

BELROBOTICS

Gebrauchsanweisung der Belrobotics Rasenmähroboter – Modelle 2013



BELROBOTICS 
THE GRASS MASTERS

INHALTSVERZEICHNIS

1. Für ihre Sicherheit und die der Anderen.....	3
A. Sicherheit von Kindern und sicherheitsbedürftigen Personen	3
B. Vor Inbetriebnahme des Roboters.....	3
C. Inbetriebnahme.....	4
D. Wartung und Lagerung.....	4
E. Haftung.....	5
2. Anweisungen & Piktogramme.....	6
3. Beschreibung.....	8
A. Allgemeine Beschreibung	8
B. Beschreibung der Komponenten des BigMow.....	9
C. Beschreibung der Komponenten des ParcMow	10
D. Beschreibung der Komponenten des GreenMow.....	11
4. Technische Daten	12
5. Allgemeine Bedienungsanleitung.....	13
A. Bedienung des Rasenmähers.....	13
B. Einstellung der Schnitthöhe	13
C. Sicherheits-Sensoren	14
6. Erste Inbetriebnahme	15
A. Batterien	15
B. Einstellungen & Optionen.....	15
C. Start/Stopp des Roboters	15
7. Bedienung des Roboters	16
A. Bedienung der Tastatur und des Display.....	16
B. Den Roboter zurück zur Ladestation schicken.....	17
C. Akustische und visuelle warnmeldungen	18
D. Navigation innerhalb des Menüs.....	18
E. Einstellung der Optionen.....	22
8. Wartung	25
A. Batterien	25
B. Reinigung	25
C. Ladkontakte	25
D. Winterlagerung.....	25
E. Wartung der Mähmesser	26
9. Installation.....	26
10. Fehlerbehebung	27

1. FÜR IHRE SICHERHEIT UND DIE DER ANDEREN

Der robotisierte Rasenmäher von *Belrobotics* wurde eigens dazu entwickelt um die Sicherheit der Nutzer und der Anreiner zu gewährleisten. Das spezifische Design seiner Schneidköpfe ist patentiert, neben anderen exklusiven technischen Neuheiten. Beim Kontakt mit festen Objekten, werden die Schneidköpfe automatisch eingezogen, was ein wesentlicher Vorteil darstellt.

Nebenbei ermöglicht es ihm sein integriertes Sonarsystem, die Anwesenheit von Personen und Objekten in seiner Umgebung auszumachen und sofort die Geschwindigkeit zu verringern. Bei leichtem Kontakt mit einem festen Hindernis, stoppt der Rasenmäher automatisch und ändert seine Richtung.

Spezielle Sensoren erkennen wenn der laufende Roboter vom Boden abgehoben wird und die Rotation der Schneidköpfe wird sofort gestoppt um jede Verletzung zu vermeiden.

Im Gegensatz zu traditionellen robotisierten Rasenmähern, garantiert Ihnen der *Belrobotics* Rasenmäheroboter, Ruhe und Sicherheit auf ihrem Rasen. Bei der Handhabung des Roboters ist es jedoch wichtig, bestimmte Standardvorkehrungen zu beachten.

A. SICHERHEIT VON KINDERN UND SICHERHEITSBEDÜRFTIGEN PERSONEN

- Dieses Produkt ist nicht dafür bestimmt, gehandhabt zu werden, durch Kinder oder Personen mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten. Es sollte auch nicht durch Personen gehandhabt werden die, mangels Erfahrung und Fachwissen das Gerät nicht ohne Aufsicht oder ohne Anweisung durch eine verantwortliche Person sicher benutzen können. In allen Fällen muss eine verantwortliche Person die sichere Handhabung überwachen.
- Lassen Sie Kinder nicht mit dem Roboter oder die Ladestation zu spielen.
- Halten Sie Kinder und Haustiere fern, wenn der Roboter in Betrieb ist.
- Unbeaufsichtigte Kinder dürfen keine Wartungsarbeiten am Roboter und an die Ladestation unternehmen oder durchführen.

B. VOR INBETRIEBNAHME DES ROBOTERS

- Lesen Sie sorgfältig und vollständig diese Bedienungsanleitung durch.
- Vergewissern Sie sich, dass eine physische Barriere an kritischen Stellen (Straßenrand, Zufahrt, Schwimmbad, Gartenteich, etc..) installiert ist.
- Vergewissern Sie sich, dass nichts ist auf dem Rasen herumliegt (Spielzeug, Baumäste, etc..).
- Ist ihr Rasen mit einer Sprinkleranlage ausgestattet, programmieren Sie Ihren Roboter so, dass er mindestens eine Stunde vor Inbetriebnahme der Sprinkler zur Ladestation zurückkehrt.
- Mehrere Personen sind erforderlich um den Roboter zur Wartung oder zum Transport anzuheben.

C. INBETRIEBNAHME

- Auch nach Kenntnisnahme der Gebrauchsanweisung ist es sinnvoll, bei der ersten Inbetriebnahme einige Test-Manöver durchzuführen, um die wichtigsten Kontrollen und Funktionen zu lokalisieren.
- **Achtung**, reichen Sie **niemals** mit ihrer Hand oder ihrem Fuß unter den laufenden Roboter, vor allem in der Zone, die sich vor den Rädern befindet.
- Schalten Sie immer den Roboter vorschriftsmäßig aus und warten Sie bis zum völligen Stillstand der Schneidköpfe bevor Sie den Apparat hochheben, bewegen oder vor irgendwelcher Handhabung oder Wartung des Apparats.
- Stoppen Sie niemals den Roboter in einem Hang.

Diese Vorkehrungen sind für Ihre Sicherheit unumgänglich. Doch diese Sicherheits-Empfehlungen sind bei weitem nicht die Einzigen, üben Sie also jederzeit Vorsicht bei der Nutzung ihres Roboters aus.

- **Schließen Sie niemals** ein externes elektrisches Element an die Batterie an.
- Laden Sie **niemals** Akkus außerhalb des Roboters auf und verwenden Sie ausschließlich die vorgesehene Ladestation.
- Verwenden Sie **niemals** ein anderes Ladegerät (Ladegerät für Auto-Batterien, etc..).

Diese Vorkehrungen sind notwendig für das reibungslose Funktionieren der Batterien sowie zur Wahrung des Garantieschutz.

D. WARTUNG UND LAGERUNG

- Warten Sie regelmäßig ihren Roboter, wie im Wartungsplan vorgesehen: eine gute Pflege garantiert Ihnen höchste Effizienz, optimale Leistung und eine lange Lebensdauer ihres Roboters.
- Ziehen Sie den Netzstecker bevor jegliche Arbeit an die Ladestation.
- Schalten Sie immer den Netzschalter des Roboters auf die OFF Position, bevor Sie am Roboter arbeiten.
- Kontrollieren Sie regelmäßig den festen Sitz der Schrauben an den wichtigsten Teilen des Roboters.
- Ihr Roboter ist ein elektrisches Gerät - es darf nie mit Wasser gereinigt oder sauber gespritzt werden.
- Tragen Sie Schutzhandschuhe wenn Sie an den Schneidköpfen arbeiten wollen.
- Wechseln Sie immer die verschlissenen Teile aus und benützen Sie Originalersatzteile von *Belrobotics* um die vorgesehene Leistung sowie die sichere Handhabung zu wahren.

