

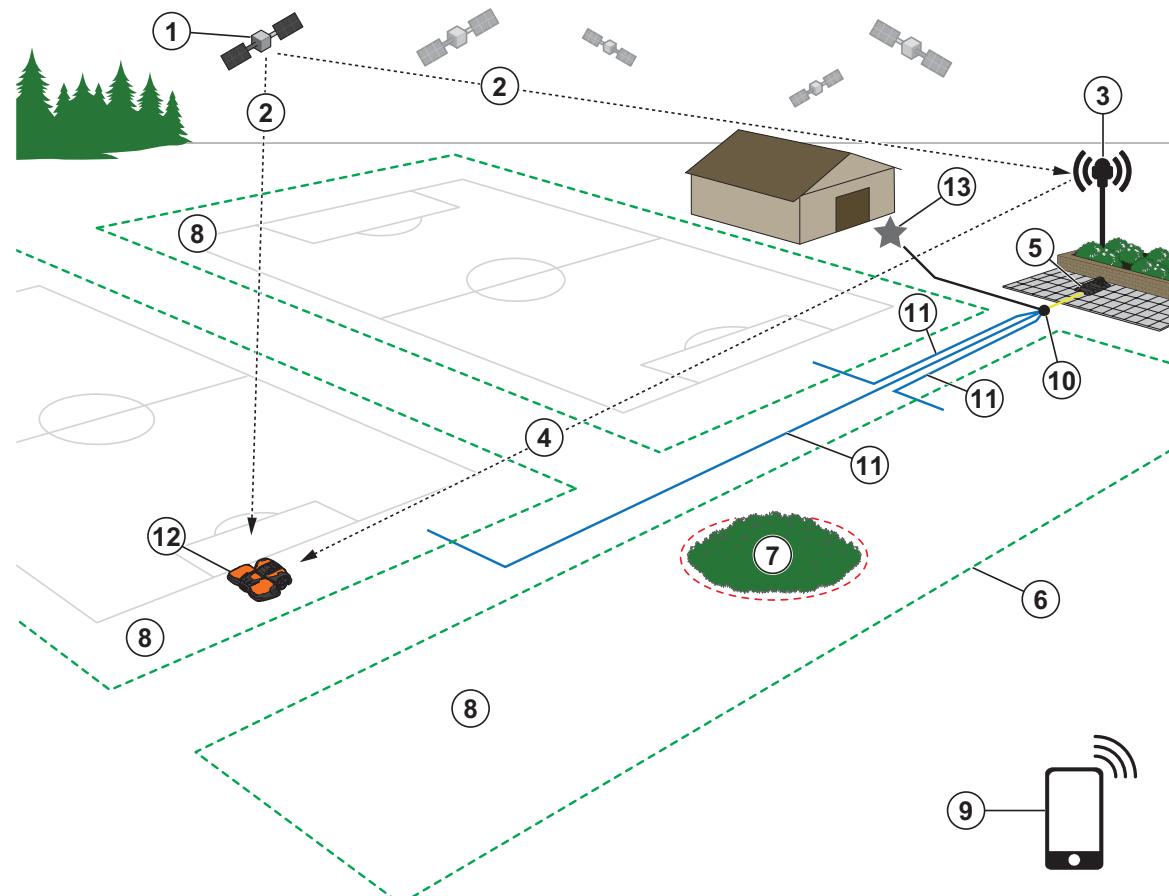


КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО KIIRJUHIS ĪSĀ LIETOŠANAS PAMĀCĪBA TRUMPAS VADOVAS



HUSQVARNA CEORA™

A



B



КРАТКОЕ РУКОВОДСТВО

A Обзор системы

CEORA™ представляет собой газонокосилку-робота с приводным блоком и режущей декой. Схема движения изделия систематизирована для эффективного кошения больших площадей. Изделие использует технологию EPOS (Exact Positioning Operating System — операционная система точного позиционирования) со спутниковыми сигналами для навигации, поэтому использовать ограничительные провода не требуется.

В состав системы входит газонокосилка-робот, зарядная станция и контрольная станция. Газонокосилка-робот и контрольная станция получают спутниковые сигналы для позиционирования. Контрольная станция неподвижна и отправляет данные коррекции газонокосилке-роботу, чтобы получить точное положение газонокосилки-робота. Рабочая зона виртуально задается в приложении путем управления изделием и добавления точек маршрута для создания карты в приложении.

