soggette a restrizioni di connessione

EN 301 489-1 V2.2.3 - Norma di compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio. Parte 1: Requisiti tecnici comuni. Norma armonizzata per la compatibilità elettromagnetica.

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Norma di compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio. Parte 3: Condizioni specifiche per dispositivi a corto raggio (SRD) operanti nella gamma di frequenza da 9 kHz a 246 GHz. Norma armonizzata per la compatibilità elettromagnetica.

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Norma di compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio. Parte 17: Condizioni specifiche per apparecchiature di trasmissione dati a banda larga. Norma armonizzata per la compatibilità elettromagnetica.

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 - Norma armonizzata sulla compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio. Parte 19: Condizioni specifiche per stazioni terrestri mobili di sola ricezione (ROMES) operanti nella banda 1,5 GHz che forniscono comunicazioni dati e ricevitori GNSS operanti nella banda RNSS che forniscono dati di posizionamento, navigazione e temporizzazione.

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Norma di compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio; Parte 52: Condizioni specifiche per apparecchiature radio e apparecchiature ausiliarie per apparecchiature di comunicazione cellulare (UE); Norma armonizzata per la compatibilità elettromagnetica

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Sistemi di trasmissione a banda larga. Apparecchiature di trasmissione dati operanti nella banda dei 2,4 GHz. Norma armonizzata per l'accesso allo spettro radio.

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Dispositivi a corto raggio (SRD) operanti nella banda di frequenza da 25 MHz a 1000 MHz. Parte 2: Norma armonizzata per l'accesso allo spettro radio per apparecchiature radio non specifiche

EN 303 413 V1.2.1:2021 - **Sistemi satellitari e stazioni terrestri (SES).** Ricevitori del sistema globale di navigazione satellitare (GNSS). Apparecchiature radio operanti nelle bande di frequenza da 1164 MHz a 1300 MHz e da 1559 MHz a 1610 MHz. Norma armonizzata per l'accesso allo spettro radio.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - Reti cellulari IMT. Norma armonizzata per l'accesso allo spettro radio. Parte 1: Introduzione e requisiti comuni. Versione 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Reti cellulari IMT. Norma armonizzata per l'accesso allo spettro radio. Parte 13: Apparecchiature utente (UE) per l'accesso radio terrestre universale evoluto (E-UTRA)

Direttiva 2006/42/CE - relativa alle macchine - immissione sul mercato delle macchine

Direzione 2014/30/UE - sulla compatibilità elettromagnetica (GD 487/2016 sulla compatibilità elettromagnetica, aggiornato 2019);

Direttiva 2014/35/UE, GD 409/2016 - sulle apparecchiature a bassa tensione

Direttiva 2014/53/UE - concernente l'armonizzazione delle legislazioni degli Stati membri relative alla messa a disposizione sul mercato di apparecchiature radio (**DECISIONE n. 740 del 5 ottobre 2016 relativa alla messa a disposizione sul mercato di apparecchiature radio**)

Direttiva 2011/65/UE dell'8 giugno 2011, modificata dalla direttiva 2015/863/UE, Allegato 2 - sulla restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche

La conformità di questo prodotto ai requisiti essenziali della Direttiva sulle apparecchiature radio 2014/53/UE è stata verificata dal seguente organismo notificato con N. 0123:

TÜV SÜD Product Service basato sul certificato numero TPS-RED500909 i01, rilasciato il 22.04.2025.

Altri standard o specifiche utilizzati:

- **SR EN ISO 9001** - Sistema di Gestione della Qualità
- **SR EN ISO 14001** - Sistema di Gestione Ambientale
- **SR ISO 45001:2018** - Sistema di gestione della salute e sicurezza sul lavoro.

Nome del marchio e del produttore: SH&T Co. Ltd

Nota: la documentazione tecnica è di proprietà del produttore.

Nota: questa dichiarazione è coerente con l'originale.

Periodo di validità: 10 anni dalla data di approvazione.

Luogo e data di rilascio: **Craiova, 02.12.2025**

Anno di applicazione della marcatura CE: **2025**

di registrazione : **1503/02.12.2025**

Persona autorizzata e firma: Ing. Stroe Marius Catalin

Direttore Generale della SC RURIS IMPEX SRL

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE

Produttore: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebalu, no. 111, Edificio amministrativo, Craiova, Dolj, Romania

Obiettivo. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Rappresentante autorizzato: Ing. Stroe Marius Catalin – Direttore Generale

Persona autorizzata per il fascicolo tecnico: Ing. Radoi Alexandru – Direttore della progettazione della produzione

Descrizione della macchina: Il tosaerba robotizzato è progettato per eseguire lavori di taglio dell'erba.

Numero di serie del prodotto: AATC00100001RURSTN1500 (dove AA rappresenta le ultime due cifre dell'anno di fabbricazione, i caratteri 5 e 7 sono il numero di lotto, i caratteri 7-12 sono il numero del prodotto)

Prodotto: Tosaerba robotizzato

Modello : RURIS

Tipo: Sentinel 1500

Tipo di motore : motore elettrico senza spazzole

Larghezza di taglio: 180 mm

Tipo di connessione: Bluetooth, Wi-Fi , App, GPS 4G

Superficie massima : 1500 mq

Livello di pressione sonora misurato : 55 dB **Livello di potenza sonora massimo:** 63 dB

Il livello di potenza sonora è certificato da TÜV Rheinland con rapporto n. CN25A58Q 001 del 08.08.2024, in conformità con quanto previsto dalla norma EN ISO 3744:2010

Noi, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, produttore, in conformità con GD 1029/2008 - sulle condizioni di immissione sul mercato delle macchine, **Direttiva 2006/42/CE** - requisiti di sicurezza e protezione, Norma EN ISO 12100:2010 - Macchine. Sicurezza , **Direttiva 2014/35/UE** , HG 409/2016 sulle apparecchiature a bassa tensione, **Direttiva 2014/30/UE** sulla compatibilità elettromagnetica (HG 487/2016 sulla compatibilità elettromagnetica, aggiornata al 2019), **Direttiva 2014/53/UE** (recepita in Romania dalla **DECISIONE n. 740 del 5 ottobre 2016**, relativa alla messa a disposizione sul mercato di apparecchiature radio), **Direttiva 2011/65/UE** dell'8 giugno 2011, sulle restrizioni dell'uso di determinate sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche, modificata dalla **Direttiva 2015/863/UE**, Allegato 2, dichiariamo che sono state eseguite tutte le serie di test radio essenziali per certificare la conformità del prodotto agli standard specificati e dichiariamo che è conforme ai principali requisiti di sicurezza e protezione, non mette in pericolo la vita, la salute, la sicurezza sul lavoro e non ha alcun impatto negativo sull'ambiente.

Il sottoscritto Stroe Catalin, rappresentante del produttore, dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto è conforme alle seguenti norme e direttive europee:

EN 3744:2010: Acustica - Determinazione dei livelli di potenza sonora e dei livelli di energia sonora delle sorgenti di rumore mediante pressione sonora - Metodi ingegneristici in condizioni prossime a quelle di un campo libero sopra un piano riflettente

EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Sicurezza degli apparecchi elettrici d'uso domestico e similare. Parte 2-107: Norme particolari per i rasaerba robotizzati a batteria

Altri standard o specifiche utilizzati:

- **SR EN ISO 9001** - Sistema di Gestione della Qualità
- **SR EN ISO 14001** - Sistema di Gestione Ambientale
- **ISO 45001:2018** - Sistema di gestione della salute e sicurezza sul lavoro.

Nota: la documentazione tecnica è di proprietà del produttore.

Nota: questa dichiarazione è coerente con l'originale.

Periodo di validità: 10 anni dalla data di approvazione.

Luogo e data di rilascio: **Craiova, 02.12.2025**

Anno di applicazione della marcatura CE: **2025**

di registrazione : **1504/02.12.2025**

Persona autorizzata e firma:

Ingegnere Stroe Marius Catalin

Direttore Generale della SC RURIS IMPEX SRL

Robotická sekačka na trávu RURIS SENTINEL 1500



1. ZAVEDENÍ	2
2. BEZPEČNOSTNÍ POKYNY	2
3. TECHNICKÉ ÚDAJE	4
4. PŘEHLED STROJE	5
5. INSTALACE	6
4. UVEDENÍ DO PROVOZU	27
5. ÚDRŽBA, SKLADOVÁNÍ A ODSTRAŇOVÁNÍ PROBLÉMŮ	36
8. PROHLÁŠENÍ O SHODĚ	40

1. ZAVEDENÍ

Vážený zákazník!

Děkujeme vám za vaše rozhodnutí zakoupit produkt RURIS a za důvěru, kterou jste v naši společnost vložili! RURIS působí na trhu od roku 1993 a za tuto dobu se stala silnou značkou, která si vybudovala reputaci dodržováním svých slibů, ale také neustálými investicemi zaměřenými na pomoc zákazníkům se spolehlivými, efektivními a kvalitními řešeními.

Jsmes přesvědčeni, že si náš produkt oceníte a budete se z jeho výkonu těšit po dlouhou dobu. RURIS svým zákazníkům nenabízí pouze stroje, ale kompletní řešení. Důležitým prvkem ve vztahu se zákazníkem je poradenství před i po prodeji, zákazníci RURIS mají k dispozici celou síť partnerských prodejen a servisních míst.

Abyste si zakoupený produkt mohli užívat, pečlivě si přečtěte uživatelskou příručku. Dodržováním pokynů si zaručíte jeho dlouhodobé používání.

Společnost RURIS neustále pracuje na vývoji svých produktů, a proto si vyhrazuje právo na změny, mimo jiné jejich tvaru, vzhledu a výkonu, aniž by byla povinná tuto skutečnost předem sdělit.

Ještě jednou děkujeme, že jste si vybrali produkty RURIS!

Informace a podpora zákazníků:

Telefon: 0351.820.105

e-mail: info@ruris.ro

2. BEZPEČNOSTNÍ POKYNY

2.1. VAROVÁNÍ NA STROJI

	Varování! Nebezpečí!		Během provozu dodržujte bezpečnou vzdálenost od robota.
	Před zvedáním robota při provádění údržby jej vypněte.		Nepřibližujte ruce ani nohy k rotujícím nožům. Nikdy nedávejte ruce ani nohy do blízkosti robota ani pod něj.
	Před provedením jakékoli kontroly a/nebo údržby se ujistěte, že je hlavní vypínač v poloze „VYPNUTO“.		Přečtěte si manuál.
	robota nelijte vodu .		Nelezte na robota.
	Pozor! Neomyjte spodní stranu robota proudem vody.		

2.2. VAROVÁNÍ

Před použitím si přečtěte návod k použití. Ušchovejte si jej pro budoucí použití.

školení

- a. Pečlivě si přečtěte pokyny. Seznamte se s ovládacími prvky robota.
- b. Nedovolte osobám, které nejsou s těmito pokyny obeznámeny, ani dětem, aby robota používaly.
- c. Provozovatel nebo uživatel je odpovědný za nehody nebo nebezpečí způsobená jiným osobám nebo jejich majetku.

Výcvik

- a. Pravidelně kontrolujte prostor, kde se spotřebič používá, a odstraňujte všechny kameny, klacíky, dráty a další cizí předměty.
- b. Pravidelně kontrolujte nože, šrouby nožů a řezací jednotku, zda nejsou opotřebované nebo poškozené. Opotřebované nebo poškozené nože a šrouby vyměňujte v sadách, aby byla zachována rovnováha.

Použití

- a. Nevkládejte ruce ani nohy do blízkosti rotujících částí robota ani pod ně.
- b. Nezvedejte ani nenoste robota, když je motor v chodu.
- c. Vypněte robota tlačítkem napájení:
 - Před odstraněním ucpání;
 - Před kontrolou, čištěním nebo prací na robotu.

Nenechávejte robota běžet bez dozoru, pokud víte, že se v jeho blízkosti nacházejí domácí zvířata, děti nebo jiné osoby.

Navíc při používání robota:

- a) Nepoužívejte robota na mokré trávě.
- b) Nepoužívejte robota, když jste naboso nebo v otevřených sandálech. Vždy noste ochrannou obuv a dlouhé kalhoty.
- c) Při otáčení stroje směrem k sobě buďte velmi opatrní.
- d) Robota vždy spusťte podle pokynů a s nohama v dostatečné vzdálenosti od nože (noží).

Údržba a skladování

- a. Udržujte všechny matice, šrouby a vrtvy pevně utažené, aby byl zajištěn správný a bezpečný provoz stroje.
- b. Z bezpečnostních důvodů vyměňte opotřebované nebo poškozené díly.
- c. Při výměně poškozených dílů používejte pouze originální díly.
- d. Ujistěte se, že je baterie nabíjena správnou nabíječkou doporučenou výrobcem. Nesprávné použití nabíječky může vést k úrazu elektrickým proudem, přehřátí nebo úniku korozivní kapaliny z baterie.
- e. V případě úniku elektrolytu vypláchněte vodou/neutralizačním prostředkem, v případě zasažení očí atd. vyhledejte lékařskou pomoc.
- f. Robot bude servisován v souladu s pokyny výrobce.
- g. Neotevírejte ani nepoškozujte baterii.
- h. Ujistěte se, že je baterie nabíjena správnou nabíječkou doporučenou výrobcem. Nesprávné použití může vést k úrazu elektrickým proudem, přehřátí nebo úniku korozivní kapaliny z baterie.

Údržba a speciální pokyny

1. Před odstraňováním ucpání, kontrolou a čištěním stroje nebo před výměnou řezného kotouče vždy vypněte hlavní vypínač robota. Nikdy se nepokoušejte robot opravovat ani seřizovat, když je v provozu.
2. V případě abnormálních vibrací zastavte robota a zkontrolujte, zda nejsou nože poškozené. Vyměňte opotřebované nebo poškozené nože, aby byla zachována rovnováha. Pokud vibrace přetrvávají, obraťte se na autorizované servisní středisko RURIS.
3. Při kontrole nebo údržbě čepele používejte ochranné rukavice.
4. Neprovádějte údržbu naboso nebo v otevřených sandálech. Vždy noste vhodnou pracovní obuv a dlouhé kalhoty;
5. Pro vaši bezpečnost vyměňte opotřebované nebo poškozené díly.
6. Používejte pouze originální vybavení a příslušenství. Úpravy původního designu robota nejsou povoleny. Veškeré úpravy provádíte na vlastní nebezpečí a ruší platnost záruky.
7. Udržujte všechny matice a šrouby pevně utažené, aby byl robot v bezpečném provozním stavu.

Bezpečnostní pokyny pro nabíječku

1. Zásuvka musí být instalována v blízkosti zařízení a musí být snadno přístupná.
2. Externí kabel této jednotky nelze vyměnit; pokud je kabel poškozen, je nutné jednotku kompletně vyměnit.
4. Neotevírejte kryt nabíječky. Z bezpečnostních důvodů smí zařízení otevírat pouze kvalifikovaný servisní personál.
5. Chraňte zařízení před vlhkostí.
6. Před čištěním odpojte zařízení od zdroje napájení. Použijte vlhký hadřík.
7. Zařízení musí být umístěno na stabilním povrchu.
8. Pokud nabíječku delší dobu nepoužíváte, odpojte ji od zdroje napájení.

9. Pokud nastane některá z následujících situací, měl by být přístroj zkontrolován kvalifikovaným servisním personálem:

- Zástrčka je poškozená.
- Do zařízení vnikla kapalina.
- Nabíječka byla vystavena vlhkosti.
- Nabíječka upadla a/nebo je poškozená.
- Nabíječka vykazuje zjevné známky poškození.
- Nabíječka nefunguje správně nebo ji nelze uvést do provozu podle tohoto návodu.