Die Nichtbeachtung dieser Anweisungen kann zu schweren Körperverletzungen oder erheblichen Sachschäden führen.

E. HAFTUNG

- Bei unsachgemäßer Verwendung und Nicht-Einhaltung der Anweisungen dieser Gebrauchsanweisung, entfällt jegliche Haftung von *Belrobotics*.
- Es ist verboten jegliche Änderungen an Ihren Roboter durchzuführen, ohne vorherige Zustimmung von *Belrobotics*. Jegliche Veränderung oder Eingriff der nicht durch *Belrobotics* erlaubt ist, kann die Nutzung Ihres Roboters gefährlich machen und zu schweren Verletzungen während des Gebrauchs führen.
- Die Verwendung von "Nicht-Original" Ersatzteilen, neben der Tatsache, dass er die Sicherheit des Benutzers gefährdet, hebt die Garantie für daraus resultierende Schäden auf.

Die Firma *Belrobotics* verweigert jegliche Verantwortung für Schäden die bei der Verwendung von "Nicht-Original" Ersatzteilen aufkommen könnten.

2. ANWEISUNGEN & PIKTOGRAMME

	Lesen Sie die Bedienungsanleitung sorgsam durch und vergewissern Sie sich, dass Sie den Inhalt verstanden haben, bevor Sie Ihren Roboter in Betrieb nehmen.
	Dieser automatisierte Rasenmäher kann, bei falscher Anwendung, eine Gefahr darstellen. Für eine optimale Nutzung und Sicherheit, müssen die Betriebsanleitungen und Sicherheitsvorkehrungen beachtet werden.
	Füße und Hände müssen immer fern von den rotierenden Schneidköpfen gehalten werden und dürfen nie unter die Haube des Roboters geraten, wenn dieser in Betrieb ist. Legen Sie keine Gegenstände auf das Chassis des Roboters.
	Nicht auf den Roboter steigen oder sich darauf setzen.
	Vorsicht vor weg-geschleuderten Bruchteilen.
	Wenn der Roboter in Betrieb ist, halten Sie einen Sicherheitsabstand ein.
	Verwenden Sie niemals den Roboter, wenn Kinder, Haustiere oder nicht informierte Personen sich in der Mähzone befinden. Betreiben Sie nur Ihren Rasenmähroboter wenn die Mähzone frei ist.
	Falls der Roboter transportiert oder zur Wartung gehandhabt werden muss, heben Sie ihn immer mit Hilfe einer weiteren Person an. Packen Sie den Roboter an den dafür vorgesehenen Stellen am Chassis an. Vergewissern Sie sich dass der Roboter abgeschaltet ist, bevor Sie ihn handhaben oder transportieren(Hauptschalter auf OFF).
	Den Roboter nicht abspritzen und nicht mit Wasser reinigen. Den Roboter nicht mit einem Hochdruckreiniger säubern. Den Roboter nicht unter einen aktiven Rasensprinkleranlage funktionieren lassen.
	Verwenden Sie immer geeignete Schutzhandschuhe bei Handhabung des Roboters.
	Dieses Produkt unterliegt der EU Direktive über die getrennte Rücknahme elektrischer und elektronischer Geräte und darf nicht über den normalen Abfallweg entsorgt werden. Enthält Lithium.



BigMow



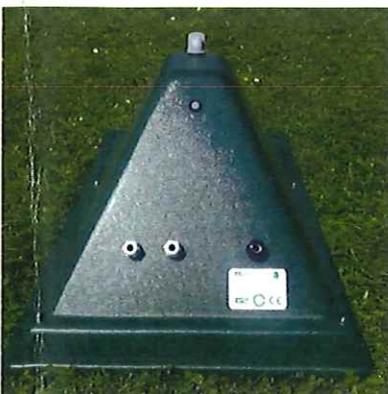
ParcMow



GreenMow



Station



BELROBOTICS 
THE GRASS MASTERS

Ref.: STNN13

Input: 230V AC 50Hz

Output: 32V DC (SELV) - 10A max.



3. BESCHREIBUNG

A. ALLGEMEINE BESCHREIBUNG

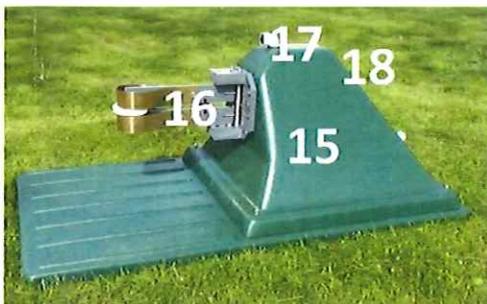
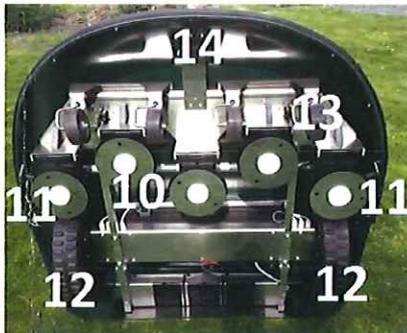
Der Belrobotics Roboter ist ein vollautomatischer Rasenmäher. Er kann auf Grundflächen von bis zu 2 Hektar angewendet werden, was dem Eigentümer ermöglicht seinen Rasen in dauerhafter und autonomer Weise zu pflegen.

Der Roboter bewegt sich innerhalb eines Einsatz Perimeter, der von einem vergrabenen elektrischen Abgrenzungs-Draht definiert ist. Innerhalb dieser Zone bewegt er sich nach dem Zufallsprinzip. Er passt sich an seine Umwelt an, indem er anhand seines Sonar-Systems und verschiedener anderer Sensoren, Hindernisse umgeht. Wenn die Batterien entladen sind, kehrt der Roboter automatisch zur Ladestation zurück um sich wiederaufzuladen.

Der Roboter ist mit verschiedenen Sensoren ausgerüstet, die die Sicherheit gewährleisten, im Fall von fehlerhafter Handhabung durch den Benutzer.

