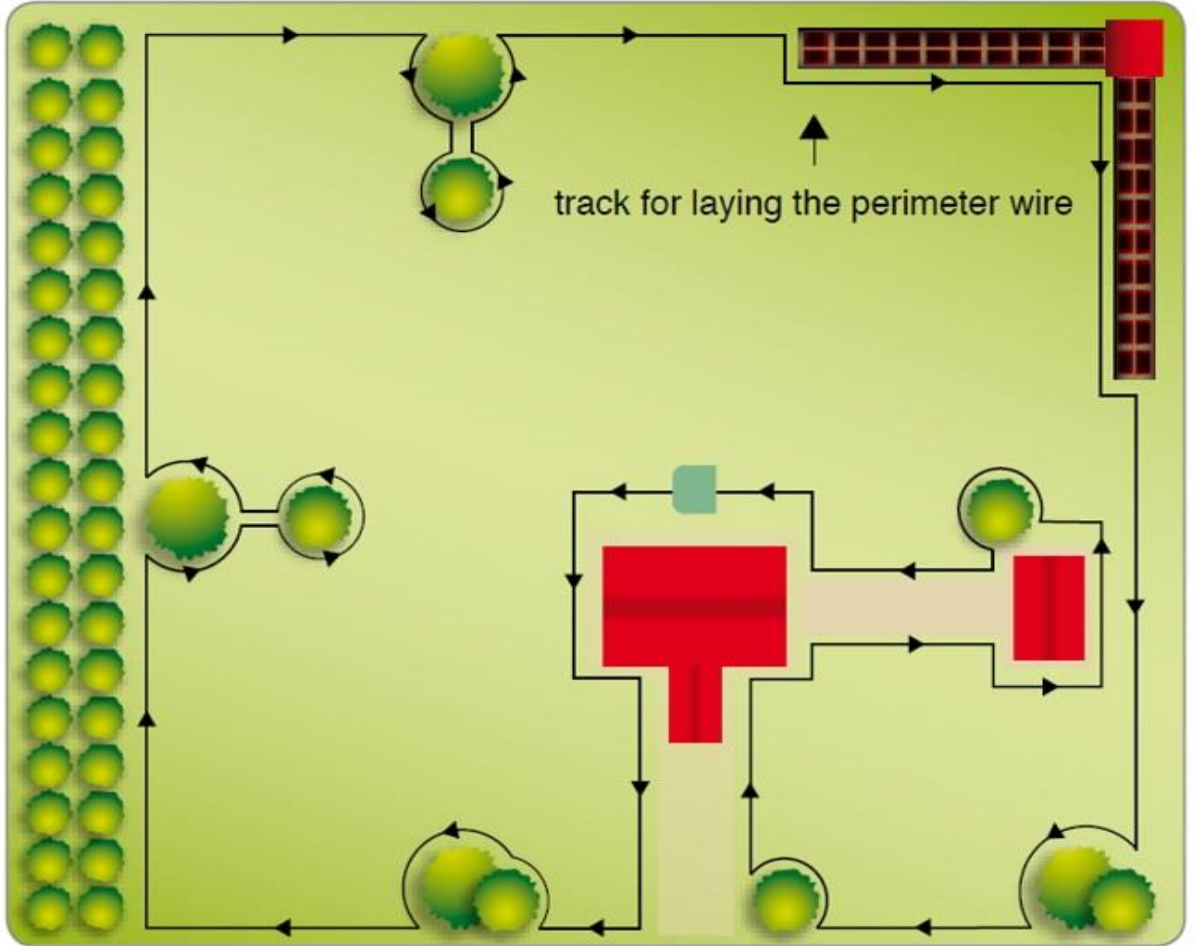