10. Nepřipojujte poškozený napájecí kabel ke zdroji napájení. Nedotýkejte se poškozeného napájecího kabelu, pokud je připojen ke zdroji napájení.

Zvláštní bezpečnostní pokyny pro zařízení napájená bateriemi:

1. Před vložením dobíjecí baterie se ujistěte, že je robot vypnutý. Vložení baterie do zapnutého elektrického nářadí může vést k nehodám.

2. Před čištěním odpojte nabíječku ze zásuvky.

3. Nevystavujte baterii delší dobu přímému slunečnímu záření ani ji nepokládejte na radiátor. Teplo baterii poškozuje a hrozí nebezpečí výbuchu. Pokud je baterie horká, nechte ji před nabíjením vychladnout. Neotevírejte baterii a zabraňte jejímu mechanickému poškození.

3. TECHNICKÉ ÚDAJE

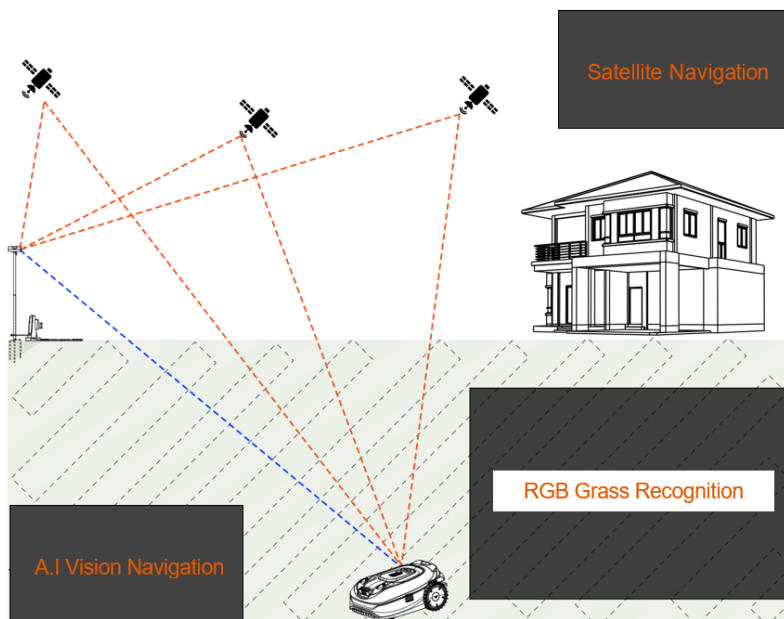
Typ motoru	Bezkartáčový elektromotor
Napětí lithiium-iontové baterie	20V
Kapacita lithiium-iontové baterie	6Ah
Typ připojení	Bluetooth, Wi-Fi , aplikace, 4G GPS
Doba nabíjení	120 minut
Pracovní doba	90 minut
Šířka řezu	180mm
Výška sečení	20 mm–100 mm
Maximální úhel stoupání	70°
Maximální plocha	1500 m ²
Čistá hmotnost s příslušenstvím	22,5 kg
výběr	- LCD displej - Hlasové rozhraní - Dešťový senzor - Snímač zvedání
Specifikace rádia	Bluetooth BLE • Frekvence: 2400–2483,5 MHz • Maximální vyzařovaný výkon: 5,44 dBm Wi-Fi 2,4 GHz (IEEE 802.11 b/g/n) • Frekvence: 2400–2483,5 MHz • Maximální vyzařovaný výkon: 18,33 dBm (základní deska) • Maximální vyzařovaný výkon: 17,5 dBm (režim algoritnického zpracování Wi -Fi) • Maximální vyzařovaný výkon: 17,5 dBm LoRa (863–870 MHz) • Frekvence: 863–865 MHz / 865 868 MHz • Maximální vyzařovaný výkon: 5,42 dBm GNSS • Sistema obdržela:

	GPS, BDS, Galileo, GLONASS • Frekvence: 1559–1610 MHz LTE 4G – mobilní přenosy Podporovaná pásma + výkon Vydáno Maximem: • Pásmo 1: 24,37 dBm • Pásmo 3: 23,96 dBm • Pásmo 7: 23,60 dBm • Pásmo 8: 24,17 dBm • Pásmo 20: 22,88 dBm • Pásmo 28: 23,24 dBm • Pásmo 38: 23,99 dBm • Pásmo 40: 23,79 dBm Zařízení lze používat bez omezení ve všech ČLENSKÝCH státech Evropské unie .
Záruka	36 měsíců

Robot je vhodný pro trávu do výšky 100 mm. Ve vyšší trávě se robot může zastavit. Sekejte trávník na méně než 100 mm pomocí sekačky na trávu.

Baterie robota využívá funkci „α UP- Innovation RURIS“. Tato funkce pomáhá baterii, když dosáhne kritické hranice vybití. Ruris přišel s inovací v systému článků uvnitř baterie, díky které lze baterii po dlouhé době vybití dobít. Uživatelé RURIS si tak mohou užít spolehlivosti a inovací RURIS. Po skladování se doporučuje nabíjení v intervalu 6 měsíců až 1 roku.

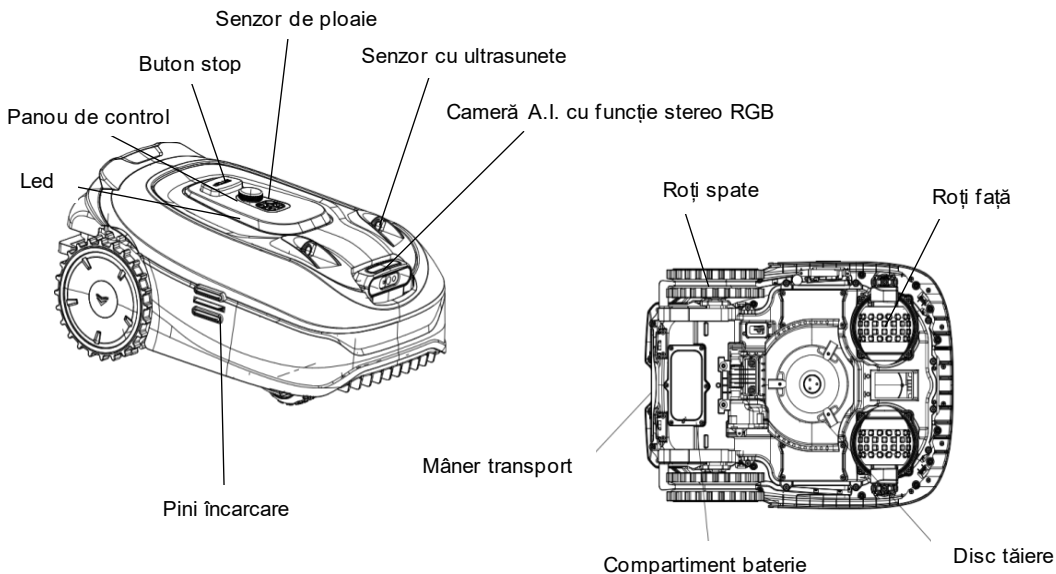
4. PŘEHLED STROJE



Robotická sekačka na trávu Ruris Sentinel 1500 je extrémně pokročilý stroj, který využívá technologii Advanced Positioning and Navigation (APNT), která kombinuje:

- navigační technologie pomocí satelitů a RGB.
- MAPOVÁNÍ .
- diagnostická technologie, vizuální objekty A.

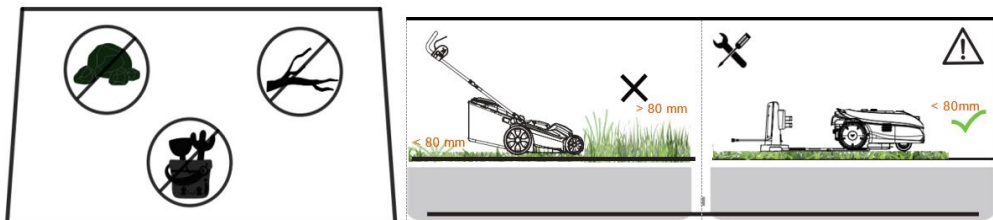
Tato technologie umožňuje robotickému sedlu mapovat okolí a určovat polohu sedla s přesností na centimetr , což mu umožňuje surfovat a manévrovat kolem překážek s velkou přesností.



Obrázky slouží pouze pro informační účely, dodavatel si vyhrazuje právo provádět strukturální a funkční změny zařízení prezentovaného v této příručce.

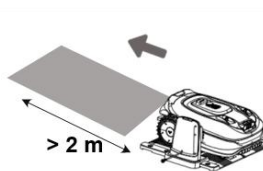
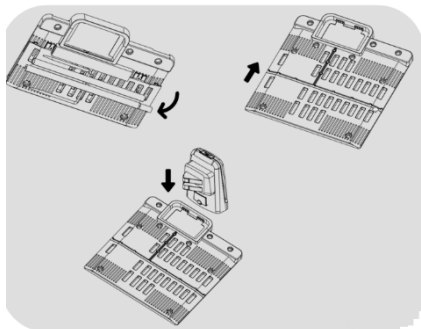
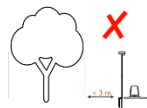
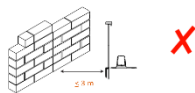
5. INSTALACE

Odstraňte větve stromů, kameny, hračky a další překážky, které by mohly poškodit robota a jeho nože.

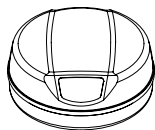


Sestavení a umístění nabíjecí stanice

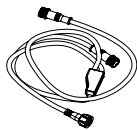
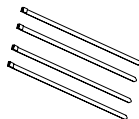
Nejprve najděte nejlepší umístění pro vaši nabíjecí stanici, zvažte nejbližší venkovní zásuvku, protože stanice musí být k ní připojena. Ujistěte se, že povrch, kam nabíjecí stanici umístíte, je rovný, suchý, bez magnetických polí a bez překážek před ní. Udržujte dokovací stanici alespoň 3 m od domu, stromů a plotů. Pokud je dokovací stanice obklopena budovami nebo stromy, ujistěte se, že úhel otevření před stanicí je větší než 110°. Ujistěte se, že před základní deskou dokovací stanice je alespoň 2 m rovného prostoru.

**Nainstalujte stanici RTK na teleskopickou tyč.**

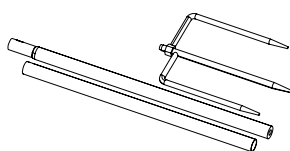
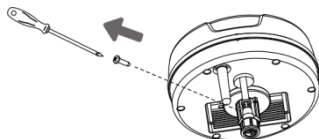
Jakmile najdete správné místo pro nabíjecí stanici a referenční stanici, dokončete instalaci dokovací stanice a referenční stanice podle níže uvedeného postupu.



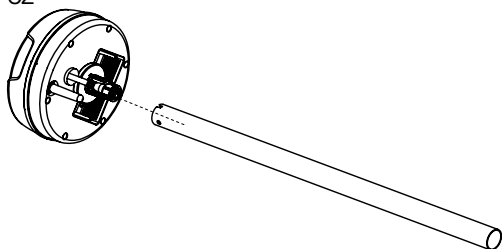
Stația de referință

Cablu pentru stația de andocare si
stația de referință

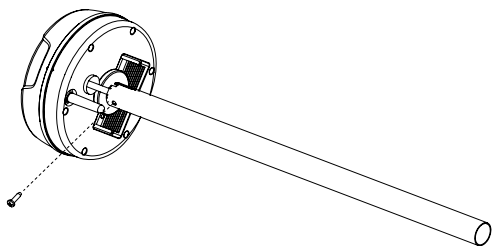
Coliere de plastic

Tijă telescopică pentru
stația de referință

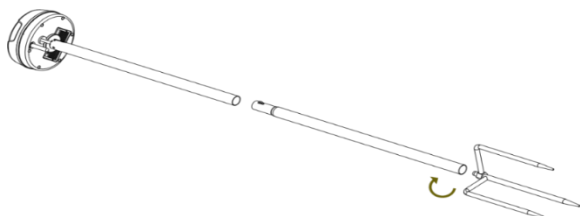
Odstraňte upevňovací šrouby referenční stanice.



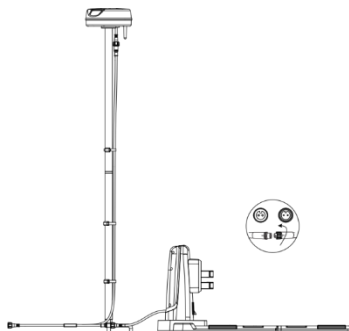
Nainstalujte teleskopickou tyč společně s referenční stanicí.



Pomocí šroubováku upevněte referenční stanici k teleskopické tyči.



Spojte horní a spodní část teleskopické tyče



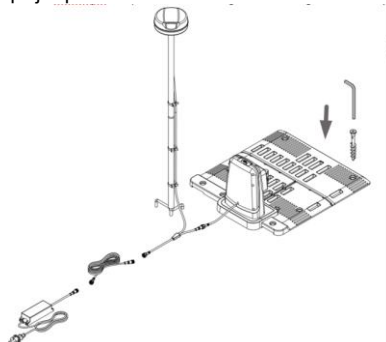
Připojte konektor (s delším kabelem) k referenční stanici, připojte konektor (s kratším kabelem) k dokovací stanici a poté pomocí plastové kabelové pásky upevněte kabel k tyči.

Spuštění dokovací stanice.

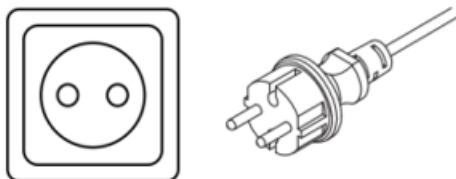
1. Připojte prodlužovací kabel ke zdroji napájení.



2. Připojte prodlužovací kabel k dokovací stanici a připevněte dokovací stanici k zemi.



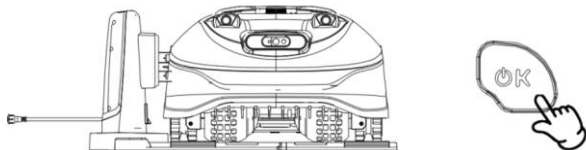
3. Zapojte napájení do zásuvky a poté zapněte dokovací stanici a referenční stanici.



Když je dokovací stanice zapnutá, modrá LED dioda níže bude trvale svítit. Pokud se žádná LED dioda nezsvítí, zkontrolujte napájení a konektory nebo se obraťte na autorizované centrum Ruris .



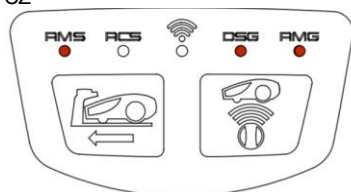
Zapněte robotickou sekačku a umístěte ji do dokovací stanice.



Zapněte hlavní vypínač pro zapnutí robotické sekačky a zadejte kód.

Výchozí PIN: 0000.

Po zapnutí a nabití robotické sekačky v dokovací stanici chvíli počkejte a poté zkontrolujte připojení k satelitům na panelu referenční stanice nebo na obrazovce robota.



Indikátor RMS: Indikuje komunikaci s robotickou sekačkou (pomocí rádiové frekvence).

LED svítí nepřetržitě – aktivní připojení.

Blikající LED – spojení přerušeno.

Indikátor RCS : Rezervováno pro komunikaci s dálkovým ovládáním, momentálně nepoužíváno (LED dioda neindikuje žádný stav).

Indikátor DSG: Stav satelitního signálu referenční stanice.

LED svítí nepřetržitě – referenční stanice funguje správně.