1. Навигационные спутники
2. Спутниковые сигналы
3. Передатчик
4. Данные коррекции
5. Зарядная станция
6. Виртуальная граница
7. Не требующая обработки зона
8. Рабочая зона
9. Мобильное устройство
10. Точка стыковки
11. Путь перемещения
12. Газонокосилка-робот
13. Точка обслуживания

Для полной настройки карты требуется установка рабочей зоны и зарядной станции. Рабочая зона — это область, где изделие может работать и автоматически косить траву. Рабочая зона определяется виртуальными границами. Зарядная станция может быть размещена в рабочей зоне или рядом и соединена с ней с помощью пути перемещения. Путь перемещения — это определенный путь между точкой стыковки и рабочей зоной. На этом пути изделие работает автоматически, но не косит траву. Можно создать не требующие обработки зоны, если имеются участки, на которых работа изделия недопустима. Не требующая обработки зона определяется виртуальными границами. Точка обслуживания — это определенное место, в котором агрегат может быть припаркован.

B Возможности связи

- a. Приложение Automower® Connect используется для настройки изделия и его ежедневной эксплуатации.
- b. Парк оборудования Husqvarna Fleet Services™ — это решение на базе облачных технологий, которое предоставляет менеджеру коммерческого парка оборудования регулярно обновляемый обзор всего доступного оборудования. Оба решения доступны в виде веб-сервиса и приложения.

C Установка

Для надежной бесперебойной работы небо над передатчиком и газонокосилкой-роботом не должно быть ничем загорожено.

1. Установите приложения Automower® Connect и Husqvarna Fleet Services™ на мобильное устройство. Загрузите приложения из App Store или Google Play.
2. Установите передатчик. См. руководство по эксплуатации передатчика.
3. Установите зарядную станцию.
4. Установите режущую деку на приводной блок.
5. Выполните сопряжение газонокосилки-робота с зарядной станцией, при этом будет определена точка стыковки перед зарядной станцией. Выполните основные настройки в приложении, чтобы установить соединение между газонокосилкой-роботом и контрольной и зарядной станциями.
6. Укажите рабочую зону, перемещая изделие по часовой стрелке с помощью appDrive по периметру рабочей зоны и добавляя точки маршрута на карте в приложении.
7. Укажите зоны, не требующие обработки, перемещая изделие против часовой стрелки с помощью appDrive по периметру такой зоны и добавляя точки маршрута на карте в приложении.
8. Укажите путь перемещения, начав перемещать изделие из рабочей зоны с помощью appDrive и добавляя точки маршрута на карте в приложении. При сохранении путь перемещения соединяется с точкой стыковки.
9. Укажите точку обслуживания и создайте путь до зарядной станции. Начните у точки обслуживания и перемещайте агрегат с помощью appDrive, добавляя точки маршрута на карте в приложении. При сохранении точки обслуживания путь к зарядной станции соединяется с точкой стыковки.
10. Используйте приложение для изменения расписания и настроек газонокосилки-робота.

Дополнительную информацию см. в руководствах по эксплуатации передатчика и газонокосилки-робота.

KIIRJUHIS

A

Süsteemi ülevaade

CEROA™ on robotniiduk, millel on ajamiseade ja lõikekorpus. Toote liikumismuster on süstemaatiline, et tagada suurte alade tõhus niitmine. Toode kasutab naveerimiseks EPOS-tehnoloogiat (täpse positsioneerimise operatsioonisüsteem) koos satelliidisignaalidega, mis tähendab, et piirdekaableid pole vaja.

Süsteem hõlmab robotniidukit, laadimisjaama ja viitejaama. Robotniiduk ja viitejaam kasutavad positsioneerimiseks satelliidisignaale. Viitejaam on liikumatu ja saabab robotniidukile õige asukoha määramiseks korrektsooniandmeid. Tööpiirkond luuakse virtuaalselt rakenduses, kätides toodet ja lisades rakenduses asuvale kaardile marsruudipunkte.