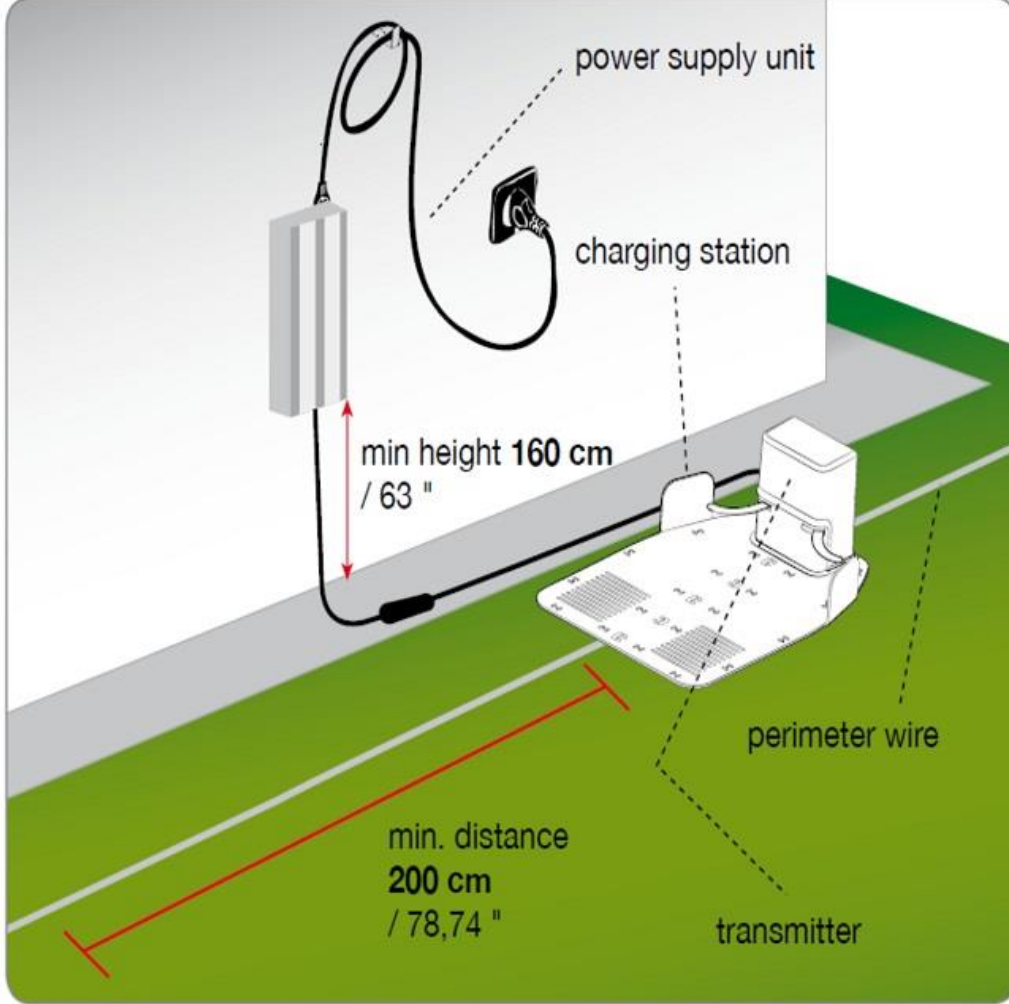