Blikající LED – referenční stanice má problém.

Indikátor RMG: Stav satelitního signálu robotické sekačky.

LED svítí nepřetržitě – robot má dobrý signál.

Blikající LED – robot má slabý signál.

WiFi : Normálně LED bliká pomalu. Během režimu párování (referenční stanice a robot) LED svítí trvale.

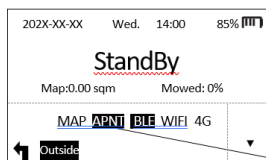
Tlačítko pro vrácení: Tlačítko pro vrácení robotické sekačky do dokovací stanice.



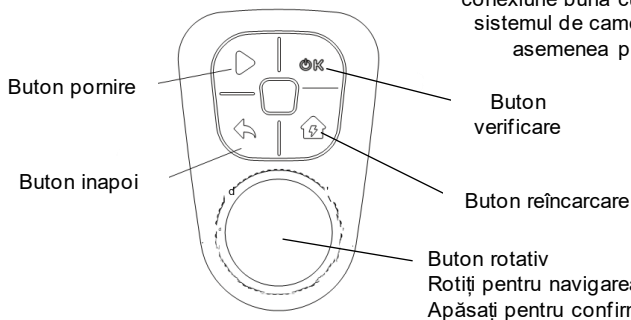
Tlačítko párování referenční stanice – robot: Používá se, když je nainstalována nová referenční stanice a je třeba ji spárovat s robotem. Funkci aktivujete stisknutím a podržením tlačítka po dobu 5 sekund.



Stav systému lze mezitím kontrolovat i na obrazovce robota. Pokud se **text APNT** na obrazovce zobrazí s jinou barvou, znamená to, že systém je správně nakonfigurován a připraven k vytvoření mapy.



Simbol APNT – Indicator al stării sistemului. Când apare cu culorile diferite, înseamnă că robotul are o conexiune bună cu sateliții, iar sistemul de camere este de asemenea pregătit.



Rotiți pentru navigarea în meniu.
Apăsați pentru confirmare.

5.1 PŘIDÁNÍ ROBOTA DO APLIKACE REVOLA A KONFIGURACE SYSTÉMU

Aplikace REVOLA

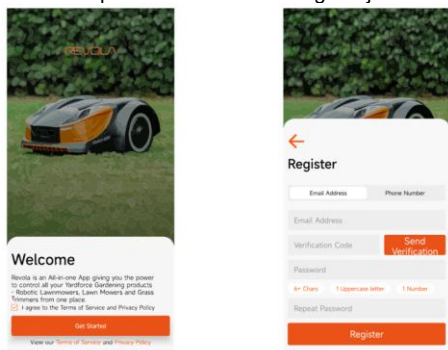
Aplikace REVOLA je nedílnou součástí systému. Robotická sekačka na trávuspolupracuje s touto aplikací na vytvoření virtuálního hraničního systému, který robot později rozpozná a VY jej budete používat ke správné práci na zemi.

Pro stažení aplikace naskenujte QR kód. Můžete také ručně vyhledávat v obchodě s aplikacemi pomocí klíčového slova „REVOLA APP“.

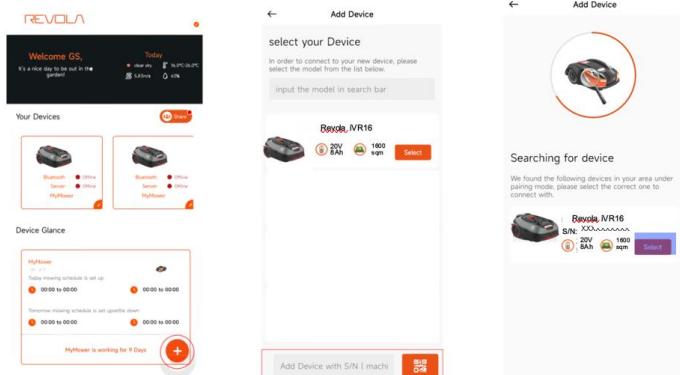
- **App Store** – pro uživatele iPhoneu
- **Google Play** – pro uživatele systému Android

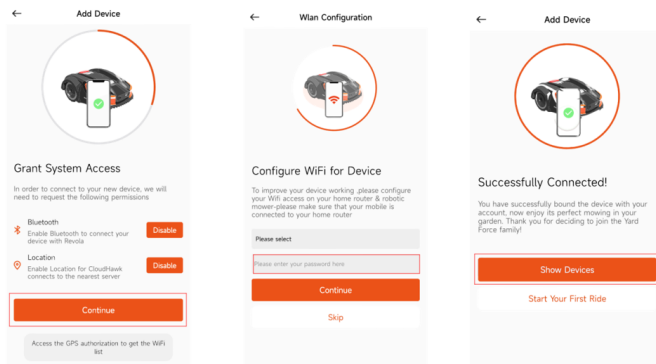


Otevřete aplikaci REVOLA a zaregistrujte si nový účet.



Chcete-li přidat sekačku, klikněte na symbol „+“ v pravém dolním rohu hlavní stránky. Zkontrolujte sériové číslo sekačky na typovém štítku a poté jej zadejte nebo naskenujte QR kód na typovém štítku, abyste mohli pokračovat a postupovat podle pokynů na obrazovce.

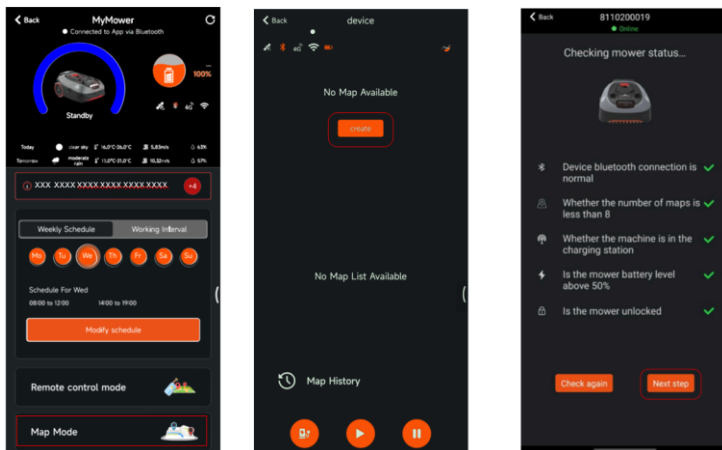




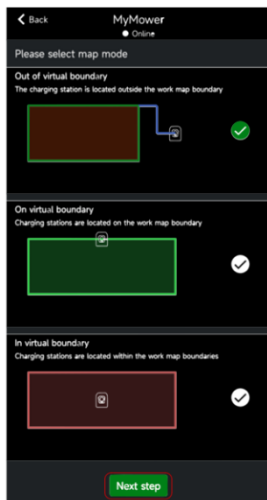
Plánování a konfigurace pracovní oblasti

Přejděte na stránku se specifikacemi zařízení, vyberte Režim mapy a vytvořte novou mapu.

Před vstupem do procesu „Režim mapy“ v aplikaci aplikace zkontroluje stav systému, aby se ujistila, že mapu lze úspěšně vytvořit. Pokud narazíte na potíže, obraťte se na autorizované centrum Ruris, kde vám poskytnou další pomoc.



Aplikace REVOLA podporuje tři typy umístění dokovací stanice: v trávniku, na trávniku nebo mimo trávník. Vyberte si prosím vhodný způsob pro vaši mapu.



Dokovací stanice mimo virtuální hranici travnaté plochy

Ujistěte se, že dokovací stanice není příliš blízko budov, plotů nebo stromů. Ujistěte se, že před základní deskou je přímka alespoň 2 m.

Dokovací stanice na okraji OMEZUJE virtuální povrch trávníku .

Prosím, sesedněte si. UJISTĚTE se, že dokovací stanice není příliš blízko budov, plotů nebo stromů.

Prosím, usadte se a ZAJISTĚTE, že na základní desce pro dívky je přímá čára dlouhá alespoň 2 m .

ve virtuálním trávníku INSIDE LIMIT

Prosím, osedlejte se. UJISTĚTE se, že v dívčí základní desce je přímá čára dlouhá alespoň 2 m .

Neumístujte prosím dokovací stanici příliš blízko k virtuálnímu limitu (musí být větší než 2 m).

Důležité informace před kreslením mapy

Při kreslení pracovní plochy pracujte v blízkosti sekačky, abyste předešli přerušení signálu; proces vyžaduje připojení Bluetooth mezi strojem a aplikací (ujistěte se, že vzdálenost mezi telefonem a strojem je menší než 10 m).



Vzdálenost mezi hraničními body pracovní oblasti musí být větší než 50 cm a hraniční body lze kreslit pouze tehdy, když se úsečka zbarví do zelená.



Vzdálenost mezi hraničními body pracovní oblasti musí být větší než 50 cm a hraniční body lze kreslit pouze tehdy, když se úsečka zbarví do zelená.



Upozorňujeme, že mapa travnaté plochy je omezena na 96 bodů.



Délka a šířka mapy musí být menší než 100 metrů.



--- Zelená tečkovaná čára: V aktuální poloze lze nakreslit bod.



--- Žlutá tečkovaná čára: V aktuální pozici nelze nakreslit bod.



— Plná zelená čára: Vytvořena hranice práce.



— Nepřetržitá modrá čára: Dráha robotické sekačky k dokovací stanici.



— Plná červená čára: hranice vytvořené překážky.



Odstraní poslední nakreslený bod.



Uložte a vygenerujte mapu.



Uložte mapu překážek.



Přidejte překážku.

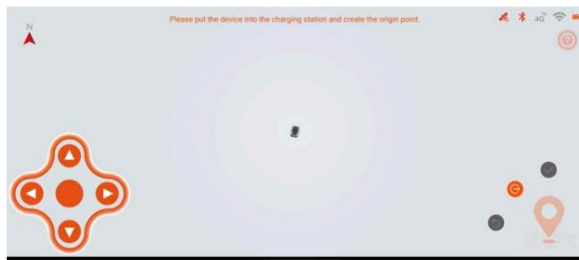
Kreslení mapy s dokovací stanicí mimo pracovní oblast robota.

Nakonfigurujte trasu navigační cesty a pracovní oblast.

Opatrně

Během vytváření mapy se ujistěte, že symboly satelitů  a Bluetooth jsou oranžové; můžete je vidět v pravém horním rohu obrazovky mobilního telefonu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označte první bod pro dokovací stanici.



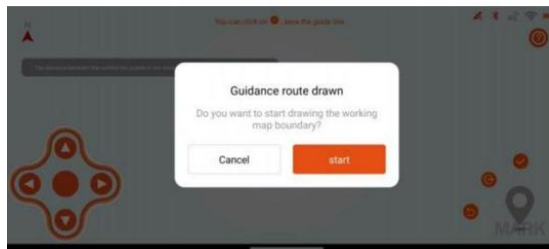
Kliknutím zobrazíte více informací.

Krok 2



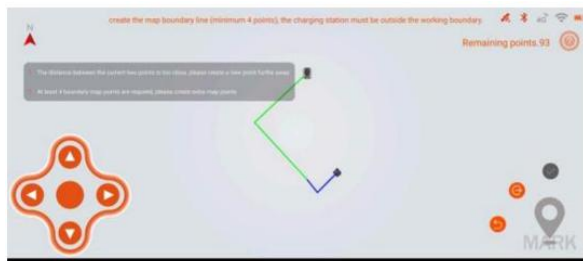
Před vyznačením prvního bodu navigační trasy mějte prosím na paměti, že ROBOT vygeneruje v dokovací stanici pro dívky přímku o délce 2 m .

Krok 3



Jakmile jsou označeny všechny body navigační trasy, stiskněte tlačítko  pro uložení navigační trasy a pokračování v procesu nastavení virtuální mapy.

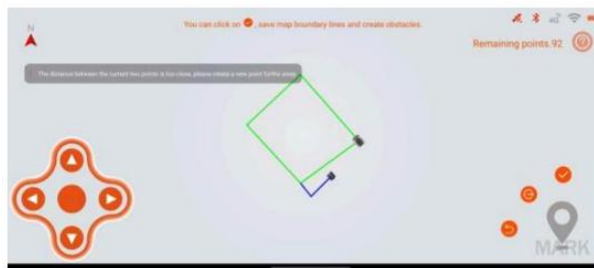
Krok 4



Uživatel musí mít na paměti, že minimální vzdálenost mezi jednotlivými body je přibližně 50 cm a systém vyžaduje minimálně 4 body (maximálně 96 bodů).

Uživatel musí během vytváření mapy věnovat pozornost stavu linek a řídit se zprávami zobrazovanými aplikací.

Krok 5



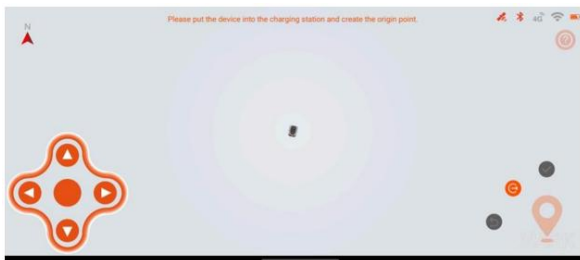
Po označení všech bodů pracovní oblasti musí uživatel stisknout tlačítko  , zadat název a uložit mapu.

Kreslení mapy s dokovací stanicí poblíž pracovní oblasti.

Nastavení pracovního prostoru.

Během vytváření mapy se ujistěte, že symboly satelitů  a Bluetooth jsou oranžové; můžete je vidět v pravém horním rohu obrazovky mobilního telefonu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Označte první bod pro dokovací stanici.

Krok 2



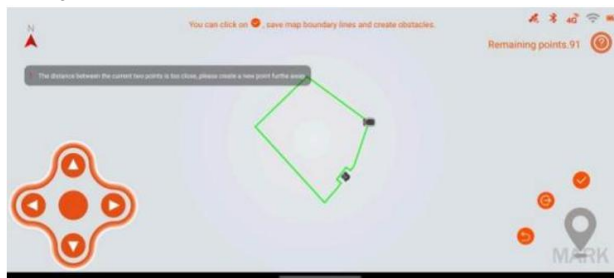
Vytvoření virtuální hranice travnaté plochy pomocí navigačních tlačítek a bodů kreslení na mapě.

Sekání trávy kolem nabíjecí stanice.

Pro efektivnější sečení v okolí nabíjecí stanice systém vytvoří speciální oblast kolem stanice a tu poseče jako první.



Krok 3



Po označení všech bodů pracovní oblasti musí uživatel stisknout tlačítko  , zadat název a uložit.

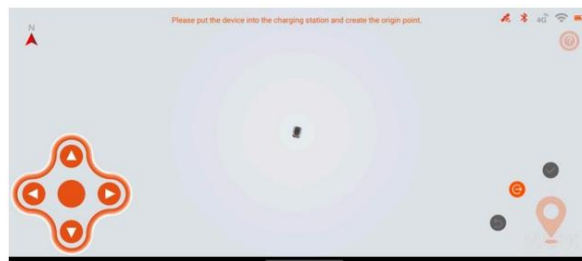
Kreslení mapy s dokovací stanicí uvnitř pracovní oblasti

. Nastavení pracovní oblasti.

Pozor!

Během vytváření mapy se ujistěte, že symboly satelitů  a Bluetooth jsou oranžové; můžete je vidět v pravém horním rohu obrazovky mobilního telefonu.

Krok 1



Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

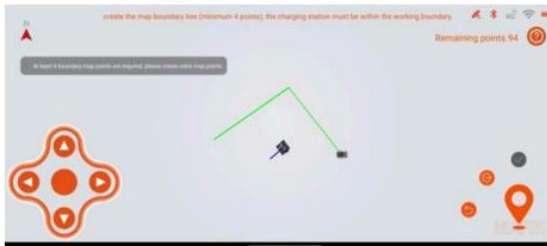
Označte první bod pro dokovací stanici.