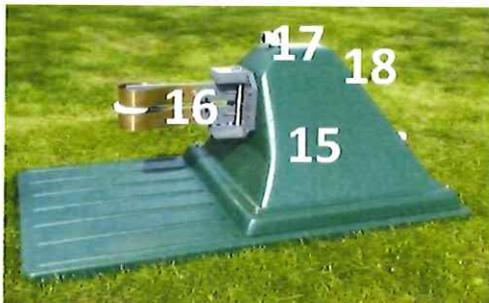
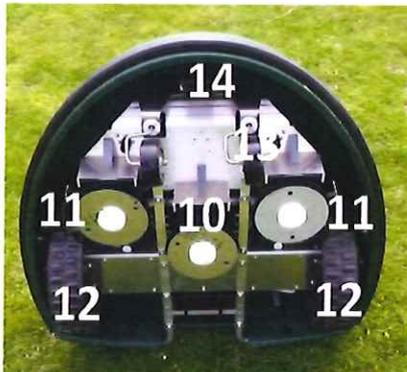
Darüber hinaus ist der Roboter mit hochentwickelten Technologien ausgerüstet. Seine Elektronik und sein internes Programm registrieren und verwalten in Echtzeit alle Informationen die ihm seine zahlreichen Sensoren zuleiten, um jede Situation optimal zu bewältigen.

B. BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN DES BIGMOW



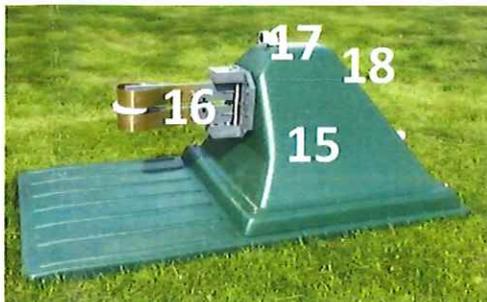
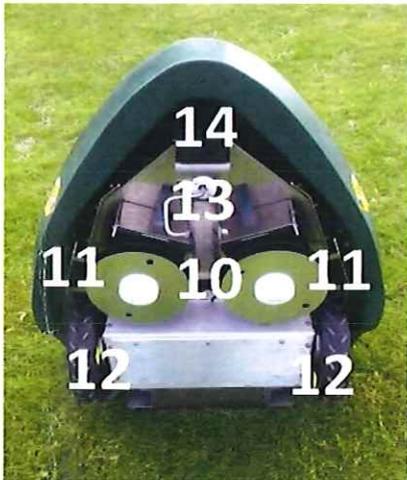
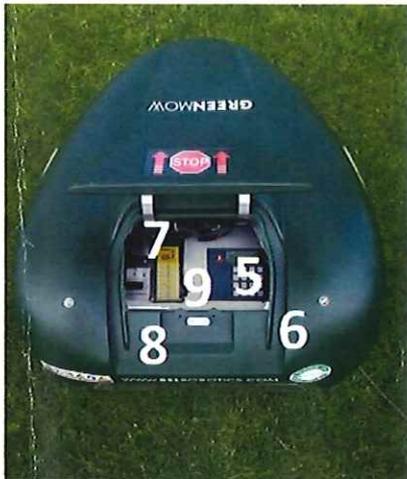
1	Karosserie
2	Hinderniserkennung - Sonar
3	Hinderniserkennung - Abtaster-Ring
4	Ladekontakte
5	Tastatur und Display
6	Hauptschalter - Roboter ON/OFF
7	Hebel zur Einstellung der Schnitthöhe
8	Batteriergehäuse
9	Gehäuse in dem sich die Elektronik befindet
10	Schneidköpfe (x5)
11	Rotorschutzklappen
12	Antriebsräder
13	Vorderräder (x4)
14	Sensor des elektrischen Abgrenz-Draht
15	Ladestation
16	Ladearm
17	Stations-Sonar
18	LED Signalleuchten

C. BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN DES PARCMOW



1	Karosserie
2	Hinderniserkennung - Sonar
3	Hinderniserkennung - Abtaster-Ring
4	Ladekontakte
5	Tastatur und Display
6	Hauptschalter - Roboter ON/OFF
7	Hebel zur Einstellung der Schnitthöhe
8	Batteriegehäuse
9	Gehäuse in dem sich die Elektronik befindet
10	Schneidköpfe (x3)
11	Rotorschutzklappen
12	Antriebsräder
13	Vorderräder (x2)
14	Sensor des elektrischen Abgrenz-Draht
15	Ladestation
16	Ladearm
17	Stations-Sonar
18	LED Signalleuchten

D. BESCHREIBUNG DER KOMPONENTEN DES GREENMOW



1	Karosserie
2	Hinderniserkennung - Sonar
3	/
4	Ladekontakte
5	Tastatur und Display
6	Hauptschalter - Roboter ON/OFF
7	Hebel zur Einstellung der Schnitthöhe
8	Batteriengehäuse
9	Gehäuse in dem sich die Elektronik befindet
10	Schneidköpfe (x2)
11	Rotorschutzklappen
12	Antriebsräder
13	Vorderrad (x1)
14	Sensor des elektrischen Abgrenz-Draht
15	Ladestation
16	Ladearm
17	Stations-Sonar
18	LED Signalleuchten

4. TECHNISCHE DATEN

	BigMow	ParcMow	GreenMow
Antrieb	125W 2-Rad, ϕ 45 cm	92W 2-Rad, ϕ 36 cm	58W 2-Rad, ϕ 26 cm
Arbeitsgeschwindigkeit	3,6 km/h	2,9 km/h	2,2 km/h
Maximaler Neigungsgrad	30%	30%	30%
Batterie Typ/Leistung	Li-Ion / 15Ah	Li-Ion / 10Ah	Li-Ion / 10Ah
Maximaler Stromverbrauch des Roboters über 9 Monate	800 kWh	555 kWh	450 kWh
Karosserie	ABS	HD-PE	HD-PE
Lärmpegel (1m)	< 65 dB	< 65 dB	< 62 dB
Dimensionen L x B x H	120 x 120 x 50 cm	102 x 100 x 45 cm	80 X 65 x 36 cm
Gewicht	51 kg	36 kg	25 kg
Mähbreite	105cm / 5 Köpfe	65cm / 3 Köpfe	44cm / 2 Köpfe
Mähhöhe	11 Einstellungen Von 22 bis 80mm	8 Einstellungen Von 22 bis 65mm	8 Einstellungen Von 22 bis 75mm
Maximale Mähfläche	Bis zu 20.000 m ²	Bis zu 10.000 m ²	Bis zu 6.000 m ²
Kontakt Sensor	Ja	Ja	Nein
Hindernis Sensor	Ja	Ja	Ja
Anhebe Sensor	Ja	Ja	Ja
Wasserdichter Sonar	Ja	Ja	Ja

	Ladestation
Ein- / Ausgangsspannung	Eingang : 230 Vac 50Hz / Ausgang : 32Vdc
Stromverbrauch	3W (Signalübertragung), 320W (beim laden des Roboters)
Signalübertragung	0,12A rms Maximum
Gewicht	6 kg
Dimensionen	85 x 45 x 35 cm

5. ALLGEMEINE BEDIENUNGSANLEITUNG

A. BEDIENUNG DES RASENMÄHERS

Der *Belrobotics* Roboter mäht den Rasen nach dem "Zufallsprinzip". Das heißt, er wählt seine Bahn auf dem Rasen ohne vorbestimmte Richtung aus. Wenn er auf ein Hindernis trifft oder das Signal bekommt, dass er am vergrabenen Abgrenzungsdraht angekommen ist, wählt der Bordcomputer eine neue Richtung. Auf diese Weise ist die gemähte Bahn nie die Gleiche und der Roboter fährt verschiedene Zonen ab. Letztendlich jedoch, wird jeder Quadratmeter der Mähfläche effektiv geschnitten. Bei Rasenflächen mit dichterem Bewuchs, passt der Roboter automatisch seinen Mäh-Stil an die Umgebung an. Er fährt langsamer oder schaltet um auf einen systematischen Mäh-Modus, nach dem Schachbrettprinzip.