Kurulumunuzu planlayın

- ✦ Bahçenizin basit bir taslağını çizmenizi veya Google Maps görüntüsünü yazdırmanızı öneririz.
- ✦ Planladığımız şarj istasyonunun konumunu işaretleyebilirsiniz.
- ✦ Telinizin bahçenizin her bir kenarından olması gereken mesafeleri gösteren tüm çevre tel tesisatını çizin. Robotun köşeleri dönerken arkasının hiçbir şeye çarpmaması kabloları dik değil, oval bir şekilde yapın.
- ✦ Şarj istasyonunuza güç verebildiğinizden ve robotun doğru şekilde kenetlenmesini sağlamak için şarj istasyonunuzun önünde yeterli düz kabloları (min.2 metre) izin veren bir konum seçin.

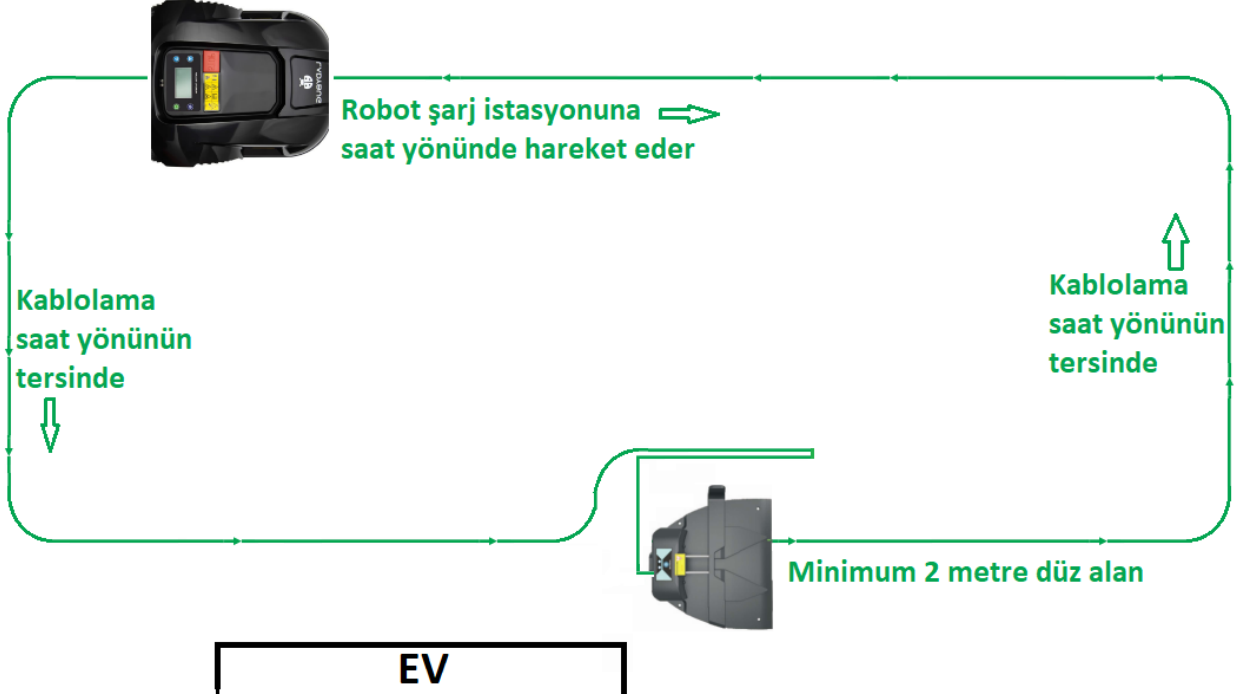


Şarj İstasyonunun Kurulumu

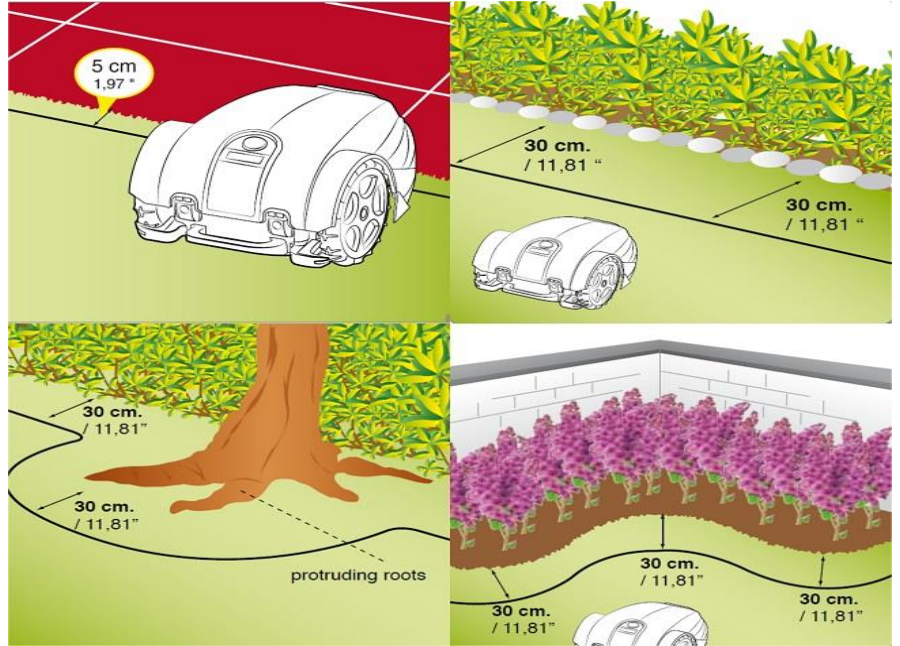


- ✦ Şarj istasyonunu bahçedeki en yakın prize;
- ✦ Su birikintisi ihtimali uzak bir yere;
- ✦ Tercihen gölge, değilse güneş ve yağmurdan korumalı bir alana;
- ✦ Saat yönünün tersine konumlandırılacak bir bölgeye;
- ✦ Minimum 2 metre düz çevre telini serecek bir noktaya monte edin.
- ✦ Şarj istasyonunun altındaki çimleri kaldırmanızı ve zemini mümkün olduğunca düz hazırlamanızı tavsiye ederiz. Bu durum robotun 2 metre düz bir şekilde şarj istasyonuna yaklaşmasını kolaylaştıracaktır. Robot 2 metre boyunca eğim farklarından dolayı yalpalayarak yol alırsa şarj istasyonu ile kenetlenmede sorun yaşayacaktır.
- ✦ Şarj istasyonu elektrik temaslı bir mekanizma olduğu için mutlaka su ile teması önlenerek korunmalıdır.

Çevre Telinin Montajı (Bölüm 1)