Krok 2



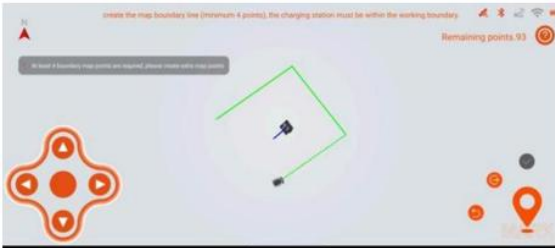
Navigujte robota k dalšímu bodu a označte druhý virtuální hraniční bod.

Krok 3



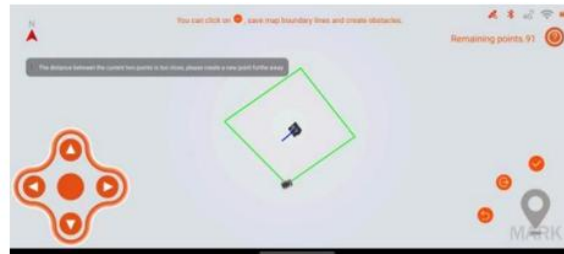
Dbejte na minimální vzdálenost mezi body přibližně 50 cm a systémový požadavek na minimálně 4 body (maximálně 96 bodů).

Krok 4



Během vytváření mapy věnujte pozornost stavu linek a zprávám zobrazovaným aplikací.

Krok 5



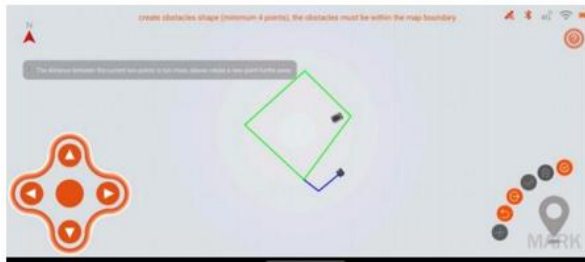
Po označení pracovní oblasti všemi body stiskněte tlačítko , zadejte název a uložte pracovní oblast.

přidání zakázané oblasti/překážky na mapu.

Konfigurační zóna zakázána.

Během vytváření mapy se ujistěte, že symboly satelitů  a Bluetooth jsou oranžové; můžete je vidět v pravém horním rohu obrazovky mobilního telefonu.

Krok 1



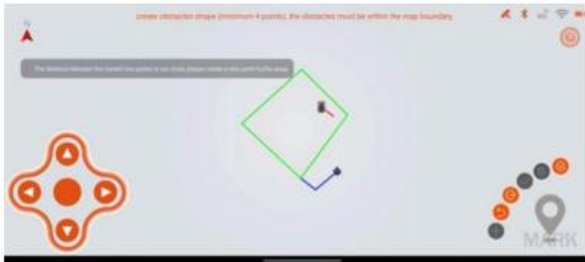
Consola de navigare



Apăsați să
marcați punctul

Navigujte robota k prvnímu bodu zakázané oblasti/překážky.

Krok 2



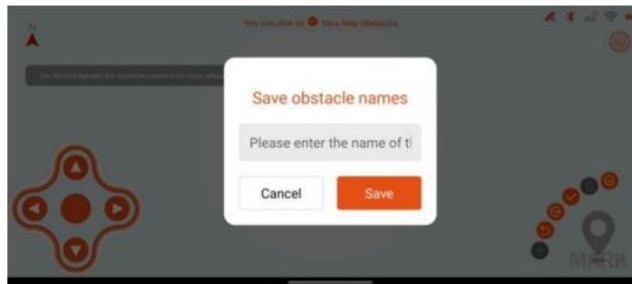
Označte bod 2. Po označení druhého bodu se čára vygeneruje červeně, což značí okraj zakázané zóny.

Krok 3



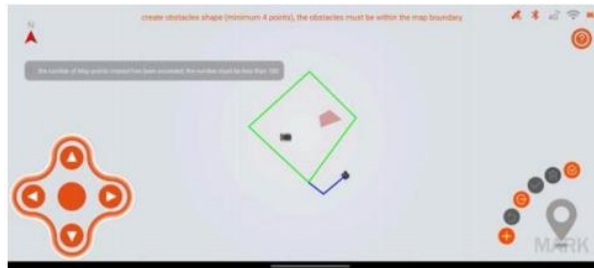
Věnujte pozornost minimální vzdálenosti mezi body přibližně 50 cm a systémovému požadavku na minimálně 4 body (maximálně 96 bodů).

Během vytváření mapy věnujte pozornost stavu linie a zprávám zobrazovaným aplikací.



bodů Označit všem stiskněte tlačítko  , zadejte název a uložte pracovní prostor.

Krok 5



Nastavená zakázaná oblast bude na mapě označena jinou barvou.

Generování a synchronizace mapy s robotem.

Po pojmenování a uložení mapy aplikace REVOLA komunikuje s robotem a synchronizuje s ním informace z mapy.



Dokončení procesu vytváření mapy.

Uživatel musí být blízko robota a před dokončením procesu vytváření mapy se ujistit, že je připojeno Bluetooth. Pokud je proces synchronizace mapy přerušen, musí se uživatel vrátit na stránku mapy a zkontrolovat, zda byla mapa úspěšně uložena.

Rozhraní režimu mapy.

Po úspěšném vytvoření mapy se zobrazí na hlavní stránce režimu mapy. Zde uživatel najde přístup k funkci správy překážek.



Tlačítko pro úpravu překážky.

Aplikace podporuje funkci úpravy překážky. Stisknutím tohoto tlačítka se uživatel dostane na stránku pro

úpravu překážky. Je nutné zajistit, aby byl robot připojen k mobilnímu telefonu přes Bluetooth.

Tlačítko Smazat mapu.

Stisknutím tohoto tlačítka uživatel smaže aktuálně použitou mapu.



Přepnout na satelitní mapu.

Stisknutím tohoto tlačítka si uživatel může zobrazit mapu v satelitním režimu.



Tlačítko Návrat do dokovací stanice.

Stisknutím tohoto tlačítka uživatel dá robotovi příkaz k návratu do dokovací stanice.



tlačítko .

Stisknutím tohoto tlačítka uživatel zadá ROBOTOVÍ povel k zahájení stříhání vlasů.



Tlačítko Pauza.

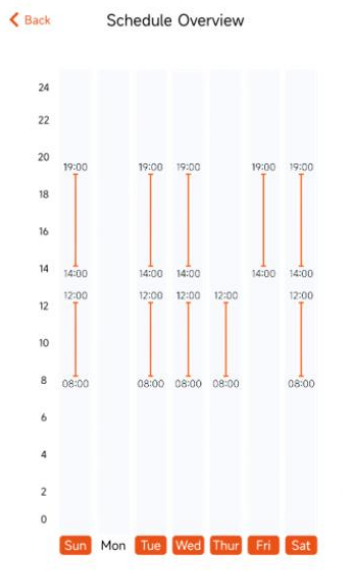
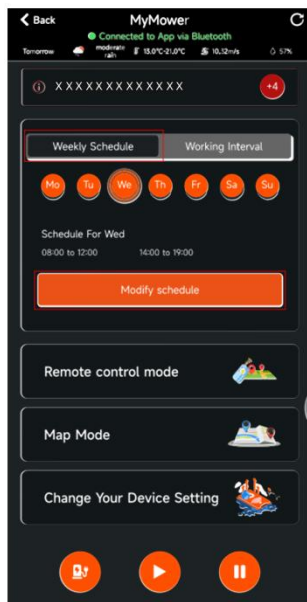
Stisknutím tohoto tlačítka uživatel pozastaví robota.



Funkce a nastavení aplikace REVOLA

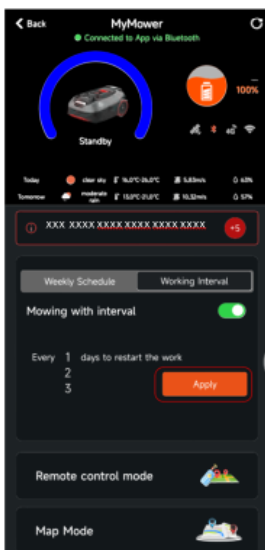
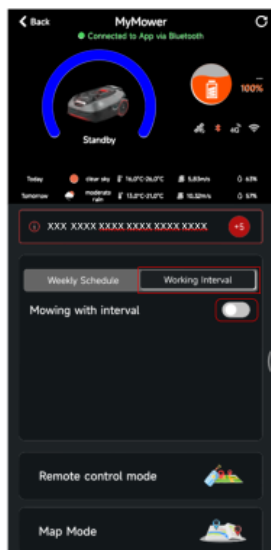
Nastavení pracovního harmonogramu

Uživatel si může nastavit pracovní harmonogram v aplikaci REVOLA. Existují dva režimy plánování: týdenní harmonogram a pracovní interval. V týdenním režimu si uživatel může nastavit sedm dní, každý den má dva časové intervaly. V režimu pracovního intervalu si uživatel může nastavit den restartu po dokončení sečení robota.



Apăsarea butonului „+” pentru adăugarea unui interval orar.
Apăsarea butonului „x” pentru ștergerea unui interval orar.

Program săptămânal.
Numărul total de ore de lucru pe săptămână.
Numărul mediu de ore de lucru pe zi.

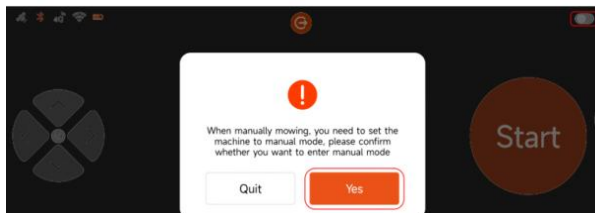
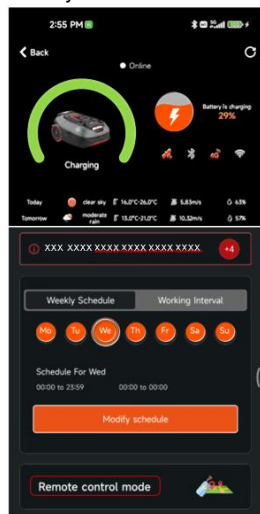


Pracovní interval.

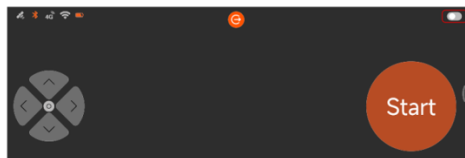
V tomto pracovním režimu se robot po uplynutí nastaveného intervalu restartuje a znovu poseče celou travnatou plochu.

Režim dálkového ovládání.

Robotická sekačka na trávupodporuje „režim dálkového ovládání“. Uživatel může robota navigovat do určité oblasti a spustit motor sekačky. Uživatel musí být blízko robota a během dálkového ovládání dbát na riziko nehody .

**Pozor!**

Režim „Dálkové ovládání“ vyžaduje neustálé připojení Bluetooth ; během používání této funkce musí být uživatel v blízkosti robota.



Při používání režimu „Dálkové ovládání“ se musíte ujistit, že je toto tlačítko aktivní.



Butoanele de navigație.

Prin apăsarea acestui buton, utilizatorul poate ieși din modul „Control de la distanță”.

Cele patru butoane de navigație permit utilizatorului să ghideze robotul manual.

**Butonul Start**

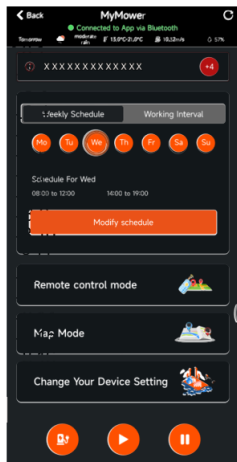
Prin apăsarea acestui buton, robotul de tuns gazonul incepe sa funcționeze.



ieșirea din modul telecomandă.

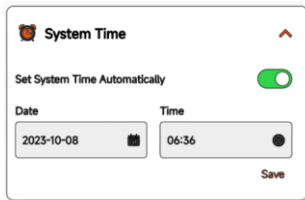
Změna nastavení

Na domovské stránce zařízení klepněte na „Změnit nastavení zařízení“ pro přístup k nastavení robotické sekačky, zobrazení a změnu těchto nastavení.



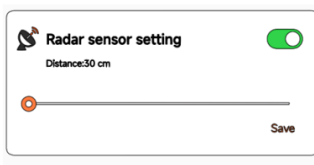
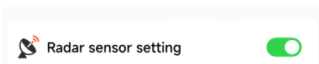
Nastavení systémového času

Robotická sekačka na trávumůže být nakonfigurována tak, aby automaticky nastavovala systémový čas podle času v mobilním telefonu, nebo aby provozní dobu nastavovala ručně.



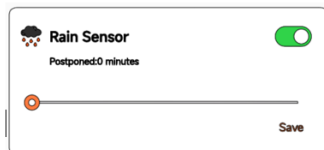
Nastavení radarového senzoru

Robotická sekačka na trávuumožňuje nastavit detekční vzdálenost radarového senzoru v rozmezí 30 cm až 60 cm.



Nastavení dešťového senzoru

Robotická sekačka na trávuumožňuje aktivovat nebo deaktivovat dešťový senzor. Po aktivaci senzoru můžete také nastavit dobu zpoždění: dobu, po kterou robot zůstane v nabíjecí stanici po vyschnutí dešťového senzoru.



Nastavení LED světla

Robotická sekačka na trávuumožňuje konfigurovat LED světlo. Po aktivaci jsou k dispozici dva provozní

režimy: „Vždy zapnuto“ a „Režim uvedení do provozu“. Podrobnosti o testovacím režimu naleznete v níže uvedeném popisu.



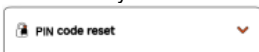
Režim uvádění do provozu Po aktivaci funkce

kontroly provozu LED kontrolka funguje podle výše uvedených principů :

- **Svítil zeleně** : v pohotovostním režimu nebo v provozu, signál ze satelitů. Je to normální.
- **Světlo zelená** : v pohotovostním režimu nebo v provozu je signál satelitů slabý, ale fungování je možné.
- **Nepřetržitě modrá** : během nabíjení je signál ze satelitů normální.
- **Modré blikání** : během nabíjení je signál satelitů slabý, ale zařízení je možné fungovat.
- **Stálá červená** : nouzové zastavení / čtení / chybějící spojení mezi referenční stanicí a robotem.
- **Blikající červená**: chybový stav.
- **Bliká žlutě** : slabý signál ze satelitu.
- **Stálá fialová** : v režimu „dálkového ovládání“ , signál satelitů Je to normální.
- **Světlo fialová** : v režimu „dálkové ovládání “ je signál satelitů slabý, ale fungování je možné.
- **Neustále bílá** : v čase OTA (firmware) aktualizace) proces

Resetování PIN kódu

Robotická sekačka na trávu umožňuje resetovat PIN kód. Po zadání původního PIN kódu lze pro zařízení nastavit nový PIN kód.



PIN code reset

Input your current PIN code

Input your new PIN code

Repeat your new PIN code

Save

Nastavení elektrického

plotu Robotická sekačka na trávu umožňuje povolit nebo zakázat elektrický plot. Po aktivaci přepínače „Přepínač plotu“ stiskněte tlačítko  pro nastavení počátečního bodu elektrického plotu. Poté můžete NAKONFIGUROVAT hodnotu „Dosah plotu“. Pokud systém zjistí , že robot překročil tuto hodnotu, automaticky odešle upozornění na mobilní telefon uživatele PHONE.