1. Navigatsioonisatelliidid
2. Satelliidisignaalid
3. Viitejaam
4. Korrektsooniandmed
5. Laadimisjaam
6. Virtuaalpiire
7. Välja jäav piirkond
8. Tööpiirkond
9. Mobiilseade
10. Dokkimiskohad
11. Transpordirada
12. Robotniiduk
13. Hoolduspunkt

Tervikliku kaardi installimiseks on vajalik tööpiirkond ja laadimisjaam. Tööpiirkond on ala, kus toode saab automaatselt töötada ja muru niita. Tööpiirkond on piiritletud virtuaalpiiretega. Laadimisjaama võib paigaldada tööpiirkonda või transpordirajaga ühendatult tööpiirkonna lähedale. Transpordirada on dokkimiskoha ja tööpiirkonna vahel asuv määratletud rada. Toode saab sellel rajal automaatselt liikuda, kuid ei tohi seal niita muru. Alad, kus tootel pole lubatud töötada, saab muuta välja jäväateks piirkondadeks. Välja jäväaid piirkondi tähistatakse virtuaalpiiretega. Hoolduspunkt on spetsiaalne koht, kuhu toodet on võimalik parkida.

B

Ühenduvus

- a. Rakendust Automower® Connect kasutatakse toote seadistamiseks ja selle igapäevaseks käitamiseks.
- b. Husqvarna Fleet Services™ on pilvlahendus, mis annab seadmete äriotstarbel haldajale köigist masinatest värskendatud ülevaate. See on saadaval nii veebiteenuse kui ka rakendusena.

C

Installimine

Viitejaam ja robotniiduk vajavad kindlaks ja peatusteta töötamiseks takistusteta vaadet taevale.

1. Installi oma mobiilseadmesse rakendus Automower® Connect ja rakendus Husqvarna Fleet Services™. Laadi rakendused alla App Store'ist või Google play'st.
2. Paigalda viitejaam. Vaata teavet viitejaama kasutusjuhendist.
3. Paigalda laadimisjaam.
4. Kinnitage lõikekorpus ajamiseadme külge.
5. Seo robotniiduk rakendusega. Tehke rakenduses põhiseadistused, et ühendada robotniiduk viitejaama ja laadimisjaamaga.
6. Määra tööpiirkond, kätides toodet appDrive'iga päripäeva ümber tööpiirkonna ja lisades rakenduses kaardile marsruudipunkte.
7. Määra välja jäavad piirkonnad, kätides toodet appDrive'iga vastupäeva ümber välja jäava piirkonna ja lisades rakenduses kaardile marsruudipunkte.
8. Määra transpordirada, käividades tööala ja kätides toodet appDrive'iga ja lisades rakenduses kaardile marsruudipunkte. Transpordiraja salvestamisel ühendatakse see dokkimiskohaga.
9. Määrase hoolduspunkt ja looge tee laadimisjaamani. Alustage hoolduspunkti juurest ja juhtige toodet appDrive'iga, lisades rakenduses kaardile teepunkte. Hoolduspunkti salvestamisel ühendatakse laadimisjamani viiv tee dokkimiskohaga.
10. Kasuta rakendust ajakava ja robotniiduki seadete muutmiseks.

Lisateavet loe viitejaama kasutusjuhendist ja robotniiduki kasutusjuhendist.

ĪSĀ LIETOŠANAS PAMĀCĪBA

A Sistēmas pārskats

CEROA™ ir robotizētais zāles plāvējs ar piedziņas ierīci un plaušanas bloku. Produkta pārvietošanās shēma ir sistemātiska, lai efektīvi nopļautu lielas platības. Produkts izmanto EPOS (Exact Positioning Operating System) tehnoloģiju ar satelīta signāliem navigācijai, un nav nepieciešami robežvadi.

Sistēmu veido robotizētais zāles plāvējs, uzlādes stacija un atbalsta stacija. Robotizētais zāles plāvējs un atbalsta stacija uztver satelīta signālus pozīcijas noteikšanai. Atbalsta stacija ir stacionāra un sūta precīzuma datus robotizētam zāles plāvējam, lai iegūtu precīzu robotizētā zāles plāvēja pozīciju. Darba zona tiek izveidota virtuāli lietotnē, darbinot izstrādājumu un iezīmējot lietotnē karti ar pievienotajiem maršruta punktiem.