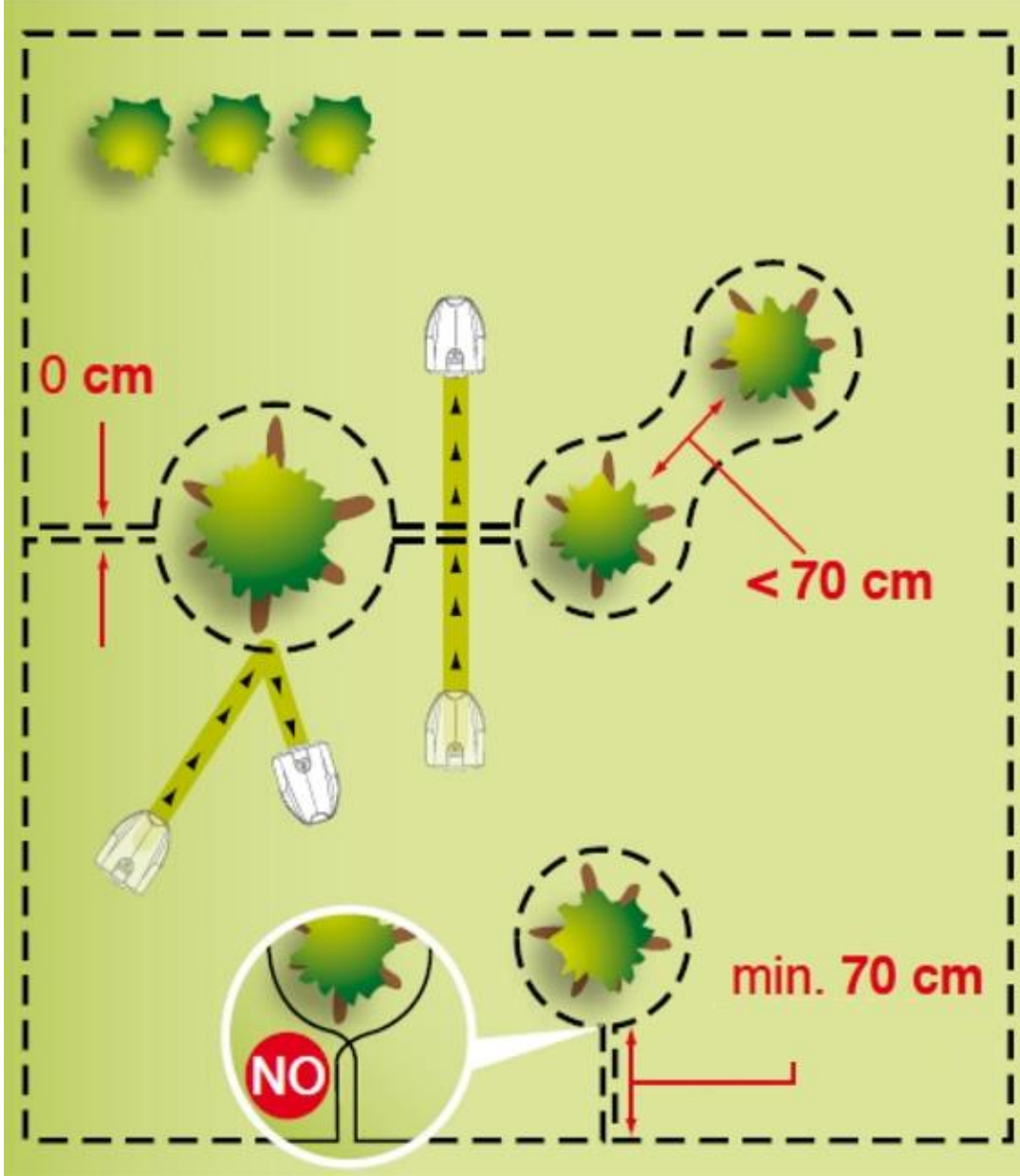


✚ Çimlerinizin çit veya yükseltilmiş bahçe yatağı gibi sert kenarları olduğu yerlerde en az 30 cm mesafe ile kablolama yapın.



✚ Çimleriniz ile hem zemin yer fayansı gibi geçişlerin olduğu yerlerde çimi sonuna kadar kesmesi için telinizi 5-10 santimetre uzağa yerleştirebilirsiniz.

✚ Köşeler 90 derece yerine çeyrek daire olarak kurulmalıdır.