Electronic fence

1. Long press to change the fence sensor policy.

Fence Switch ☐

Fence Range m

Save

Oznámení / Odesílání zpráv

Robotická sekačka na trávu umožňuje povolit nebo zakázat funkci odesílání oznámení/zpráv. Po povolení této

funkce systém automaticky odešle zprávy na mobilní telefon uživatele, kdykoli dojde k relevantním událostem v provozu robota.



Notification/ Message Push



Nastavení rádiové frekvence (RF)

Při použití více zařízení v těsné blízkosti (např. dvě jednotky na stejném poli) lze v případě rušení rádiové frekvence zkontrolovat nastavení a v případě potřeby změnit rádiový kanál.



RF setting



RF setting

Slink info

ID:

MD:

RSTA

The communication is
abnormal, the same
channel exists nearby

Slink status:

Not connected

2110000528,RSTA,74,Onl
ine

Nastavení

WiFi Robotická sekačka na trávu umožňuje konfigurovat přístup k WiFi. Pokud se například změní domácí router, můžete zadat nový název WiFi a heslo a robot se pomocí těchto údajů připojí k internetu. Doporučuje se pamatovat na to, že robot podporuje pouze frekvenci 2,4 GHz.



WiFi setting



WiFi setting



Select your WiFi name:

Please select

Input your password:

Input here



ave

Save

Nastavení výšky sečení

Robotická sekačka na trávu umožňuje nastavit výšku sečení pomocí této funkce.



Electrical cutting height adjustment



Electrical cutting height adjustment



Select your cutting height:50 mm



Save

Nastavení jazyka displeje.

Robotická sekačka na trávu umožňuje vybrat jazyk displeje.



Mower Language



Způsob sečení

Robotická sekačka na trávu umožňuje vybrat způsob sečení. K dispozici jsou dva způsoby: „Režim dvojitého pokrytí“ a „Normální režim“.



Duální režim pokrytí: Robotická sekačka na trávu bude nejprve sekat trávu od severu k jihu a poté od východu k západu.

Normální režim: Robotická sekačka na trávu může nejprve sekat od severu k jihu a v případě neposečené zóny bude sekat od východu na západ, aby ji zcela pokryla.

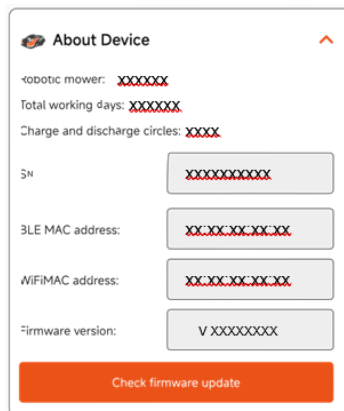
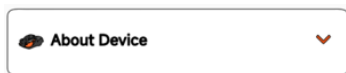
Záznam chyb

Robotická sekačka na trávu umožňuje zobrazit posledních pět záznamů chyb pomocí této funkce.



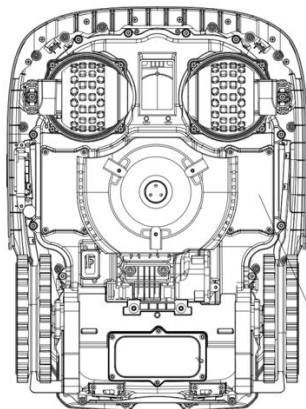
O zařízení

Robotická sekačka na trávu umožňuje zobrazit informace o zařízení. Můžete také zkontrolovat verzi softwaru a zda je k dispozici nová verze.



Aktualizace softwaru offline

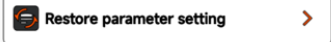
Systém také podporuje funkci aktualizace softwaru v offline režimu. Offline software bude k dispozici na našich webových stránkách a uživatel si musí stáhnout soubor na USB zařízení a provést aktualizaci podle níže uvedených pokynů.



Port USB

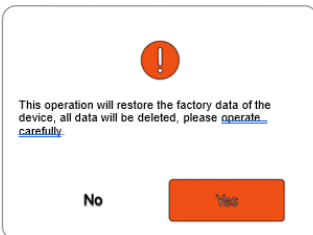
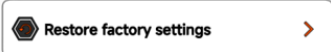
Obnovení parametrů

Robotická sekačka na trávu umožňuje resetovat parametry z konfigurační nabídky.



Obnovení továrního nastavení

Robotická sekačka na trávu umožňuje kompletní reset všech dat, včetně vytvořených map.



4. UVEDENÍ DO PROVOZU

Displej a ovládání

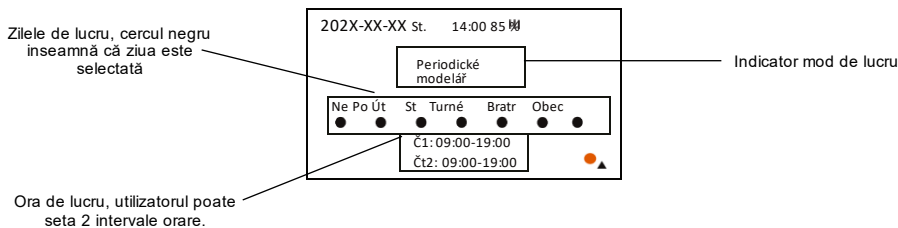
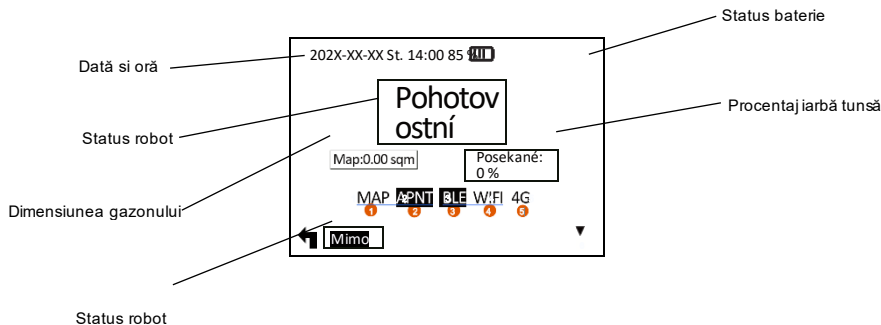
Úvodní stránka po spuštění

Po zapnutí robotické sekačky musí uživatel zadat **PIN kód** (PIN kód nastavte, pokud je robot používán poprvé).

Pokud uživatel nenakonfiguruje ROBOTA do 3 minut, robot se znovu zablokuje a UŽIVATEL bude muset znovu zadat PIN kód.

Please Enter PIN Code

* * * *



1. Symbol MAPA

Indikátor mapy: pokud se zobrazuje v jiné barvě, znamená to, že v systému je uložena funkční mapa.

2. Symbol APNT

Indikátor stavu systému: pokud se zobrazuje jinou barvou, znamená to, že robot má dobré spojení se satelitním systémem a kamera je připravena.

3. Symbol BLE

Indikátor Bluetooth: Po připojení Bluetooth se symbol zobrazí jinou barvou.

4. Symbol Wi-Fi

WiFi : když je Wi-Fi připojeno, symbol se zobrazuje jinou barvou.

5. Symbol 4G

Indikátor 4G: když jsou připojena mobilní data, symbol se zobrazuje jinou barvou.

6. Symbol ▼

Pro posun na další stránku použijte tlačítko „↓“ na navigační klávesnici.

7. Symbol ▲

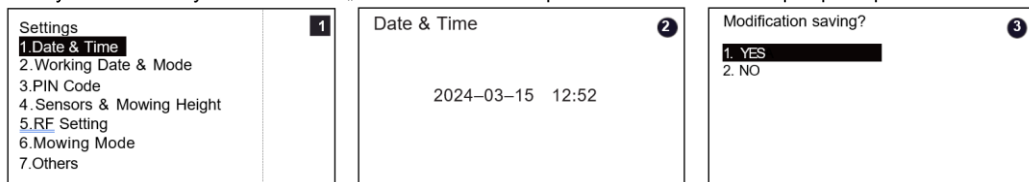
Pomocí tlačítka „↑“ na navigační klávesnici se můžete posunout na předchozí stránku.

Hlavní nastavení robota

Když se na obrazovce zobrazí hlavní rozhraní robota, stiskněte tlačítko „Zpět“ pro přístup na stránku nastavení funkcí robota.

Nastavení „data“ a hodiny

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Datum a hodina“ a poté stiskněte tlačítko A pro přístup k nastavení.



Nastavení „Datum a režim“

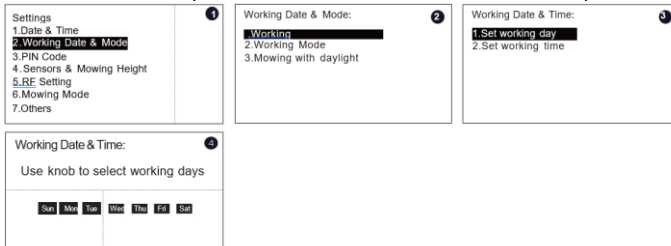
Otočným knoflíkem vyberte možnost „Datum a režim“ a poté stisknutím knoflíku vstupte do nastavení.

Toto nastavení zahrnuje tři možnosti:

1. Pracovní datum a čas.
2. Způsob práce.
3. zastřihování v denní době .

nastavení pracovních dnů

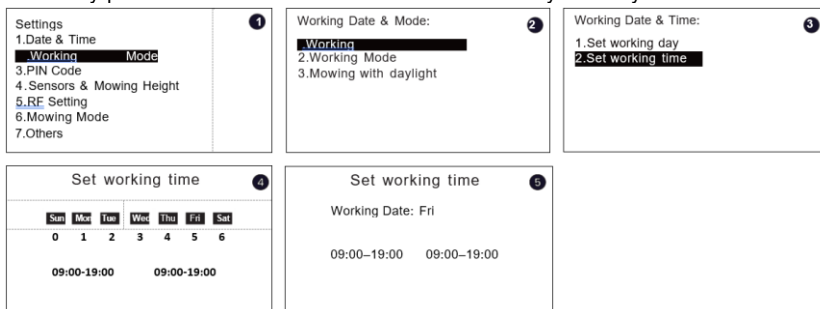
Postupujte podle obrázků od května a pomocí otočného tlačítka sedla nastavte pracovní dny robota .



nastavení pracovní doby

Postupujte podle obrázků od května a pomocí otočného tlačítka sedla nastavte pracovní dobu robota .

Pro každý aktivovaný pracovní den si uživatel může nastavit dva časy intervaly.

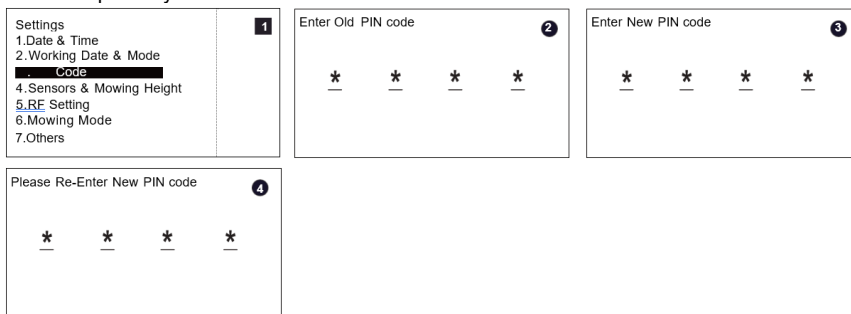


nastavení PIN kód

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Heslo“ a poté stiskněte tlačítko pro nastavení přístupu A.

Pro změnu PIN kódu musí uživatel :

1. zadejte stávající PIN kód.
2. zadejte nový PIN kód.
3. potvrzeno opětovným zadáním nového PIN kódu.

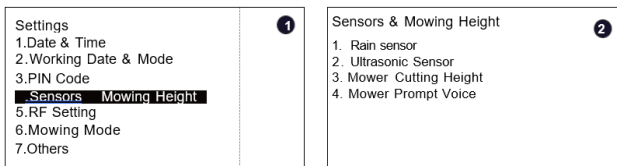


Nastavení „Senzorů“ a výšky sečení

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Senzory“ a poté stiskněte tlačítko pro přístup k nastavení.

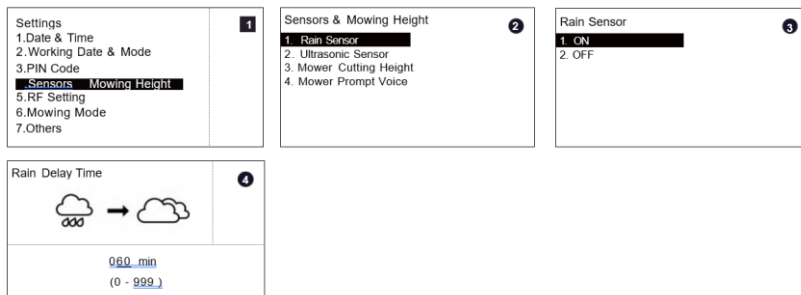
V tomto nastavení může uživatel NAKONFIGUROVAT následující funkce:

- senzor deště
- Ultrazvukový senzor
- Výška řezu robotem
- Hlasové upozornění robota



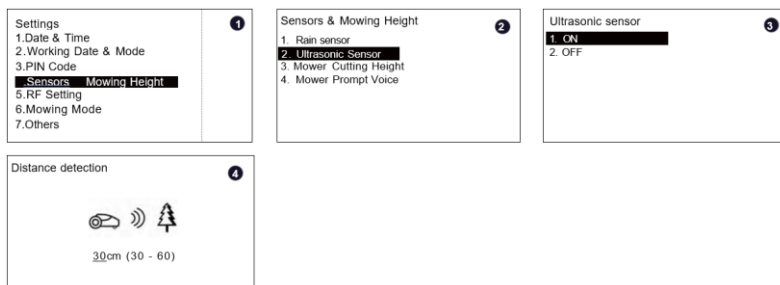
senzory deště

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Snímač deště“ a poté stiskněte tlačítko A pro přístup k nastavení. Následně může uživatel nastavit dobu zpoždění v dokovací stanici a poté nastavit, když SNÍMAČ detekuje suchost. Po dokončení nastavení se tato doba použije.



Ultrazvukový senzor

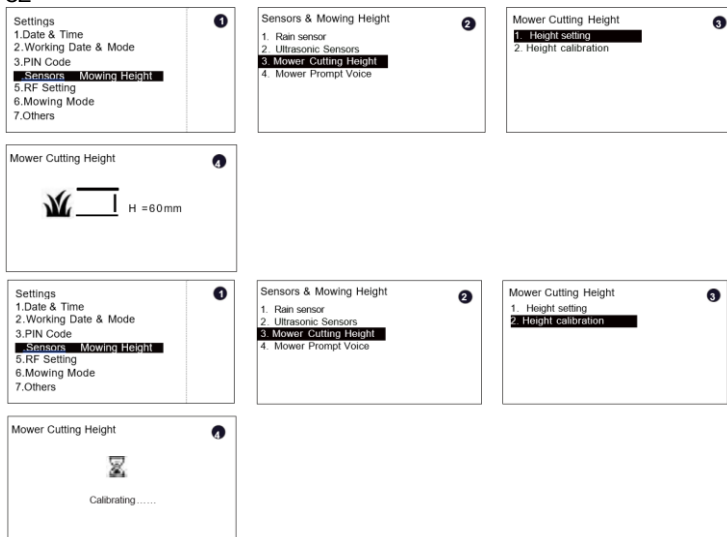
Otočným tlačítkem vyberte možnost „Ultrazvukový senzor“ a poté stiskněte tlačítko pro přístup k nastavení. Následně může uživatel nastavit vzdálenost mezi ultrazvukovou senzorovou hlavicí a detekovanými objekty.