1. Navigācijas satelīti
2. Satelīta signāli
3. Atsaucēs stacija
4. Precīzējuma dati
5. Uzlādes stacija
6. Virtuālā robeža
7. Lieguma zona
8. Darba platība
9. Mobila ierīce
10. Novietošanas vieta
11. Transporta ceļš
12. Robotizētais zāles plāvējs
13. Apkopes punkts

Lai pilnībā uzstādītu karti, ir nepieciešama darba zona un uzlādes stacija. Darba zona ir zona, kurā izstrādājums var darboties un automātiski plaut zāli. Darba zona tiek noteikta ar virtuālajām robežām. Uzlādes staciju var novietot darba zonā vai blakus darba zonai, kas ir savienota ar transporta ceļu. Transporta ceļš ir ceļš, kas ir iezīmēts starp novietošanas vietu un darba zonu. Šajā ceļā izstrādājums var darboties automātiski, bet neveic zāles plaušanu. Lieguma zonas var izveidot, ja ir zonas, kurās izstrādājums nedrīkst darboties. Lieguma zonu nosaka ar virtuālajām robežām. Apkopes punkts ir noteikta pozīcija, kurā produktu var novietot stāvēšanai.

B Savienojamība

- a. Izstrādājuma iestatīšanai un ikdienas darbību veikšanai tiek izmantota lietotne Automower® Connect.
- b. Husqvarna Fleet Services™ ir mākoņrisinājums, kas komerciālā parka vadītājam nodrošina atjauninātu pārskatu par visiem izstrādājumiem. Tas ir pieejams gan kā tīmekļa pakalpojums, gan kā lietotne.

C Uzstādīšana

Uzticamai atsaucēs stacijas un robotizētā zāles plāvēja darbībai bez pārtraukumiem ir nepieciešams neaizsegts skats uz debesīm.

1. Savā mobilajā ierīcē instalējiet lietotni Automower® Connect un Husqvarna Fleet Services™. Lietotnes lejupielādējiet veikalā App Store vai Google Play.
2. Uzstādīet atsaucēs staciju. Skatiet atsaucēs stacijas lietotāja rokasgrāmatu.
3. Uzstādīet uzlādes staciju.
4. Pievienojiet plaušanas bloku pie piedziņas ierīces.
5. Izveidojiet robotizētā zāles plāvēja un lietotnes pāra savienojumu. Lietotnē veiciet pamata iestatījumus, lai sapārotu robotizēto zāles plāvēju ar atbalsta staciiju un uzlādes staciiju.
6. Lai norādītu darba zonu, izmantojot appDrive, darbiniet izstrādājumu pulksteņa rādītāju kustības virzienā pa darba zonu un pievienojiet maršruta punktus lietotnes kartē.
7. Lai norādītu lieguma zonas, izmantojot appDrive, darbiniet izstrādājumu pretēji pulksteņa rādītāju kustības virzienam ap lieguma zonu un pievienojiet maršruta punktus lietotnes kartē.
8. Norādīet transporta ceļu, iedarbinot izstrādājumu darba zonā, un darbiniet to, izmantojot appDrive un pievienojot maršruta punktus lietotnes kartē. Saglabājot transporta ceļu, tas ir savienots ar novietošanas vietu.
9. Norādīet apkopes punktu un izveidojiet ceļu uz uzlādes staciiju. Sāciet no apkopes punkta un darbiniet produktu, izmantojot appDrive, lai pievienotu maršruta punktus lietotnes kartē. Ceļš līdz uzlādes stacijs ir savienots ar dokošanās vietu, kad jūs saglabājat apkopes punkta vietu.
10. Lai pielāgotu robotizētā zāles plāvēja grafiku un iestatījumus, izmantojiet lietotni.

Vairāk informācijas skatiet atsaucēs stacijas lietotāja rokasgrāmatā un robotizētā zāles plāvēja lietotāja rokasgrāmatā.

TRUMPAS VADOVAS

A Sistemos peržiūra

CEROA™ yra robotas vejapjovė su pavaros bloku ir pjovimo agregatu. Jis pasižymi sistemeine judėjimo trajektorija, kuri leidžia efektyviai pjauti didelius plotus. Gaminys naudoja EPOS (angl. Exact Positioning Operating System) technologiją ir palydovinius signalus, kad galėtų orientuotis teritorijoje, todėl nereikia testi kontūro kabelių.

Sistemą sudaro robotas vejapjovė, įkrovimo stotis ir kontrolinė stotis. Robotas vejapjovė ir kontrolinė stotis priima palydovinius signalus padėčiai nustatyti. Kontrolinė stotis yra stacionari stotis, siunčianti korekcinius duomenis robotui vejapjovei, kad jis galėtų tiksliai orientuotis teritorijoje. Naudojant gaminį ir konfigūruojant kelio taškus programėlėje atkuriamą virtuali darbo zona ir sudaromas jos žemėlapis.