Wenn die Batterien wieder aufgeladen werden müssen, folgt der Roboter den Abgrenzungsdraht bis zur Ladestation. Wenn die Batterien wieder komplett aufgeladen sind, macht er sich automatisch wieder an die Arbeit.

Wenn kein Bedarf zum Mähen des Rasens ist, detektiert dass der Roboter und bleibt an der Ladestation, im Wartemodus. Et nimmt später das Rasenmähen wieder auf. Er arbeitet nur, wenn es notwendig ist.

B. EINSTELLUNG DER SCHNITTHÖHE

I. Einstellung

Die Schnitthöhe kann zwischen 'x' mm und 'y' mm mit festen Zwischenwerten eingestellt werden (siehe Tabelle auf Seite 12).



a. Haube anheben



b. Schnitthöhen
Einstellungsarm anheben.



c. Das Einstellungs Lineal
in die gewünschte
Stellung bringen.

C. SICHERHEITS-SENSOREN

Der Roboter ist mit einem Sonar-System und zahlreichen Kollisionssensoren ausgestattet. Dies ermöglicht es ihm zu verlangsamen und die Richtung zu ändern, wenn er Hindernisse mit einer Höhe von 50 cm und einem minimalen Durchmesser von mindestens 10 cm in seiner Bahn erfasst.

Es ist auch mit einem System ausgestattet, das augenblicklich die Drehung der Schneidköpfe blockiert, wenn es erkennt, dass der Roboter angehoben wird.

I. Häufigkeit der Schnitthöhen Einstellung

Bei der ersten Inbetriebnahme oder nach einer Mähpause von einigen Tagen kann es sein, dass der Rasen zu dicht oder zu hoch gewachsen ist. In diesem Fall ist es ratsam, die Schnitthöhe für ein paar Tage zu erhöhen und danach allmählich zurückzustellen. (Eine Kerbe alle 2 Tage)

Wenn die Höhe des Grases unregelmäßig ist, mäht der Belrobotics Roboter die hochgewachsenen Rasenflächen langsamer (für eine bessere Leistung). Wenn die Mähdichte (Widerstand der Halme) zu groß wird, dann wechselt der Roboter automatisch den Mähmodus und schneidet das Gras systematisch, nach dem Schachbrettprinzip.

6. ERSTE INBETRIEBNAHME

A. BATTERIEN

Die Batterien des *Belrobotics* Roboter sind genügend aufgeladen, damit Ihr *Belrobotics* autorisierter Installateur die notwendigen Tests für die erste Inbetriebnahme durchführen kann. Nach diesen Tests ist es am besten, den Roboter zur Ladestation zu senden, um eine volle Aufladung durchzuführen, bevor Sie ihn in Betrieb nehmen.

B. EINSTELLUNGEN & OPTIONEN

Der Roboter wird mit den Standard-Einstellungen und Optionen geliefert. Vor der ersten Inbetriebnahme Ihres Roboters, ist es notwendig, bestimmte Einstellungen durchzuführen und Optionen einzustellen.

Die Sprache der Schnittstelle, die Länge des Abgrenzungsdrahts, die Richtung zurück zur Ladestation, die Timer Ruhezeiten, etc.. Eine korrekte Definierung dieser Optionen und Einstellungen, garantieren Ihnen ein optimales Funktionieren ihres Roboters mit Bezug auf die Gestaltung der Mähzone.

Bitte setzen Sie sich mit Ihrem autorisierten *Belrobotics* Installateur in Kontakt, um Ihren Roboter zu konfigurieren. Sie können ebenfalls die Anweisungen des Kapitels "Bedienung des Roboters" befolgen.

C. START/STOPP DES ROBOTERS

I. Starten des Roboters

Um den Roboter zu starten, ist die Prozedur die folgende:

- a) Heben Sie die Haube des Roboters an.
- b) Schalten Sie den Hauptschalter auf "I".
- c) Drücken Sie auf die Taste "I" auf der Tastatur. Der Bildschirm leuchtet auf.
- d) Drücken Sie erneut auf die Taste "I" auf der Tastatur. Der Bildschirm blinkt.
- e) Schließen Sie die Haube innerhalb der nächsten 8 Sekunden. Der Roboter startet.

II. Stoppen des Roboters

Um den Roboter zu stoppen, heben Sie einfach die Haube an. Um ihn nach einem Stopp neu zu starten, müssen Sie die Anweisungen in C1 oben befolgen.

7. BEDIENUNG DES ROBOTERS

A. BEDIENUNG DER TASTATUR UND DES DISPLAY

Die Tastatur verfügt über insgesamt 17 Tasten. 10 Nummertasten und 7 "Aktion" Tasten. Nach dem Einschalten zeigt das Display die vom System gespeicherte Uhrzeit und Datum sowie die Batteriespannung in Volt an.



Taste	Aktion
	Ein- und Ausschalten des Roboters .
F1	Führt den Roboter zur Ladestation zurück. Sobald die Batterie wieder geladen ist, nimmt der Roboter automatisch seinen Mäh-Zyklus wieder auf .
F2	Navigation durch die Menüs und Untermenüs .
	Führt den Roboter zur Ladestation zurück. Der Roboter bleibt an seiner Station, auch wenn der Akku wieder aufgeladen ist. Der Benutzer muss die Taste drücken, um den Mähzyklus wieder aufzunehmen.
F3	Navigation durch die Menüs und Untermenüs .
	Geben Sie die "magnetischen Abstand" des Roboters relativ zum Abgrenzungsdraht an (statt der Uhrzeit). Diese Funktion wird vom Kundendienst benutzt.
#	- -Zugriff auf die Menüs und Untermenüs. - Eine Funktionen anwählen oder ausstellen.
C	In einem Menü und Untermenü auf die vorherige Position zurück navigieren.
	Die Alarmmeldungen des Roboters auf dem Display löschen.
*	- Geben Sie eine PIN oder Zugangscode zu den Einstellungen ein. - Die Ruhetage aus- oder abwählen

B. DEN ROBOTER ZURÜCK ZUR LADESTATION SCHICKEN

I. Nur für einen Zyklus (Zur Station zurück - F1)

Damit der Roboter, nach dem Wiederaufladen, seinen Mähzyklus wieder aufnimmt:

- a. Stoppen Sie den Apparat durch Anheben der Haube.
- b. Drücken Sie auf **F1**. Der Display zeigt die folgende Anzeige: « 001 Fahrladen : v »
- c. Drücken Sie auf **⏻** um den Roboter neu zu starten
- d. Schließen Sie die Haube innerhalb von 8 Sekunden.