Výška řezu robotem

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Výška sečení robota“ a poté stiskněte tlačítko pro přístup k nastavení. Následně může uživatel použít otočné tlačítko k :

- Nastavte požadovanou výšku sečení
- Výška sečení Effect SIZING

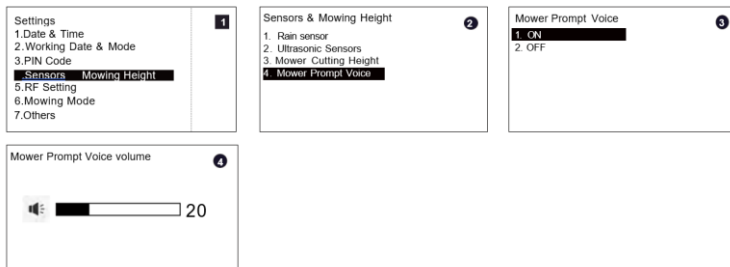


Hlasové upozornění robota

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Hlasové upozornění robota“ a poté stiskněte tlačítko pro nastavení přístupu A.

Uživatel možná:

- Aktivace nebo deaktivace hlasového upozornění robota .
- Nastavte hlasitost hlasu.

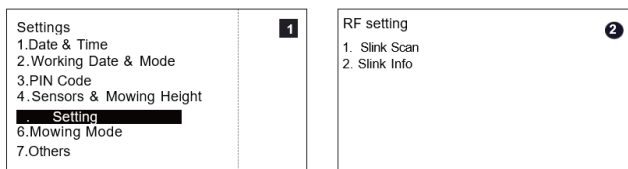


Nastavení rádiové frekvence

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Nastavení RF“ a poté stiskněte tlačítko A pro přístup k nastavení.

V tomto nastavení jsou dvě možnosti:

1. Slink Scan – umožňuje skenovat dostupné RF frekvence pro detekci připojení.
2. Slink Info – zobrazuje informace o aktuálním RF připojení, jako je hlášení o napájení nebo podrobnosti o RF modulu.



Skenování Slink

Pokud pak musí UŽIVATEL ZMĚNIT referenční stanici nebo dojde k rušení na stávajícím komunikačním kanálu, je nutné použít Slink Scan k vyhledání a odpovídajícímu spárování KANÁLU.



Punerea stației de referință în modul de împerechere
Apăsăți butonul de împerechere de pe stația de referință și țineți-l apăsat timp de 5 secunde.
După acest interval, veți auzi un sunet de confirmare (beep), iar stația de referință va fi gata pentru împerechere.
Notă: Asigurați-vă că LED-ul DSG este aprins continuu în timpul acestui proces.

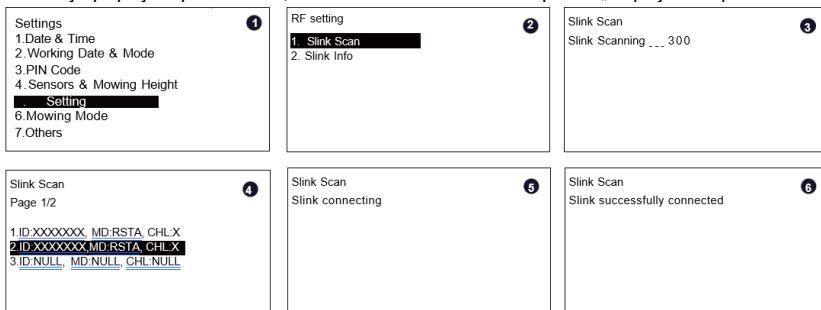
Skenování Slink

Otočným tlačítkem vyberte a A zpřístupněte nastavení „Slink Scan“ .
ROBOT se bude 300 sekund snažit najít dostupné referenční stanice . Po skončení skenování END se všechny detekované kanály zobrazí v seznamu.

- Pomocí otočného tlačítka vyberte požadovanou položku.
- Ujistěte se, že vybrané ID SOUHLASÍ s pořadovým číslem referenční stanice.

ROBOT se poté pokusí připojit k referenční stanici .

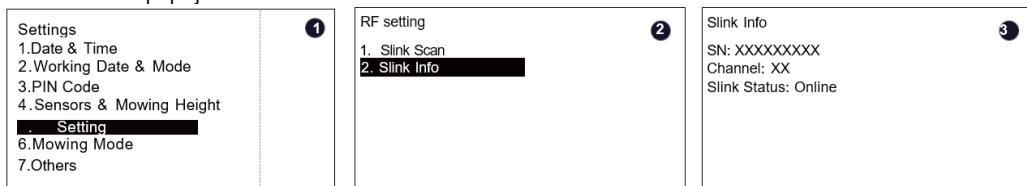
- Jakmile je připojení provedeno, na obrazovce se zobrazí zpráva „Připojení úspěšně dokončeno“ .



Informace o Slinku

Otočným tlačítkem vyberte „RF“ Nastavení “ a poté stiskněte tlačítko A pro přístup k nastavení „Slink Info“.
Na této stránce se zobrazí následující informace:

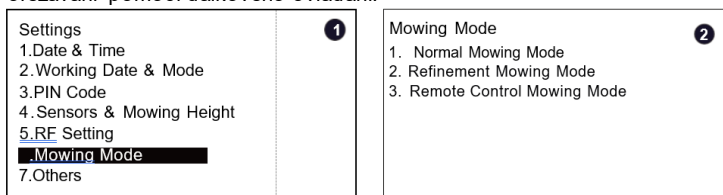
- Sériové číslo referenční stanice
- VF kanál
- Stav připojení



Nastavení „Režimu ořezávání“

Uživatel si může vybrat tři režimy ořezávání:

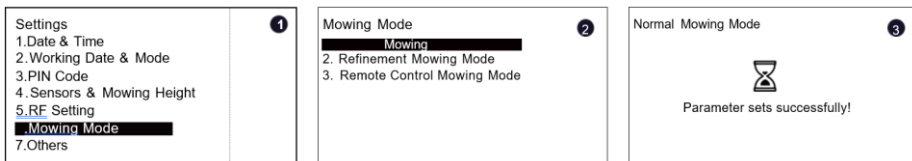
1. Normální režim střihání vlasů.
2. Rafinovaný střih vlasů.
3. Režim ořezávání pomocí dálkového ovládání.



Normální režim střihání vlasů

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Normální režim ořezávání“.

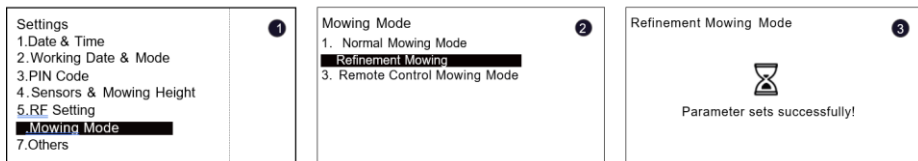
Tímto způsobem bude robot sekat trávník ve směru sever-jih podle geomagnetického pole.



Rafinovaný styl účesu

Otočným tlačítkem vyberte „Režim jemného ořezávání“.

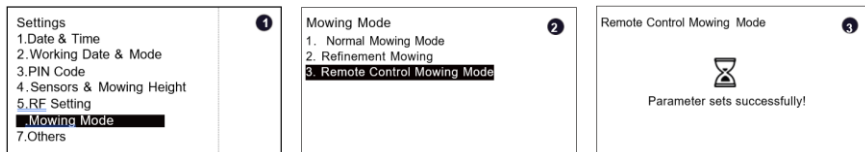
Tímto způsobem robot nejprve poseče trávník ve směru sever-jih podle geomagnetického pole a poté bude sekat ve směru východ-západ.



Režim ořezávání pomocí dálkového ovládání

Otočným tlačítkem vyberte na dálkovém ovladači „Režim ořezávání“.

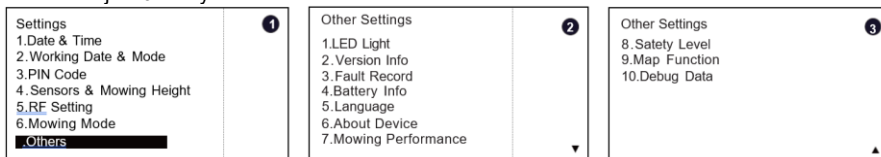
V tomto režimu se robot připojí k mobilnímu telefonu přes Bluetooth a UŽIVATEL bude používat APLIKACI k navigaci ROBOTA a k sekání trávníku.



Nastavení „Jiné“

Otočným tlačítkem vyberte možnost „Jiné“.

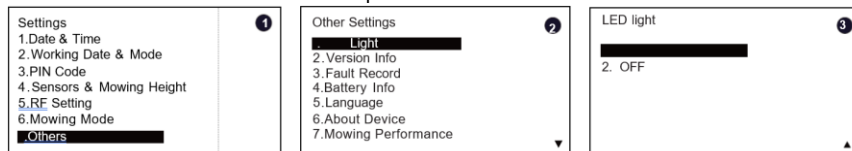
Tato funkce zahrnuje 10 různých nastavení.



nastavení LED světel

Otočným tlačítkem vyberte a aktivujte funkci „LED světla“.

Uživatel může aktivovat nebo deaktivovat LED pásek.



funkční LED světlá

Když LED světla svítí, FUNGUJÍ podle následujícího principu:

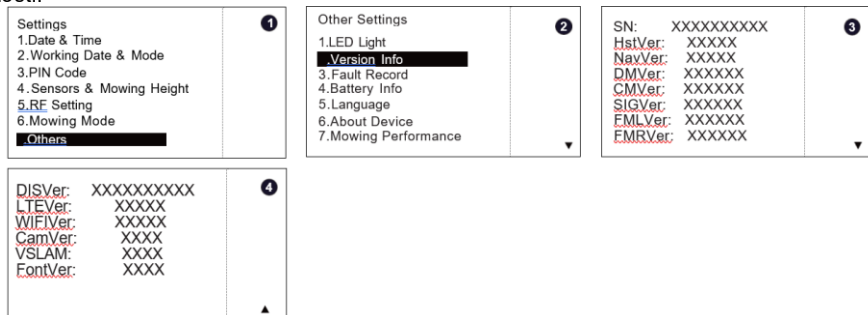
- Svítí zeleně: v pohotovostním režimu nebo v provozu, signál ze satelitu. Je to normální.
- Zelené pulzování: v pohotovostním režimu nebo v provozu je signál satelitu slabý, kamerový systém je funguje.
- Modrá: během nabíjení je signál ze satelitu normální.
- Modré pulzování: během nabíjení je signál ze satelitu slabý, ale funguje.

- Stálá červená: nouzové zastavení / čtení / žádné spojení mezi referenční stanicí a robotem.
- Bliká červeně: chybový stav.
- Bliká žlutě: slabý signál ze satelitu.
- Svítí fialově: v modulu dálkového ovládání, signál satelitu. Je to normální.
- Pulzující fialová: v modulu dálkového ovládání je signál ze satelitu slabý, ale funguje.

Informace o verzi

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Informace“ o verzi.

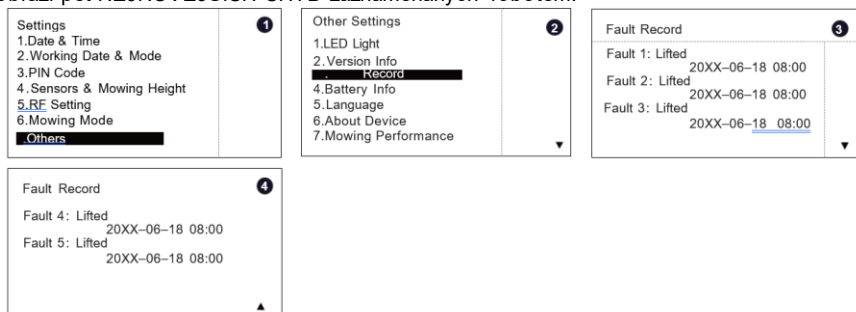
Uživatel si může zkontrolovat informace o zařízení, jako je verze firmwaru, sériové číslo a další technické podrobnosti.



CHYBY V REGISTRACI

Otočným tlačítkem vyberte a A zpřístupněte funkci „Záznam chyb funkce“.

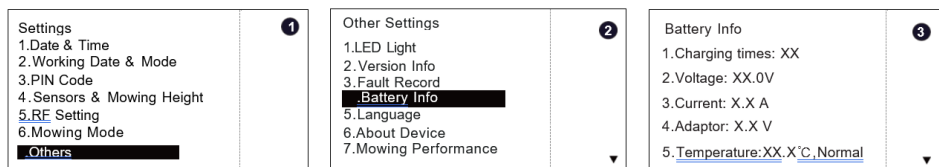
Zde se zobrazí pět NEJNOVĚJŠÍCH CHYB zaznamenaných robotem.



Informace o baterii

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Informace o baterii“.

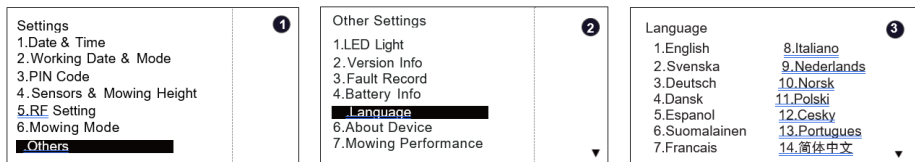
Zde se zobrazí informace o baterii robota.



Jazyk

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Jazyk“.

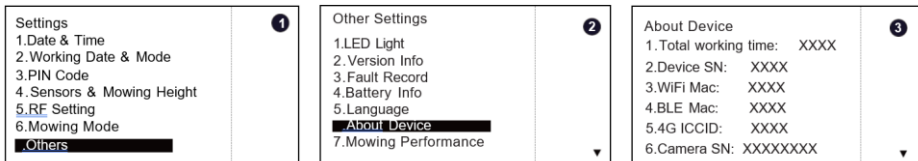
Zde si můžete vybrat jazyk, ve kterém se bude robot zobrazovat.



O zařizení

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „O zařízení“ .

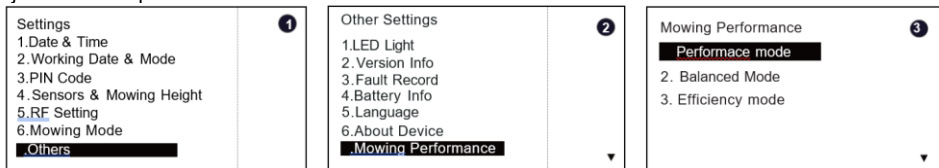
Zde si uživatel může zkontrolovat informace o zařízení.



Snížení výkonu

Otočným tlačítkem vyberte a pomocí tlačítka A zpřístupněte funkci „Výkon“ a „střih vlasů“.

Existují tři REŽIMY pro motor zastříhovače .



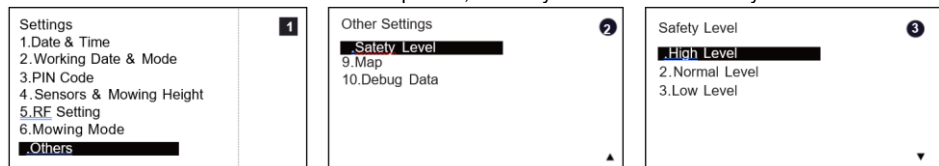
Režimy výkonu motoru zastříhovače

1. výkonu : otáčky motoru zastříhovače jsou 3500 ot./min s maximálním výkonem výstup .
2. Vyvážený režim: otáčky motoru zastříhovače jsou 2850 ot./min, vhodné pro běžný trávník.
3. účinnosti : otáčky motoru zastříhovače jsou 2500 ot./min, což poskytuje nejlepší poměr mezi výkonem a spotřebou energie .