1. Navigacijos palydovai
2. Palydoviniai signalai
3. Kontrolinė stotis
4. Koreciniai duomenys
5. Įkrovimo stotis
6. Virtualus kontūras
7. Vengtina zona
8. Darbo zona
9. Mobilusis įrenginys
10. Prijungimo taškas
11. Transportavimo kelias
12. Robotas vejapjovė
13. Techninės priežiūros vieta

Norint sukonfigūruoti visą žmėlapį, būtina darbo zona ir įkrovimo stotis. Darbo zona – tai teritorija, kurioje gaminys gali automatiškai judėti ir pjauti žolę. Darbo zoną nurodo virtualus kontūras. Įkrovimo stotis gali būti įrengta darbo zonoje arba šalia jos. Įkrovimo stotį ir darbo zoną turi jungti transportavimo kelias. Transportavimo kelias yra specialus kelias tarp prijungimo taško ir darbo zonos. Gaminys gali automatiškai judėti šiuo keliu nepjaudamas žolės. Vengtinės zonas galima sukurti, jei yra vietų, kuriose gaminiui dirbtį neleidžiama. Vengtinės zonas nurodo virtualus kontūras. Techninės priežiūros taškas – tai speciali vieta, kurioje gaminys gali būti pastatytas.

B Ryšys

- a. Programėlė „Automower® Connect“ naudojama gaminio nustatymams nustatyti ir jam kasdien naudoti.
- b. „Husqvarna Fleet Services™“ yra debesų technologijos sprendimas, komercinio parko vadovui suteikiantis atnaujintos visų gaminių peržiūros galimybę. Ji pasiekiamā kaip interneto paslauga ir kaip programėlė.