II. Für mehrere Zyklen (An der Station bleiben F2)

Damit der Roboter bis auf weiteres an die Ladestation bleibt:

- a. Stoppen Sie den Apparat durch Anheben der Haube.
- b. Drücken Sie auf **F2**. Der Display zeigt die folgende Anzeige: « 002BleibStat : v »
- c. Drücken Sie auf **⏻** um den Roboter zu starten
- d. Schließen Sie die Haube innerhalb von 8 Sekunden.

Damit der Roboter wieder seinen Mähzyklus aufnimmt, nach einer Timer (Ruhezeit) an die Ladestation « F2 »:

- a. Heben Sie die Haube hoch.
- b. Drücken Sie auf **⏻** um den Roboter zu starten.
- c. Schließen Sie die Haube innerhalb von 8 Sekunden.
- d. Der Roboter verlässt die Station, wenn die Batterien vollständig aufgeladen sind.

C. AKUSTISCHE UND VISUELLE WARNMELDUNGEN

Der *Belrobotics* Roboter gibt Ihnen Angaben über seinen Zustand anhand von Pieptönen oder Informationen auf dem Display. Die Ladestation gibt Ihnen Angaben über ihren Zustand durch eine zweifarbige LED-Leuchte.

ROBOTER	LADESTATION
Pieptöne	LED-Leuchte
<ul style="list-style-type: none"> - 1 langer Piepton: Roboter Stopp oder falsche Eingabe an der Tastatur - 1 kurzer Piepton: Tastendruck - 2 kurze Pieptöne / 10 Sekunden: Batterie wird aufgeladen - 2 kurze Pieptöne / 1 Sekunde: Schneidköpfe drehen sich - 1 kurzer Piepton / 2 Sekunden: Alarm 	<ul style="list-style-type: none"> - Grün blinkend: OK, Normalmodus - Rot blinkend: Abgrenzungs-Draht unterbrochen oder zu lang (typischerweise über 1200 Meter) - Rot leuchtend: Fehler an der Elektronik der Ladestation oder zu kurzer Abgrenzungs-Draht (typischerweise unter 200 Meter) - Kein farbiges Licht: Die Ladestation steht nicht unter Strom.
Aufladen	
<ul style="list-style-type: none"> - S.LA: Schnellladung, Normalmodus - E.LA: Langsame Ladung, Ruhestellung - W.BE: Warten auf Nutzer Eingabe - W.TI: Aus wegen vorprogrammierter Timer (Ruhezeit) - W.BH: Aus wegen zu heißer Batterie - W.TN: Aus wegen zu niedrigen Temperaturen 	

D. NAVIGATION INNERHALB DES MENÜS

I. Info

In diesem Menü finden Sie die Hauptinformationen Ihres *Belrobotics* Roboters. Die Seriennummer der elektronischen Schaltung, die Software-Version, die Nutzungsstatistiken sowie das Logbuch (Historie) des Roboters.

Die Details der vier Untermenüs des "INFO" Menü finden Sie hier:

a. STATISTIK

Diese Tabelle zeigt die Code der verschiedenen Statistiken und deren Bedeutung.

Statistik	
S0	Arbeitszeit in Minuten
S1	Ladezeit in Minuten
S2	Gesamt Anzahl der Zyklen
S3	Linker Radabstand in Metern
S4	Rechter Radabstand in Metern
S5	Letzte Ladekapazität
S6	Letzte Entladekapazität
S7	Timer (Ruhezeit) in Minuten

b. HISTORIE

Diese Tabelle zeigt die Abkürzungen und deren Bedeutungen für die verschiedenen Vorfälle, die der Roboter in sein Logbuch (Historie) aufzeichnet. Der Speicher hat eine Kapazität von fast 1000 Vorfällen. Dieses Untermenü wird hauptsächlich vom Kundendienst genutzt.

Historie	
SS	Zurück zur Ladestation
AI	Arbeitsstart
La	Ladevorgang starten
VI	Timer (Ruhezeit) an die Ladestation
AG	Die Haube wurde vom Benutzer angehoben
SA	Inbetriebnahme des Roboters
On	Eingeschaltet
--	Ausgeschaltet
AL	Sicherheitsunterbrechung
NP	Aktualisieren des internen Programm des Roboters

c. VERSION

Dieses Untermenü gibt Ihnen die Nummer der Programmversion ihres Roboters.

d. SERIENNUMMER

Dieses Untermenü gibt Ihnen die Seriennummer der elektronischen Hauptschaltkarte ihres Roboters.

II. Einstellung

Bestehend aus 7 Untermenüs, ermöglicht das Menü "EINSTELLUNG Ihnen eine Anzahl von Parametern zu konfigurieren und Ihren *Belrobotics* Roboter an ihre spezifischen Mähzone anzupassen. Die Erklärung der sieben Untermenüs sind unten aufgeführt.

1. TIMER FUNKTION

In diesem Untermenü können Sie zu vier Ruhezeiten programmieren (Timer) während der der Roboter nicht funktioniert, und an der Ladestation bleibt.

1. Mit Hilfe der Tasten von **0** bis **9**, programmieren Sie zuerst die Uhrzeit und die Minuten des Beginns der Ruhezeit und dann die Uhrzeit und die Minuten des Ende der Ruhezeit. Bestätigen Sie mit der Taste **#**.

2. Anhand der **F2-F3-Tasten**, können Sie die Wochentage auswählen, an denen der Roboter nicht arbeiten soll. Bestätigen Sie jede Auswahl mit einem Druck auf *** Taste**. Bestätigen Sie ihre Auswahl mit einem Druck auf die **# Taste**.

3. Im Untermenü "TIMER NUMMER 2", können Sie die obigen Schritte nach Bedarf wiederholen.

Timer Nr 1# : __ : __ → __ : __ <input type="checkbox"/> Mo <input type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So
Timer Nr 2# : __ : __ → __ : __ <input type="checkbox"/> Mo <input type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So
Timer Nr 3# : __ : __ → __ : __ <input type="checkbox"/> Mo <input type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So
Timer Nr 4# : __ : __ → __ : __ <input type="checkbox"/> Mo <input type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So

4. Nachdem Sie die Ruhezeiten einprogrammiert haben, drücken Sie mehrmals auf die **C** Taste um zur "MENÜ" Anzeige zurückzukehren.