Úroveň bezpečnosti

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Úroveň bezpečnosti“ .

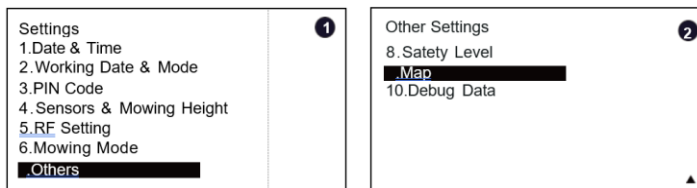
Robotická sekačka na trávumá tři úrovně zabezpečení, ze kterých si uživatel může vybrat.



1. Vysoká úroveň: podle data. Když ROBOT přejde do pohotovostního režimu nebo je stisknuto tlačítko Stop , Robot vyžaduje před aktivací ZADÁNÍ PIN kódu .
2. Normální úroveň: po spuštění nebo po chybě , nebo pokud byl robot v pohotovostním režimu déle než 5 minut, musí uživatel před aktivací robota zadat PIN kód.
3. Nízká úroveň: pouze po spuštění nebo po chybě „What A An “ musí uživatel zadat PIN kód.

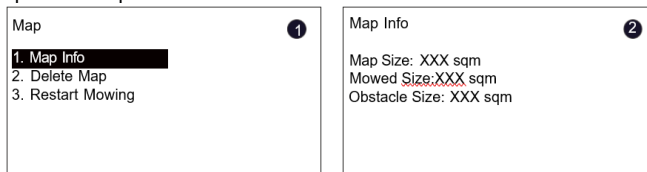
Funkce „Mapa“

Otočným tlačítkem vyberte a stiskněte A pro přístup k funkci „Mapa“ . Prostřednictvím této možnosti může uživatel nastavit aktuální pracovní proud robota s mapou .



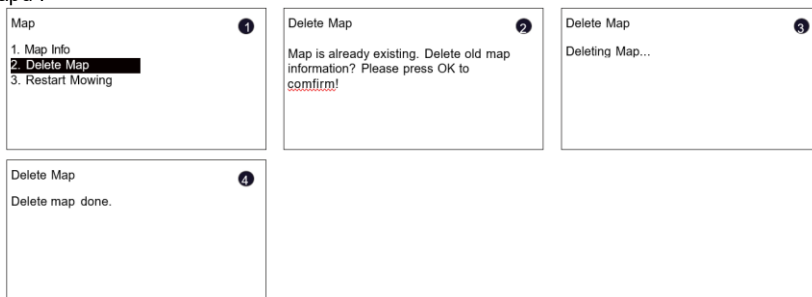
„ Informace o mapě “

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Informace o mapě“. V této sekci si uživatel může zobrazit informace o aktuálně použité mapě.



mapa mazání

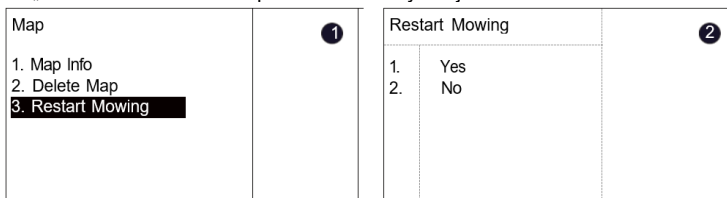
Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Smazat mapu“. Uživatel může v této nabídce smazat aktuálně použitou mapu .



Resetování mapy

Otočným tlačítkem vyberte a aktivujte funkci „Restartovat sečení“ .

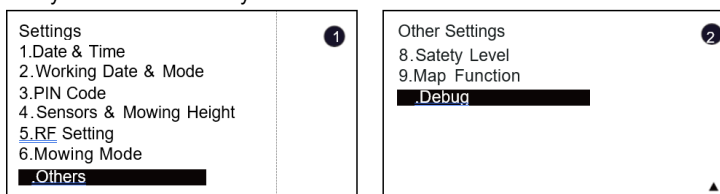
Po aktivaci funkce „Restartovat sekání“ se průběh sekání vynuluje.



Řešení problémů s daty

Otočným tlačítkem vyberte a zpřístupněte funkci „Ladění dat“ .

Tuto funkci používá výhradně autorizovaný servis.



Čištění a údržba

Je důležité udržovat robotickou sekačku v čistotě.

Robot bude snáze stoupat do svahů, pokud budou kola čistá, a nože budou také lépe řezat, pokud budou čisté a ostré. K čištění nikdy nepoužívejte vysokotlaký čistič.

Očištění těla

Použijte měkký kartáč a/nebo vlhký hadřík s běžným čisticím prostředkem.

Čištění spodní strany

Ujistěte se, že je hlavní vypínač v poloze VYPNUTO, a použijte ochranné rukavice. Otočte robota na bok, abyste odkryli spodní stranu, očistěte žací kotouč a rám měkkým kartáčem nebo vlhkým hadříkem. Otáčejte kotoučem, abyste se ujistili, že se volně pohybuje.

Broušení/výměna čepelí;

Pokud jsou čepele opotřebované na jedné straně, lze je otočit.

Pokud jsou nože poškozené nebo vykazují známky nevyváženosti, musí být vyměněny.

1. Otočte zařízení.

2. Odstraňte šrouby nožů ze spodní části zařízení a poté nože otočte.

3. Zajistěte nože pomocí šroubů.

Výměna nožů

3. Vyjměte staré nože a vyměňte je podle výše uvedených kroků.

Zimní skladování

Během zimy skladujte robotickou sekačku, dokovací stanici a napájecí zdroj na suchém místě. Doporučujeme skladování v kůlně, garáži nebo nejlépe v interiéru.

Přístroj připravte na zimní uskladnění takto :

1. dobít baterie až na 80 %.
2. Přepněte hlavní vypínač do polohy „VYPNUTO“.
3. Vyčistěte robotickou sekačku na trávu.
4. Odpojte napájecí kabel ze zásuvky .
5. Odpojte napájecí zdroj od dokovací stanice.

Pokud je to možné, zabalte výrobek do originálního obalu.

recyklace



Nevhazujte elektrická, průmyslová elektronická zařízení a jejich součásti do domovního odpadu! Informace o OEEZ. S ohledem na ustanovení OUG 195/2005 - o ochraně životního prostředí a OUG 5/2015. Spotřebitelé by měli při předávání elektroodpadu zvážit následující pokyny :

- Spotřebitelé mají povinnost neodstraňovat zařízení odpad ELEKTRICKÝ a elektronický zařízení (OEEZ) jako netříděný komunální odpad a shromažďovat odděleně tyto OEEZ.

- Sběr TOHOTO odpadu s názvem (OEEZ) bude být provádět Veřejná sběrná služba v okruhu KAŽDÉHO okresu a prostřednictvím sběrných středisek organizovaných provozovateli, kteří jsou AUTORIZOVÁNI ke sběru OEEZ . Informace poskytnuty úřadem pro ochranu životního prostředí Fond www.afm.ro nebo ČASOPIS Evropské odbory .

- Spotřebitelé mohou bezplatně vrátit OEEZ na určená sběrná místa dříve

Následující tabulka zaznamenává informace o chybách zobrazené na LCD panelu a slouží k informování uživatele o obsahu chyb, k řešení problémů a jejich odstranění. Pokud se spustí chyba a zůstane nevyřešena, je zaznamenána a uložena ve stroji.

Řešení problémů s robotem

Problém	Možné příčiny	Nápravná řešení
Výtah	Senzor zvedání byl aktivován.	Chyba se obvykle automaticky vyřeší. Pokud problém přetrvává, zkontrolujte prosím kryt robota.
Pád	Snímač kolize se aktivoval.	Chyba se obvykle automaticky vyřeší. Pokud problém přetrvává, zkontrolujte prosím kryt robota.
Náklon	Snímač náklonu se aktivoval.	Chyba se obvykle automaticky vyřeší. Pokud přetrvává, umístěte robota na vodorovný povrch a znovu zkontrolujte.
Obrat	Senzor převrácení se aktivoval.	Tato chyba se zobrazí, když se robot převrátí.

Mimo	Robot je mimo virtuální hranici.	Když robot zjistí, že překročil virtuální limit, zobrazí se tato chybová zpráva.
Raina	Dešťový senzor se aktivoval.	Když senzor detekuje déšť, tato informace se zobrazí na obrazovce.
CNtcPro	Motor vyžinače je přehřátý.	Pokud motor běží nepřetržitě s vysokým zatížením, může se jeho teplota zvýšit a zobrazí se tato chyba. Po určité době klidu by se robot měl automaticky obnovit.
Jáma	Robot je zablokovaný.	Pokud robot uvízne v oblasti a nemůže se sám vyprostit, zobrazí se tato chyba. Zkontrolujte oblast a přemístěte robota na otevřené místo.
BatLow	Baterie robota je téměř vybitá.	Tato zpráva se zobrazí, když je úroveň nabití baterie nízká. Nechte robota nabít v dokovací stanici.
CStErr	Motor trimru nelze inicializovat.	Vypněte a znovu zapněte robota. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Tilt1Er / Tilt2Er	Snímač zrychlení nelze inicializovat.	Vypněte a znovu zapněte robota. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Chyba cesty	Robotovi se nepodařilo naplánovat trasu sečení.	Vypněte a znovu zapněte robota. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Žádná mapa	Robot nemá žádné uložené mapy.	Vytvořte a použijte mapu; chyba automaticky zmizí.
Žádná pozice	Robot nemůže získat data o poloze.	Přesuňte robota na volné místo a chvíli počkejte. Pokud hlášení přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Cesta selhá	Robotu se nepodařilo vygenerovat trasu sečení.	Vypněte a znovu zapněte robota. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
SigLost	Robot ztratil navigační data.	Přesuňte robota do otevřeného prostoru a zkontrolujte, zda se může znovu umístit. Pokud problém přetrvává, kontaktujte autorizované servisní středisko Ruris .
485 ERR	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Chyba DSV	Problém s interní komunikací robota.	Postupujte stejným způsobem: vypněte a restartujte; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Chyba DBG	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Chyba RTK	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
RF chyba	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
CHYBA BIT6	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Chyba IMU	Problém s interní komunikací robota.	Vypněte a znovu zapněte robota; pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .

ČASTÉ problémy a jejich řešení**Pokud Robotická sekačka na trávně funguje, postupujte podle výše uvedených pokynů .**

Problém	PŘÍČINA	Nápravná řešení
Robot se zastaví a znovu spustí automaticky po 5–10 sekundách.	Inerciální navigační systém se právě kalibruje.	Robot se automaticky obnoví.
Robot se zastaví a znovu spustí automaticky po 10–20 minutách.	Robot ztratil kontakt se satelitním systémem a čeká na opětovné připojení.	Robot se automaticky obnoví.
Robot se po chvíli zastaví a přejde do pohotovostního režimu.	Robot ztratil signál a nemůže se znovu připojit v nastaveném čase.	Umístěte robota do dokovací stanice a zapněte ho. Zkontrolujte, zda se vrátí satelitní signál. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Zadní kola se protáčí, ale robot se nepohybuje dopředu ani se neotáčí; poté se zastaví a usne. Na obrazovce se zobrazí „Jáma“.	Robot je zablokovaný.	Zkontrolujte, zda je tráva vyšší než 8 cm; pokud ano, je nutné sekat na nižší výšku. Zkontrolujte, zda tráva neklouže; před sečením je nutné počkat, až trávník uschne.
Robot je zaseknutý v malé oblasti za neobkrouženou překážkou a na obrazovce se objeví „kolize“.	Snímač kolize se spouští často v krátkých intervalech a po 20 spouštěních se robot přepne do pohotovostního režimu.	Označte tuto oblast na mapě jako „oblast s překážkou“ a ujistěte se, že virtuální linie je dostatečně daleko od překážky.
Robot nemá v dokovací stanici správně nabíjecí rozhraní a nenabíjí se.	Chyba RTK – mapa byla vytvořena, ale data o poloze se posunula.	Umístěte robota do dokovací stanice, zajistěte signál APNT a znovu vytvořte mapu.
Robot se často vrací do nabíjecí stanice a obrazovka ukazuje vysokou teplotu motoru zastřihovače.	Motor vyžinače se přepne do tepelné ochrany; robot se vrátí do stanice, aby se ochladil, a poté pokračuje v práci.	Zkontrolujte, zda tráva není vyšší než 8 cm nebo zda není příliš silná.
Robot se v dokovací stanici nenabíjí a zobrazuje se zpráva „teplota baterie je příliš vysoká“.	Teplota baterie je vysoká kvůli okolní teplotě.	Jakmile teplota klesne, nabíjení se automaticky obnoví.
Uživatel se nemůže připojit k robotovi přes Bluetooth.	Problém s připojením Bluetooth.	Vypněte a zapněte robota. Zavřete aplikaci REVOLA. Zapněte/vypněte Bluetooth v telefonu. Znovu otevřete aplikaci a zkuste se přihlásit. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Uživatel se nemůže připojit k robotovi přes Wi-Fi pomocí aplikace REVOLA.	Problém s připojením k Wi-Fi.	Vypněte a zapněte robota. Ujistěte se, že se dokovací stanice nachází v dosahu signálu routeru . Zkontrolujte opětovné připojení. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris .
Robot se nespustí a na obrazovce se zobrazí „žádná mapa“.	Mapa nebyla správně vytvořena nebo uložena.	Vytvořte mapu a aktivujte ji.
Na trávníku zůstávají neposečené plochy.	Motor vyžinače se aktivoval proti přetížení a zastavil se na 15 sekund. Ultrazvukový senzor se dokáže vyhnout určitým oblastem a ponechat některé části neořezané.	Robot si zapamatuje neposečené plochy a po úplném pokrytí v jednom směru se vrátí k jejich posekání.
Motor vyžinače se otáčí, ale stříhací výkon je nízký.	Čepele už nejsou dostatečně ostré.	Nahrazuje použité čepele náhradními .

Signál APNT je dobrý, ale robot běží pozpátku nebo náhle mění směr na trávníku.	Příliš vysoká tráva nebo nerovný povrch aktivují ultrazvukový senzor.	Ujistěte se, že tráva není vyšší než 8 cm. Při konfiguraci mapy se vyhněte nerovným oblastem.
Stav LED diod referenční stanice.	Blikající LED diody signalizují abnormální stav referenční stanice a zároveň robotické sekačky. Referenční stanice má pět indikátorů.	LED: Pokud LED dioda bliká nepřetržitě, znamená to, že Robotická sekačka na trávumá problémy s komunikací s referenční stanicí. Zkontrolujte, zda se LED dioda vrátí do stabilního stavu (svítí nepřetržitě). Pokud problém přetrvává, kontaktujte autorizovaný servis Ruris. LED DSG: Pokud LED bliká nepřetržitě, znamená to, že referenční stanice nemůže přijímat stabilní signál. Přemístěte stanici do otevřeného prostoru a znovu zkontrolujte. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris. LED dioda RMG: Pokud LED dioda bliká nepřetržitě, znamená to, že Robotická sekačka na trávumůže získat stabilní signál. Přemístěte robotickou sekačku na otevřené místo a znovu to zkontrolujte. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris. WiFi : Pokud LED dioda bliká nepřetržitě, znamená to, že robot nemůže navázat stabilní připojení WiFi. Přesuňte robota blíže k domácímu routeru a znovu zkontrolujte. Pokud problém přetrvává, obraťte se na autorizované servisní středisko Ruris.