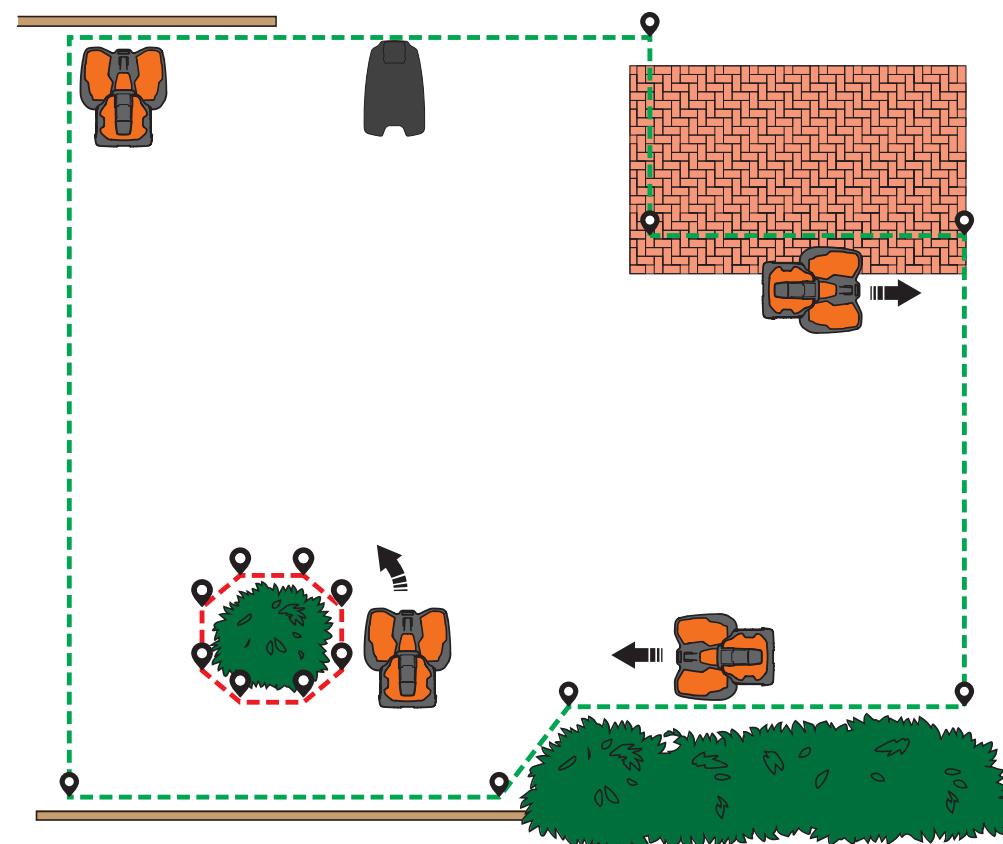
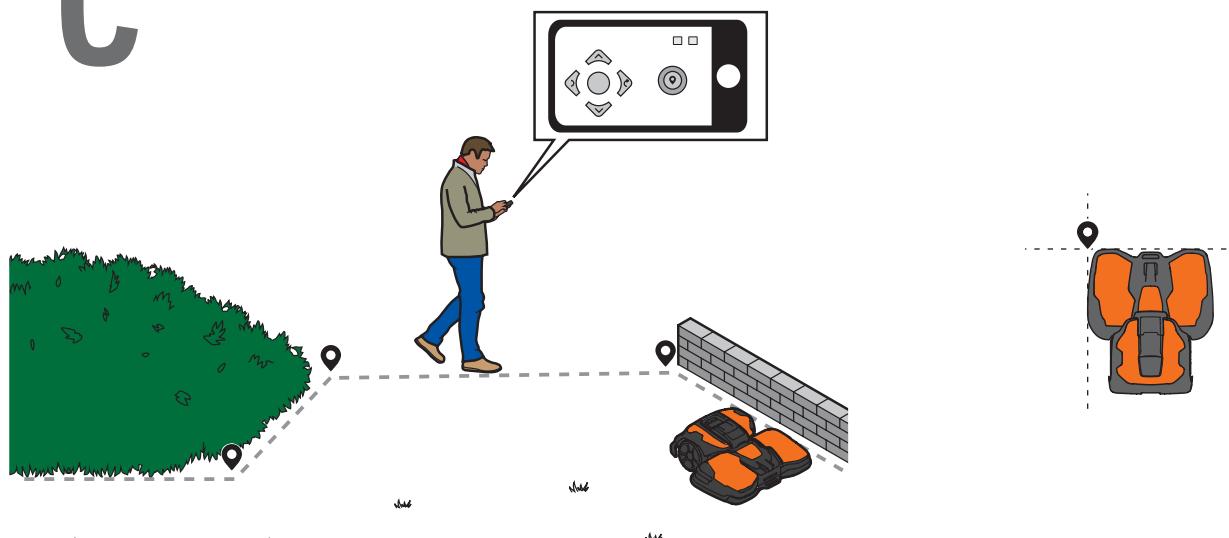
C Įrengimas

Kad kontrolinė stotis ir robotas vejapjovė patikimai veiktu be sostojimų, jiems niekas negali užstoti dangaus.

1. Įdiekite programėles „Automower® Connect“ ir „Husqvarna Fleet Services™“ į savo mobilųjį įrenginį. Atsiųskite programėles iš „App Store“ arba „Google Play“.
2. Įrenkite kontrolinę stotį. Informacijos apie kontrolinę stotį ieškokite naudojimo instrukcijoje.
3. Įrenkite įkrovimo stotį.
4. Prityvinkite pjovimo agregatą prie pavaros bloko.
5. Susiekiite robotą vejapjovę su programėle. Atlikite pagrindinius nustatymus programėlėje, kad susietumėte robotą vejapjovę su kontroline stotimi ir įkrovimo stotimi.
6. Apibréžkite darbo zoną su „appDrive“ valdydami gaminį taip, kad jis judėtų pagal laikrodžio rodyklę aplink darbo zoną, ir pridėdami žmėlapio kelio taškus programėlėje.
7. Apibréžkite vengtinės zonas su „appDrive“ valdydami gaminį taip, kad jis judėtų prieš laikrodžio rodyklę aplink vengtinę zoną, ir pridėdami žmėlapio kelio taškus programėlėje.
8. Apibréžkite transportavimo kelią pradėdami darbo zonoje ir valdykite gaminį su „appDrive“ bei pridékite žmėlapio kelio taškus programėlėje. Išsaugant transportavimo kelią, jis sujungiamas su prijungimo tašku.
9. Nustatykite techninės priežiūros tašką ir sukonfigūruokite kelią iki įkrovimo stoties. Pradékite ties techninės priežiūros tašku ir vairuodami gaminį su „appDrive“ pridékite žmėlapio kelio taškus programėlėje. Kai išsaugote techninės priežiūros tašką, kelias iki įkrovimo stoties sujungiamas su prijungimo tašku.
10. Naudodamai programėlę, koreguokite roboto vejapjovės grafiką ir nustatymus.