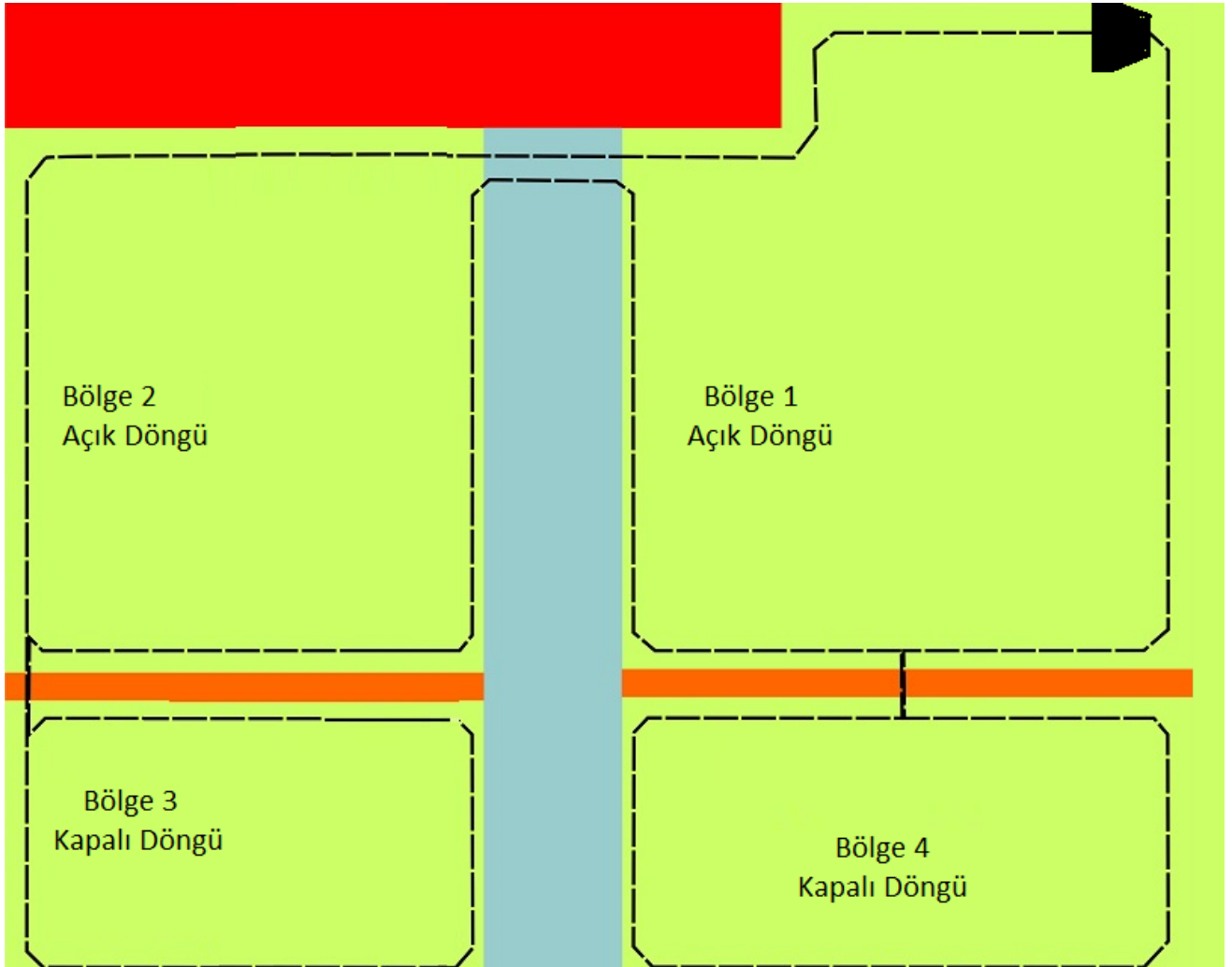


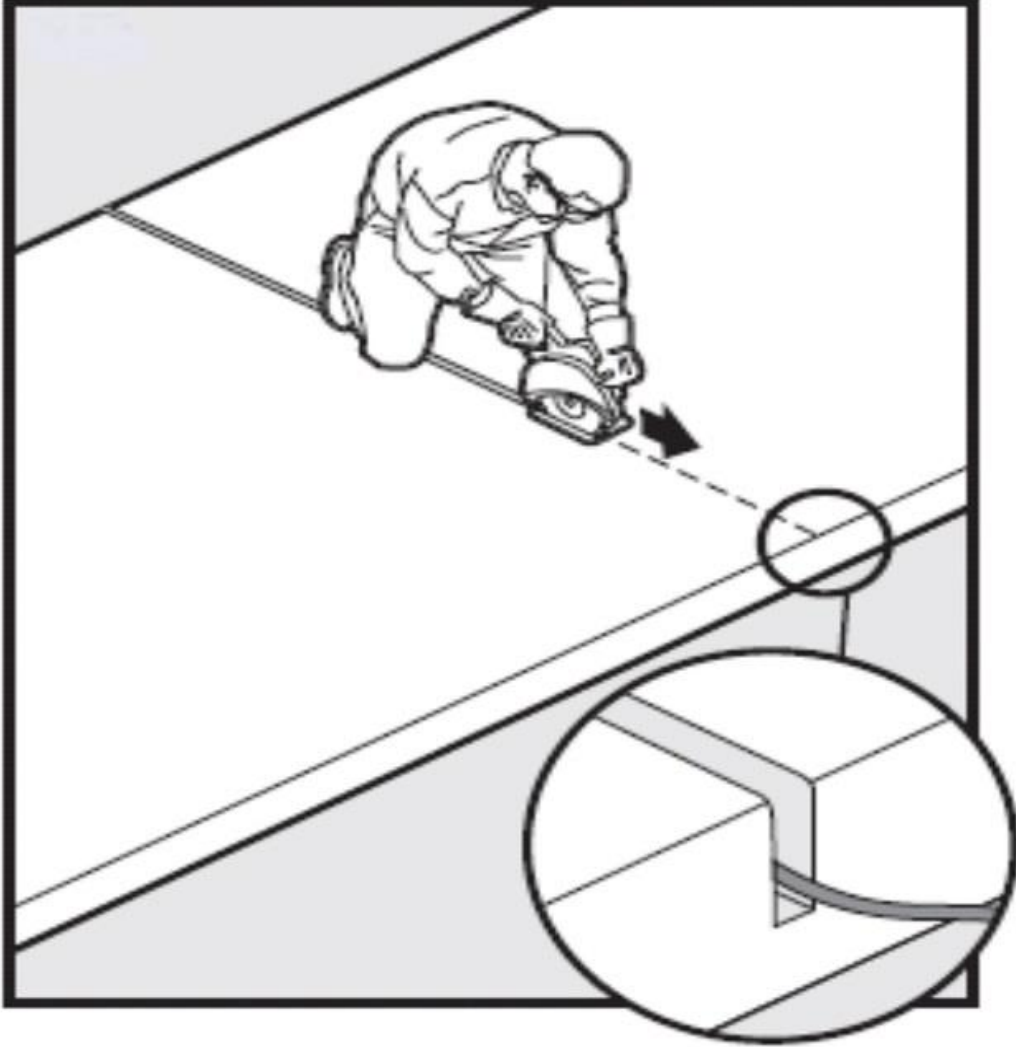
Çevre Telinin Montajı (Bölüm 2-Adalar)

- ✦ Çoğu kurulumda, çiminizin içinde robotun girmesini istemediğiniz bir alan olacaktır. Bu bir ada bahçesi veya havuz veya benzeri olabilir.
- ✦ Çevre telinizi engelin etrafından dolanıp aynı yol boyunca tekrar dış çevre teli güzergâhına devam ederseniz geri koyarsanız robot bir araya gelen iki teli görmezden gelir, ancak yine de kurulu tele uyar.
- ✦ Teller birbirine 1 santimetreden fazla aralıklarla döşendiğinde, biçici bu bölümü tanımayacaktır.