Tip: eine nächtliche Ruhezeit (Timer Nummer) einprogrammieren

Falls Sie eine nächtliche Ruhezeit einplanen (also eine Zeitperiode, die über Mitternacht 00H00 hinausgeht) müssen Sie diese Ruhezeit in zwei Etappen einprogrammieren, vom Abend des einen Tages bis Mitternacht und vom Mitternacht bis zum Morgen des nächsten Tages.

Beispiel 1: Der Roboter arbeitet nicht vom Montag 21 Uhr bis zum Dienstag 06 Uhr.

Timer Nr 1# : 21:00 → 00:00 <input checked="" type="checkbox"/> Mo <input type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So
Timer Nr 2# : 00:00 → 06:00 <input type="checkbox"/> Mo <input checked="" type="checkbox"/> Di <input type="checkbox"/> Mi <input type="checkbox"/> Do <input type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So

Beispiel 2: 2-Stündige Ruhezeit, jeden Abend in der Woche, ab 23 Uhr, während der Inbetriebnahme der automatischen Bewässerung.

Timer Nr 1# : 23:00 → 00:00 <input checked="" type="checkbox"/> Mo <input checked="" type="checkbox"/> Di <input checked="" type="checkbox"/> Mi <input checked="" type="checkbox"/> Do <input checked="" type="checkbox"/> Fr <input type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So
Timer Nr 2# : 00:00 → 01:00 <input type="checkbox"/> Mo <input checked="" type="checkbox"/> Di <input checked="" type="checkbox"/> Mi <input checked="" type="checkbox"/> Do <input checked="" type="checkbox"/> Fr <input checked="" type="checkbox"/> Sa <input type="checkbox"/> So

2. UHRZEIT

In diesem Untermenü können Sie die Uhrzeit und das Datum einstellen, die auf dem Display des Roboters angezeigt wird.

1. Im "UHRZEIT" Menü, drücken Sie einmal auf die Taste **#**.
2. Geben Sie die Stunden und Minuten anhand der Tasten von **0** bis **9** ein.
3. Nachdem die Stunden und Minuten eingegeben sind, springt der Cursor automatisch auf die Tag Einstellung. Anhand der Tasten von **1** bis **7** wählen Sie den Tag der Woche von Montag bis Sonntag.
4. Drücken Sie auf **F3** um vom Tag der Woche auf das Datum überzugehen und dann auf die Tasten **0** bis **9** um das Datum und das Jahr eingeben. Bestätigen Sie indem Sie auf die Taste **#** drücken.
5. Sobald Sie das Datum eingestellt haben, drücken Sie mehrmals auf die **C** Taste um zur "MENÜ" Anzeige zurückzukehren.

3. NEUE PIN

Für besseren Schutz, kann der Roboter kann mit einen Sicherheitscode (PIN) gesperrt werden. Dieses Untermenü erlaubt die Einstellung, Änderung oder Aufhebung der Roboter PIN.

1. Im "NEUE PIN" Menü, drücken Sie einmal auf die Taste **#**.
2. Das Display zeigt "----#" an. Geben Sie eine neue 4-stellige PIN ein, gefolgt von **#** zur Bestätigung.
3. Das Display zeigt nun an "#TAGEN: 030" , der Roboter wird Sie alle 30 Tage auffordern das PIN einzugeben. Zum Verringern oder erhöhen dieser Frequenz, nutzen Sie die Tasten von **0** à **9** und bestätigen Sie mit **#**.
4. Um ihre PIN zu ändern, im Menü " ", drücken Sie einmal auf **#**.
5. Das Display zeigt " * - - - - ", geben Sie die alte PIN ein und bestätigen Sie mit **#**.
6. Das Display zeigt nun " # - - - - ", an, geben Sie die neue PIN ein und bestätigen Sie mit **#**, geben Sie die Anzahl der Tage ein, und bestätigen Sie mit **#**.
7. Um die PIN zu entfernen, geben Sie ' 0000 ' als neue PIN ein.

4. SPRACHE

Dieses Untermenü erlaubt die Auswahl der Navigations-Sprache.

1. Im "SPRACHE" Menü, drücken Sie einmal auf die Taste **#**.
2. Wählen Sie die Sprache aus anhand von **F2** u./o. **F3**, bestätigen Sie mit der Taste **#**.
3. Drücken Sie mehrmals auf die Taste **C** um zur "MENÜ" anzeige zurückkehren.

5. OPTIONEN

Siehe Abschnitt E, "Einstellung der Optionen" auf Seite 22.



E. EINSTELLUNG DER OPTIONEN

Dieses Untermenü gibt ihnen Zugang zu 11 Optionen. Diese Optionen können, je nach den Merkmalen ihrer Mähfläche, anhand der Taste # aktiviert ('√') oder deaktiviert ('-') werden. Dies kann ebenfalls durch ihren Wartungstechniker unternommen werden. Seien Sie vorsichtig wenn Sie in diesem Menü Optionen verändern, denn dies kann Auswirkungen auf das gute Funktionieren ihres Roboters haben.

OPTIONEN	STANDARD EINSTELLUNG
Option 00: MultiRobot	-
Option 01: Zurück zur Ladestation (FahrLaden)	-
Option 02: Ruhezeit an die Ladestation (BleibStat)	-
Option 03: Demo Modus (DemoMode)	-
Option 04: Geräuschloses Aufladen (LadeLeise)	-
Option 08: Inversion der Signal Phase (PhaseDreh)	-
Option 09: Die Drehrichtung der Schneidköpfe wechseln (KopfDreh45)	√
Option 10: Richtung zur Ladestation (SuchGuzSin)	-
Option 11: Der Roboter kann in zwei Richtungen in die Ladestation fahren. (Lade2Seit)	√
Option 13: U-Manöver zurück zur Ladestation (UAnlegen)	√

➤ Option "000 – MultiRobot":

Die "Multi Robot" Option muss aktiviert werden, wenn mehrere Roboter in den gleichen Zone arbeiten.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf # - F2 und drücken Sie dann erneut auf # um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O00 MultiRobot : " - ", der Roboter kann an einer beliebigen Ladestation andocken.
 O00 MultiRobot : " √ ", der Roboter dockt nur an einer freien/geeigneten Station an.

In der Praxis muss diese Option nur im Einzelfall aktiviert werden (Golf, ...)

➤ Option "001 – FahrLaden":

Diese Option sendet den Roboter direkt zurück zu seine Ladestation. Doch sobald die Batterien des Roboters wieder aufgeladen sind, setzt er sich automatisch wieder in Betrieb und fährt zur Arbeitsstelle zurück..