8. PROHLÁŠENÍ O SHODĚ

PROHLÁŠENÍ O SHODĚ ES



Výrobce: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, ne. 111, Administrativní budova, Craiova, Dolj, Rumunsko

Cíl. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Zplnomocněný zástupce: Ing. Stroe Marius Catalin – generální ředitel

Pověřená osoba pro technickou dokumentaci: Ing. Radoi Alexandru – vedoucí výrobního designu

Popis stroje: Akumulátorová Robotická sekačka na trávuna trávu je určena k sekání trávy.

Sériové číslo produktu: AATC00100001RURSTN1500 (kde AA představuje poslední dvě číslice roku výroby, znaky 5 a 7 jsou číslo šarže, znaky 7–12 jsou číslo produktu)

Produkt: Robotická sekačka na trávuna trávu

Model : RURIS

Typ: Sentinel 1500

Typ motoru : Bezkartáčový elektromotor

Šířka řezu: 180 mm

Typ připojení: Bluetooth, Wi-Fi, Aplikace, 4G GPS

Maximální plocha : 1500 m²

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, výrobce, v souladu s nařízením GD 1029/2008 - o podmínkách uvádění strojních zařízení na trh, **směrnici 2006/42/ES** - bezpečnostní požadavky a normou EN ISO 12100:2010 - Strojní zařízení. Bezpečnost, **směrnice 2014/35/EU**, HG 409/2016 o zařízeních nízkého napětí, **směrnice 2014/30/EU** o elektromagnetické kompatibilitě (HG 487/2016 o elektromagnetické kompatibilitě, aktualizovaná 2019), **směrnice 2014/53/EU** (provedená v Rumunsku **ROZHODNUTÍM č. 740 ze dne 5. října 2016** o dodávání rádiových zařízení na

trh), **směrnice 2011/65/EU** ze dne 8. června 2011 o omezení používání některých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních, ve znění směrnice 2015/863/EU, příloha 2, prohlašujeme, že byly provedeny všechny nezbytné série rádiových zkoušek za účelem certifikace shody výrobku se stanovenými normami a prohlašujeme, že splňuje hlavní požadavky na bezpečnost, neohrožuje život, zdraví, bezpečnost práce a nemá negativní vliv na životní prostředí.

Níže podepsaný Stroe Catalin, zástupce výrobce, prohlašuje na vlastní odpovědnost, že výrobek splňuje následující evropské normy a směrnice:

- **Směrnice 2006/42/ES** – požadavky na bezpečnost a ochranu, směrnice 2014/35/EU, o zařízeních nízkého napětí
- EN 13857:2008** – Bezpečnost strojních zařízení – Bezpečné vzdálenosti k zabránění vniknutí horních a dolních končetin do nebezpečných zón
- EN 60335-2-29:2004** - Elektrické spotřebiče pro domácnost a podobné účely - Bezpečnost - Část 2-29: Zvláštní požadavky na nabíječky baterií
- EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2+A15:2021** - Elektrické spotřebiče pro domácnost a podobné účely - Bezpečnost - Část 1: Všeobecné požadavky
- EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021** - Bezpečnost domácích a podobných elektrických spotřebičů. Část 2-107: Zvláštní požadavky na bateriové elektrické robotické sekačky na trávu
- EN 61558-1:2019** - Bezpečnost transformátorů, tlumivek, napájecích zdrojů a jejich kombinací. Část 1: Obecné požadavky a zkoušky
- IEC 61558-2-16:2009/AMD1:2013** – Dodatek 1 – Bezpečnost transformátorů, tlumivek, napájecích zdrojů a podobných výrobků pro napájecí napětí do 1100 V včetně – Část 2-16: Zvláštní požadavky a zkoušky pro spínané napájecí zdroje a transformátory pro spínané napájecí zdroje
- EN 62841-1:2015** - Ruční elektromotorické nářadí, přenosné nářadí a zahradní stroje - Bezpečnost - Část 1: Všeobecné požadavky
- EN 62233:2008+AC:2008** – Metody měření elektromagnetických polí z elektrických spotřebičů pro domácnost a podobné účely s ohledem na expozici člověka
- EN IEC 60730-1:2025** – Automatické elektrické řídicí jednotky. Část 1: Všeobecné požadavky
- EN 61508-3:2011** – Funkční bezpečnost elektrických/elektronických/programovatelných elektronických systémů souvisejících s bezpečností. Část 3: Požadavky na software
- EN 61508-7:2011** – Funkční bezpečnost elektrických/elektronických/programovatelných elektronických systémů souvisejících s bezpečností. Část 7: Přehled technik a měření
- EN 62479:2010** – Posuzování shody nízkopříkonových elektrických a elektronických zařízení se základními omezeními expozice lidí elektromagnetickým polím (10 MHz–300 GHz)
- IEC 62133-2:2017** – Alkalické a jiné kyselá akumulátory – Bezpečnostní požadavky na přenosné uzavřené akumulátory a baterie z nich vyrobené, určené pro použití v přenosných aplikacích. Část 2: Lithiové systémy
- EN 60127-1:2006** - Miniaturní pojistky. Část 1: Definice miniaturních pojistek a obecné požadavky na miniaturní náhradní prvky
- EN 60384-14:2013/A1:2016** - Pevné kondenzátory pro použití v elektronických zařízeních - Část 14: Dílčí specifikace - Pevné odrušovací kondenzátory pro připojení k napájení
- EN IEC 61051-1:2019** – Varistory pro použití v elektronických zařízeních. Část 1: Obecná specifikace
- Směrnice 2014/30/EU** o elektromagnetické kompatibilitě, směrnice 2014/53/EU (provedená v Rumunsku ROZHODNUTÍM č. 740 ze dne 5. října 2016):
- EN 50665:2017** – Výrobková norma pro posuzování elektronických a elektrických zařízení z hlediska omezení expozice lidí elektromagnetickým polím (0 Hz – 300 GHz)
- EN 50663:2017** – Výrobková norma pro posuzování shody nízkopříkonových elektrických a elektronických zařízení se základními omezeními týkajícími se vystavení lidí elektromagnetickým polím (10 MHz – 300 GHz)
- EN 62311:2008** – Hodnocení elektrických a elektronických zařízení s ohledem na omezení vystavení lidí elektromagnetickým polím (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 62311:2020** – Hodnocení elektrických a elektronických zařízení s ohledem na omezení vystavení lidí elektromagnetickým polím (0 Hz - 300 GHz)
- EN IEC 55014-1:2021** – Elektromagnetická kompatibilita. Požadavky na domácí spotřebiče, elektrické nářadí a podobné přístroje. Část 1: Emise
- EN IEC 55014-2:2021** - Elektromagnetická kompatibilita. Požadavky na domácí spotřebiče, elektrické nářadí a podobné přístroje. Část 2: Odolnost. Norma pro skupinu výrobků
- EN 61000-3-2:2019/A1:2021** - Elektromagnetická kompatibilita (EMC) - Část 3-2: Meze - Meze pro emise harmonických proudů (vstupní proud zařízení ≤ 16 A na fázi)
- EN 61000-3-3:2013/A2:2021** - Elektromagnetická kompatibilita (EMC) - Část 3-3: Meze - Omezení kolísání napětí, kolísání napětí a fluktu v veřejných nízkonapěťových napájecích sítích pro zařízení se jmenovitým fázovým proudem ≤ 16 A, na která se nevztahují omezení připojení

EN 301 489-1 V2.2.3 – Norma pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC) rádiových zařízení a služeb. Část 1: Společné technické požadavky. Harmonizovaná norma pro elektromagnetickou kompatibilitu

EN 301 489-3 V2.3.2:2023 - Norma pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC) rádiových zařízení a služeb. Část 3: Specifické podmínky pro zařízení krátkého dosahu (SRD) pracující ve frekvenčním rozsahu 9 kHz až 246 GHz. Harmonizovaná norma pro elektromagnetickou kompatibilitu

EN 301 489-17 V3.3.1:2024 - Norma pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC) rádiových zařízení a služeb. Část 17: Specifické podmínky pro zařízení pro širokopásmový přenos dat. Harmonizovaná norma pro elektromagnetickou kompatibilitu

EN 301 489-19 V2.2.1:2022 – Norma pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC) rádiových zařízení a služeb. Část 19: Specifické podmínky pro mobilní pozemské stanice pouze pro příjem (ROMES) pracující v pásmu 1,5 GHz poskytující datovou komunikaci a pro přijímače GNSS pracující v pásmu RNSS poskytující data o poloze, navigaci a čase. Harmonizovaná norma pro elektromagnetickou kompatibilitu

EN 301 489-52 V1.2.1:2021 - Norma pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC) rádiových zařízení a služeb; Část 52: Specifické podmínky pro rádiová zařízení a pomocná zařízení pro mobilní komunikační zařízení (EU); Harmonizovaná norma pro elektromagnetickou kompatibilitu

EN 300 328 V2.2.2:2020 - Širokopásmové přenosové systémy. Zařízení pro přenos dat pracující v pásmu 2,4 GHz. Harmonizovaná norma pro přístup k rádiovému spektru

EN 300 220-2 V3.2.1:2018 - Zařízení krátkého dosahu (SRD) pracující v kmitočtovém pásmu 25 MHz až 1000 MHz. Část 2: Harmonizovaná norma pro přístup k rádiovému spektru pro nespecifikovaná rádiová zařízení

EN 303 413 V1.2.1:2021 - Družicové systémy a pozemské stanice (SES). Přijímače globálního navigačního družicového systému (GNSS). Rádiová zařízení pracující v kmitočtových pásmech 1164 MHz až 1300 MHz a 1559 MHz až 1610 MHz. Harmonizovaná norma pro přístup k rádiovému spektru.

EN 301 908-1 V15.2.1:2023 - Celulární sítě IMT. Harmonizovaná norma pro přístup k rádiovému spektru. Část 1: Úvod a společné požadavky. Verze 15

EN 301 908-13 V13.2.1:2022 - Buněčné sítě IMT. Harmonizovaná norma pro přístup k rádiovému spektru. Část 13: Uživatelské zařízení (UE) pro vylepšený univerzální pozemní rádiový přístup (E-UTRA)

Směrnice 2006/42/ES – o strojních zařízeních – uvádění strojních zařízení na trh

Směr 2014/30/EU - o elektromagnetické kompatibilitě (GD 487/2016 o elektromagnetické kompatibilitě, aktualizováno 2019);

Směrnice 2014/35/EU, GD 409/2016 – o zařízeních nízkého napětí

Směrnice 2014/53/EU – o harmonizaci právních předpisů členských států týkajících se dodávání rádiových zařízení na trh (**ROZHODNUTÍ č. 740 ze dne 5. října 2016 o dodávání rádiových zařízení na trh**)

Směrnice 2011/65/EU ze dne 8. června 2011, ve znění směrnice 2015/863/EU, příloha 2 – o omezení používání některých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních

Shoda tohoto výrobku se základními požadavky směrnice o rádiových zařízeních 2014/53/EU byla ověřena následujícím oznámeným subjektem s Č. 0123 :

Servis produktů TÜV SÜD na základě certifikátu číslo TPS-RED500909 i01, vydaného 22.04.2025.

Další použité normy nebo specifikace:

- **SR EN ISO 9001** - Systém managementu kvality
- **SR EN ISO 14001** - Systém environmentálního managementu
- **SR ISO 45001:2018** - Systém managementu bezpečnosti a ochrany zdraví při práci.

Značka a název výrobce: SH&T Co. Ltd

Poznámka: Technická dokumentace je majetkem výrobce.

Poznámka: Toto prohlášení je v souladu s originálem.

Doba platnosti: 10 let od data schválení.

Místo a datum vydání: **Craiova, 02.12.2025**

Rok použití označení CE: **2025**

Registrační číslo: **1503/02.12.2025**

Oprávněná osoba a podpis: Ing. Stroe Marius Catalin

Generální ředitel SC RURIS IMPEX SRL



Výrobce: SC RURIS IMPEX SRL

Bvd . Decebal, ne. 111, Administrativní budova, Craiova, Dolj, Rumunsko

Cíl. 0351 464 632, www.ruris.ro, info@ruris.ro

Zplnomocněný zástupce: Ing. Stroe Marius Catalin – generální ředitel

Pověřená osoba pro technickou dokumentaci: Ing. Radoi Alexandru – vedoucí výrobního designu

Popis stroje: Robotická sekačka na trávu určena k sekání trávy.

Sériové číslo produktu: AATC00100001RURSTN1500 (kde AA představuje poslední dvě číslice roku výroby, znaky 5 a 7 jsou číslo šarže, znaky 7–12 jsou číslo produktu)

Produkt: Robotická sekačka na trávu na trávu

Model : RURIS

Typ: Sentinel 1500

Typ motoru : Bezkartáčový elektromotor

Šířka řezu: 180 mm

Typ připojení: Bluetooth, Wi-Fi , Aplikace, 4G GPS

Maximální plocha : 1500 m²

Naměřená hladina akustického tlaku : 55 dB **Maximální hladina akustického výkonu:** 63 dB

Hladina akustického výkonu je certifikována společností TÜV Rheinland zprávou č. CN25A58Q 001 ze dne 08.08.2024 v souladu s ustanoveními normy EN ISO 3744:2010.

My, SC RURIS IMPEX SRL Craiova, výrobce, v souladu s nařízením GD 1029/2008 - o podmínkách uvádění strojních zařízení na trh, **směrnici 2006/42/ES** - bezpečnostní požadavky a normou EN ISO 12100:2010 - Strojní zařízení. Bezpečnost , **směrnice 2014/35/EU** , HG 409/2016 o zařízeních nízkého napětí, **směrnice 2014/30/EU** o elektromagnetické kompatibilitě (HG 487/2016 o elektromagnetické kompatibilitě, aktualizovaná 2019), **směrnice 2014/53/EU** (provedená v Rumunsku **ROZHODNUTÍM č. 740 ze dne 5. října 2016** o dodávání rádiových zařízení na trh), **směrnice 2011/65/EU** ze dne 8. června 2011 o omezení používání některých nebezpečných látek v elektrických a elektronických zařízeních, ve znění směrnice 2015/863/EU, příloha 2, prohlašujeme, že byly provedeny všechny nezbytné série rádiových zkoušek za účelem certifikace shody výrobku se stanovenými normami a prohlašujeme, že splňuje hlavní požadavky na bezpečnost, neohrožuje život, zdraví, bezpečnost práce a nemá negativní vliv na životní prostředí.

Níže podepsaný Stroe Catalin, zástupce výrobce, prohlašuje na vlastní odpovědnost, že výrobek splňuje následující evropské normy a směrnice:

EN 3744:2010: Akustika - Stanovení hladin akustického výkonu a hladin akustické energie zdrojů hluku pomocí akustického tlaku - Inženýrské metody za podmínek blízkých podmínkám volného pole nad odrazivou rovinou
EN 50636-2-107:2015+A1+A2+A3:2021 - Bezpečnost domácích a podobných elektrických spotřebičů. Část 2-107: Zvláštní požadavky na robotické sekačky na trávu napájené z baterií

Další použité normy nebo specifikace:

- **SR EN ISO 9001** - Systém managementu kvality
- **SR EN ISO 14001** - Systém environmentálního managementu
- **ISO 45001:2018** - Systém managementu bezpečnosti a ochrany zdraví při práci.

Poznámka: Technická dokumentace je majetkem výrobce.

Poznámka: Toto prohlášení je v souladu s originálem.

Doba platnosti: 10 let od data schválení.

Místo a datum vydání: **Craiova, 02.12.2025**

Rok použití označení CE: **2025**

Registrační číslo: **1504/02.12.2025**

Oprávněná osoba a podpis:

Inženýr Stroe Marius Catalin

Generální ředitel SC RURIS IMPEX SRL