Çevre Teli Montajı (Bölüm 3-Kapalı ve Açık Döngüler)

- ✦ Bazı durumlarda robot çim biçme makineniz tarafından bakıma tabi tutulacak birden fazla çim alan bulunur.
- ✦ Mülkünüzün, robotun alanlar arasında geçmesine izin verdiği yerlerde, çim biçme makinesinin tel boyunca bir alandan diğerine gitmek üzere alandan çıkması için çevre telinizi açık bir bölümle kurma seçeneğiniz olabilir. Buna "açık döngü (open loop)" diyoruz. Bu açılma mesafesi modelden modele farklıdır, ancak tipik olarak yaklaşık 50 santimetredir.
- ✦ Mülkünüzün robotun geçişine izin vermediği veya robotun bu alana tek başına gitmesini istemediğiniz durumlarda, "kapalı döngü" dediğimiz şeyi kurabilirsiniz. Burası, çevre telinin bir alandan diğerine hala kurulduğu yerdir, ancak tellerin bir alandan ayrıldığı yerde, biçicinin dışarı çıkmasına izin verecek boşluk kalmaz. Bu, tellerin bir sonraki alana girdiği yerde de aynıdır.





Çevre Telinin Kurulumu (Bölüm 4 - Geçiş yolları ve yolları)

- ✚ Bir araba yolundan veya bir kısımdan geçmek, kurulumunuzun gerekli bir parçası olabilir.
- ✚ En verimli yol, yolunuzda mevcut bir genişletme şeridini kullanmaktır. Tel, boşluğa basitçe itilebilir.
- ✚ İkinci olarak, standart bir beton öğütücü kullanmanızı ve yaklaşık 1 cm derinliğindeki yol boyunca tek bir çizgi kesmenizi öneririz. Daha sonra boşluk kum ile doldurulabilir.

Nihai Baęlantılar

- ✦ Kurulumunuzun son kısmı, evre telinizi şarj istasyonunuza bağlamaktır.
- ✦ evre teliniz tamamen kurulduktan sonra, şarj istasyonunun yanındaki iki u son konumlarına getirilebilir. Tel şarj cihazındaki terminallere bağlanmadan önce şarj cihazından saat yönünün tersine çıkan telin şarj cihazının altından geçirilmesini gerektirir. Saat yönünde gelen diğer tel, şarj istasyonunun arkasına girecek ve diğer terminale (kırmızı) bağlanacaktır.
- ✦ Tüm bağlantılar yapıldıktan sonra, şarj istasyonuna giden gücün açık olduğundan ve kurulumu test etme zamanının geldiğinden emin olun.



Kurulumu Test Etme

- ✚ İlk olarak şarj istasyonunun hizalanmasını ve kurulumunu test edin.



- ✚ Bir yanlış hizalama varsa veya robot doğru şekilde kenetlenmiyorsa, şarj cihazının konumlandırıldığını yeniden gözden geçirmeniz ve tamamen düz bir şekilde hizalandığını tekrar kontrol etmeniz gerekecektir. Ayrıca, çevre telinin şarj cihazının altında doğru yere takıldığını ve şarj cihazına önünde giden yeterli düz kablonun (min. 2m.) olup olmadığını kontrol edin.
- ✚ İkinci olarak, robotun telden çıkmadan veya sınırlarınızdaki engellere çarpmadan tüm dönüşleri güvenilir bir şekilde tamamlayıp tamamlayamadığını kontrol etmek için robotik çim biçme makinenizi tüm çevre telinin etrafında en bir iki tur çalıştırmanızı tavsiye ederiz. Bu testi, biçicinin mümkün olduğunca kenara yakın kesip kesmediğini görmek için de kullanabilirsiniz. Kablonun güvenilir bir şekilde izlenemeyen herhangi bir alanı, herhangi bir sorunu düzeltmek için teli tekrar ayarlamalısınız.