Auf dem Display, im "MENÜ", drücken Sie auf F1.

O01 FahrLaden: " - ", der Roboter arbeitet normal weiter.
 O01 FahrLaden: " √ ", der Roboter fährt direkt zu seiner Ladestation zurück.

➤ Option "O02 – BleibStat ":

Diese Option zwingt den Roboter zu seine Ladestation zurück zu fahren und dort zu bleiben, bis auf einen neuen Befehl des Benutzers.

Auf dem Display, im "MENÜ", drücken Sie auf **F2**.

O02 BleibStat: " - ", der Roboter arbeitet normal weiter.

O02 BleibStat: " √ ", der Roboter fährt direkt zur Ladestation zurück und verweilt dort.

Um den Roboter nach dem Aufladen neu zu starten, öffnen Sie die kleine Haube, drücken Sie auf **F2 - # - ON** und schließen Sie die Haube innerhalb von 8 Sekunden.

➤ Option "O03 – DemoMode ":

Der Demo-Modus ermöglicht es Ihnen den Roboter zu bewegen, auch wenn kein Abgrenzungsdraht vorhanden ist. Die Schneidköpfe sind in diesem Modus nicht aktiv, der Roboter fährt ohne zu mähen.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 3** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O03 DemoMode : " - ", der Roboter arbeitet normal, innerhalb des Abgrenzungs-Draht.

O03 DemoMode : " √ ", der Roboter fährt ohne zu mähen, auch wenn kein Abgrenzungs-Draht vorhanden ist.

➤ Option "O04 – LadeLeise":

Während des Aufladens des Roboters, piepst dieser 2 Mal alle 10 Sekunden um anzuzeigen, dass er mit die Ladestation verbunden ist. Sie können jedoch dieses Piepsen abschalten, falls in nächster Nähe sich ein Haus, eine Terrasse, usw. befindet.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 4** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O04 LadeLeise: " - ", der Roboter piepst alle 10 Sekunden 2 Mal, beim Laden der Batterien.

O04 LadeLeise: " √ ", Beim Laden der Batterien bleibt der Roboter geräuschlos.

➤ Option "O08 – PhaseDreh ":

Diese Option wird von Ihren autorisierten Installateur eingestellt.

Diese Option ist nur bei der Erstinbetriebnahme Ihres Roboters nützlich und ermöglicht es, die richtige Phase in Bezug auf die Installation des Abgrenzungsdrahts auszuwählen.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 8** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O08 PhaseDreh: " - ", je nach Installation.

O08 PhaseDreh: " √ ", je nach Installation.

➤ Option "O09 – KopfDreh45":

Diese Option wechselt die Drehrichtung des Schneidkopfs nach jedem Mähzyklus.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 9** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O09 KopfDreh45: " - ", kein Wechsel in der Drehrichtung der Schneidköpfe.
 O09 KopfDreh45: " √ ", zyklischer Wechsel der Drehrichtung der Schneidköpfe.

➤ Option "O10 – SuchGuzSin ":

Diese Option zwingt den Roboter im Uhrzeigersinn den Abgrenzungsdraht bis zur Ladestation zu folgen.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 9 - F3** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O10 SuchGuzSin: " - ", zurück zur Ladestation im Uhrzeigersinn.
 O10 SuchGuzSin: " √ ", zurück zur Ladestation gegen den Uhrzeigersinn.

Wenn die Option O11 aktiviert ist, zeigt die Option O10 zuerst die aktuelle Auswahl, die der Roboter gemacht hat. Dies kann jedoch durch den Benutzer übergangen werden.

➤ Option "O11 – Lade2Seit ":

Diese Option ermöglicht es dem Roboter in zwei Richtungen in die Ladestation zu fahren.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 9 - F3 - F3** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O11 Lade2Seit: " - ", Einfahrt von einer Richtung aus, wie in Option O010 angegeben.
 O11 Lade2Seit: " √ ", Einfahrt von beiden Richtungen aus in die Ladestation.

➤ Option "O13 – UAnlegen ":

Diese Option definiert die Art, mit der der Roboter an die Ladestation andockt.

Beim "U-Docking" Manöver, fährt der Roboter zuerst vor die Ladestation bevor er wendet und an die Station andockt.

Beim "S-Docking" Manöver, fährt der Roboter direkt zur Ladestation und dockt dort an.

Auf dem Display, im Menü "OPTIONEN", drücken Sie auf **# - 9 - F3 - F3 - F3** und drücken Sie dann erneut auf **#** um die Option zu aktivieren oder zu deaktivieren.

O13 UAnlegen : " - ", "S-Docking" Manöver.
 O13 UAnlegen : " √ ", "U-Docking" Manöver.

8. WARTUNG

Für eine optimale Lebensdauer Ihres Roboters, ist es empfehlenswert, den Apparat zwei Mal pro Jahr zu warten: eine kleine Wartung in der Mitte der Saison und eine komplette Wartung im Winter.

A. BATTERIEN

Die *Belrobotics* Mähroboter sind mit Li-Ion-Batterien der neuesten Generation ausgestattet. Ihre Leistung ist vom Roboter-Modell abhängig.

Der automatische Betrieb des Roboters optimiert die Lebensdauer der Batterien, es ist daher ratsam ihn seine Arbeitszyklen automatisch verwalten zu lassen.

Wenn Sie bemerken, dass die Arbeitszyklen ungewöhnlich kurz sind, wenden Sie sich an Ihren Fachhändler, um den Status der Batterien überprüfen.

B. REINIGUNG

Eine gut gereinigte und gepflegte Maschine garantiert Ihnen eine längere Lebensdauer. Eine wöchentliche Reinigung ist empfehlenswert. Säubern Sie einfach mit einer Bürste die Unterseite des Roboters und ggf. entfernen Sie die Grasbüschel die an den Vorderrädern, den Hinterrädern und an den Trennscheiben haften.

Auf keinen Fall darf ein Wasserstrahl oder ein Hochdruckreiniger verwendet werden.

C. LADEKONTAKTE

Die Kontakte, sowohl auf dem Roboter wie auch auf die Station, sind wichtige Elemente, um den guten Ladezustand der Batterie zu gewährleisten.

Es wird daher dringend empfohlen, die Ladepunkte des Roboters und der Ladestation mit Schmirgelpapier (mit einer Korngröße von mindestens P180) zu reinigen:

- bei der Wartung in der Saisonmitte,
- bei der Wiederinbetriebnahme am Anfang des Jahres,
- wenn Ladeprobleme auftreten.

Diese Handhabung birgt keine Gefahr für den Benutzer, die Spannung an den Ladepolen liegt unterhalb der Schutzkleinspannungsgrenze.

D. WINTERLAGERUNG

Am Ende der Mähseason, laden Sie die Batterien Ihres Roboters auf und lagern Sie den Roboter an einem trockenen, vor Frost geschützten Ort.

Während der gesamten Dauer der Winterlagerung, muss der Hauptschalter auf der Stellung OFF sein, ansonsten besteht das Risiko, dass die Batterien beschädigt werden.

Es wird empfohlen, die externe Stromversorgung der Ladestation (Stecker, Schalttafel, etc..) während der gesamten Dauer der Winterlagerung abzukoppeln.

E. WARTUNG DER MÄHMESSER

Die Mähmesser sind die wichtigsten Elemente, die Ihnen eine ordnungsgemäße Leistung des Rasenmähers gewährleisten. Es ist ratsam, mindestens einmal im Monat die Mähmesser zu überprüfen und zu ersetzen, falls diese zu stark abgenutzt sind. Es ist ratsam die Mähmesser am Anfang der Saison sowie Mitte Juni auszuwechseln.

So wechseln Sie gefahrlos die Mähmesser aus:

1. Der Schalter der Maschine ist auf OFF und Sie tragen Sicherheitshandschuhe
2. Richten Sie den Roboter senkrecht auf..
3. Positionieren Sie das Loch des Schneidkopfes vor dem Schraubenkopf des Mähmessers
4. Schrauben Sie das Mähmesser ab
5. Nehmen Sie das Mähmesser aus der Halterung
6. Montieren Sie das neue Mähmesser und ziehen Sie die fest Schrauben an.

Sollten Sie irgendwelche Fragen haben, bezüglich des Auswechselns der Mähmesser, setzen Sie sich mit unserem Kundendienst in Kontakt.

9. INSTALLATION

Die Installation des Abgrenzungsdrahts und die Ladestation sind wichtige Bedingungen für das reibungslose Funktionieren Ihres Roboters.

Darüber hinaus muss die elektrische Installation (Netzanschluss der Ladestation) von einem Fachmann durchgeführt werden.

Es wird daher dringend empfohlen, dass die gesamte Anlage von einem zugelassenen Fachmann installiert wird.

10. FEHLERBEHEBUNG

In der folgenden Tabelle finden Sie die häufigsten Situationen denen die Benutzer begegnen. Für alle anderen Probleme und anormale Situationen, rufen Sie bitte den Kundendienst unverzüglich an.

	Situation		Erklärung	Lösung
1	Meldung auf dem Display: « Mähkopf ... »	1	Das geschnittene Gras war zu hoch und hat einen oder mehrere Schneidköpfe verschmutzt.	Schneidköpfe reinigen (Schutzhandschuhe obligatorisch).
		2	Ein Element verhindert das Drehen einer oder mehrerer Schneidköpfe (Ast, Fallfrucht, etc.).	Schneidköpfe freimachen (Schutzhandschuhe obligatorisch).
2	Meldung auf dem Display: « Angehogen! »	1	Der Roboter wurde von jemanden, während er in Betrieb war, angehoben.	Dieser Alarm wird aus Sicherheitsgründen aktiviert. Starten Sie einfach den Roboter neu.
		2	Der Roboter wurde, auf Grund eines Hindernis am Boden, etwas zu fest gerüttelt (Graben, Loch, usw.).	Begradigen Sie den Boden damit das Hindernis nicht mehr den Roboter beeinträchtigt.
3	Meldung auf dem Display: « Ladekont verlor »	1	Der Roboter war an die Ladestation geparkt und wurde weggeschoben, was den Kontakt unterbrochen hat.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn Sie den Roboter manuell in die Aufladestation bringen, vergessen Sie nicht auf 1 zu drücken, damit der Roboter wieder automatisch zur Arbeit zurückfährt, sobald der Ladevorgang abgeschlossen ist.
		2	Der Roboter ist augenscheinlich mit die Ladestation verbunden.	Prüfen Sie, ob die Ladestation mit Strom versorgt wird und ob die Ladekontakte der Ladestation und des Roboters nicht oxidiert sind. Siehe §8.C, Seite 25

Situation		Erklärung		Lösung
4	Meldung auf dem Display: « <i>Kein Ladekontakt</i> »	1	Beim Eindocken an die Ladestation hat der Roboter versucht mit dem Ladearme einen Kontakt herzustellen, doch die Ladung wurde nicht erkannt und der Roboter ist weitergefahren, wobei er sich von der Ladestation entfernt hat.	Prüfen Sie, ob die Ladekontakte der Ladestation und des Roboters nicht oxidiert sind. Siehe §8.C, Seite 25.
5	Der Roboter bleibt lange an der Station ohne diese zu verlassen.	1	Meldung am Display: E.LA (Siehe §7.C., Seite 18) Im Mähbereich haben die Sensoren ermittelt, dass das Gras kurz genug geschnitten ist. Der Roboter bleibt deshalb an der Ladestation um unnötigen Energieverbrauch zu verhindern und um den Rasen nicht zu beschädigen.	Diese Situation ist normal. Der Roboter wird seinen Arbeitszyklus wenn nötig wieder fortsetzen.
		2	Meldung am Display: W.BE (Siehe §7.C., Seite 18) Der Roboter wurde von einem Benutzer manuell an die Station angedockt und startet nicht.	Damit der Roboter automatisch nach einem manuellen Aufladen neu startet, drücken Sie auf die Taste 1 .
		3	Meldung am Display: W.TI (Siehe §7.C., Seite 18) Der Roboter befindet sich in einer vorprogrammierten Ruhezeit.	Diese Situation ist normal. Der Roboter wird seinen Arbeitszyklus wenn nötig wieder fortsetzen.
		4	Meldung am Display: W.BH oder W.TN - (Siehe §7.C., Seite 18) Der Roboter funktioniert nicht, wenn die Temperatur der Batterien zu hoch oder zu niedrig ist, um eine Beschädigung der Batterien oder der Mähfläche zu verhindern.	Diese Situation ist normal. Der Roboter wird seinen Arbeitszyklus wenn nötig wieder fortsetzen.
		5	Die Option O02 : « BleibStat » wurde angewählt.	Um den Roboter neu zu starten, drücken Sie auf 1 .

Situation		Erklärung		Lösung
6	Meldung auf dem Display: <i>« Kein Sign Kabel »</i>	1	Die LED Leuchte auf der Rückseite der Ladestation leuchtet nicht. Die Station wird nicht mit Strom versorgt.	Prüfen Sie die Stromversorgung die Ladestation. Wenn die LED immer noch nicht aufleuchtet, wenden Sie sich an Ihren Installateur.
		2	Die LED Leuchte auf der Rückseite die Ladestation blinkt rot. Der Abgrenzungs-Draht ist durchtrennt bzw. beschädigt.	Wenden Sie sich an Ihren Installateur.
		3	Die LED Leuchte auf der Rückseite der Ladestation blinkt grün. Das Problem kann vom Roboter oder von der Mähfläche kommen.	Wenden Sie sich an Ihren Installateur.