Jei reikia daugiau informacijos, skaitykite kontrolinės stoties naudojimo instrukciją ir roboto vejapjovės naudojimo instrukciją.

C



Светодиодные индикаторы состояния / LED-olekunäidikud / LED statusa indikatori / Šviesos diodų būsenos indikatoriai

Газонокосилка-робот	Robotniiduk	Robotizētais zāles plāvējs	Robotas vejpajovē
Горит зеленым Работает	Roheline pidev tuli Töötab	Deg nepārtraukti zaļā krāsā Darbībā	Pastoviai šviečianti žalia šviesa Veikia
Мигает зеленый индикатор Приостановлена	Vilkuv roheline tuli Pausil	Mirgo zaļā krāsā Pauzēts	Mirksinti žalia šviesa Pristabdytas
Мигает красный индикатор Ошибка	Vilkuv punane tuli Törge	Mirgo sarkanā krāsā Kļūda	Mirksinti raudona šviesa Klaida
Горит желтым Остановлена	Kollane pidev tuli Peatatud	Deg nepārtraukti dzeltenā krāsā Apturēts	Pastoviai šviečianti geltona šviesa Sustabdytas
Мигает желтый индикатор Ожидание PIN-кода	Vilkuv kollane tuli PIN-koodi ootamine	Mirgo dzeltenā krāsā Gaida PIN koda ievadišanu	Mirksinti geltona šviesa Laukiama PIN kodo
Горит синим Парковка / подключение с помощью Bluetooth®	Sinine pidev tuli Parkimine / Bluetooth®-iga ühen-datud	Deg nepārtraukti zilā krāsā Notiek novietošana / savienots ar Bluetooth®	Pastoviai šviečianti mēlyna šviesa Parkuojama / prijungta „Bluetooth®“ ryšiu
Пульсирует синий индикатор Зарядка	Sinine pulseeriv tuli Laadimine	Īsi mirgo zilā krāsā Uzlāde	Pulsuojanti mēlyna šviesa Izkrovimas
Мигает синий индикатор Припаркована / активно сопряжение по Bluetooth®	Vilkuv sinine tuli Pargitud / toimub Bluetooth®-i sidumine	Mirgo zilā krāsā Novietots / aktīvs Bluetooth® pāra savienojums	Mirksinti mēlyna šviesa Parkuojama / „Bluetooth®“ susiejimo funkcija aktyvi
Горит белым Режим appDrive	Valge pidev tuli appDrive-režīm	Deg nepārtraukti baltā krāsā appDrive režīms	Pastoviai šviečianti balta šviesa „appDrive“ režīmas
Пульсирует белый индикатор Выполняется выключение / установка встроенного ПО	Pulseeriv valge Väljalülitumine / toimub püsivara installimine	Īsi mirgo baltā krāsā Izslēgšana / notiek aparātprogrammatūras instalēšana	Pulsuojanti balta šviesa Išjungjama / vyksta programinės aparatinės īrangos diegimas
Мигает белый индикатор Требуется обновление встроенного ПО	Vilkuv valge tuli Vajalik on püsivara värskendamine	Mirgo baltā krāsā Nepieciešama aparātprogrammatūras atjaunināšana	Mirksinti balta šviesa Reikia atnaujinti programinę aparatinę īrangą

Передатчик	Viitejaam	Atsauces stacija	Kontrolinē stotis
Горит зеленым Работает	Roheline pidev tuli Töötab	Deg zaļā krāsā Darbībā	Pastoviai šviečianti žalia šviesa Veikia
Пульсирует зеленый индикатор Запуск	Roheline pulseeriv valgus Käivitamine	Īsi mirgo zaļā krāsā Sākšana	Pulsuojanti žalia šviesa Izkunkite
Мигает красный индикатор Ошибка	Vilkuv punane tuli Törge	Mirgo sarkanā krāsā Kļūda	Mirksinti raudona šviesa Klaida
Мигает белый индикатор Требуется обновление встроенного ПО	Vilkuv valge tuli Vajalik on püsivara värskendamine	Mirgo baltā krāsā Nepieciešama aparātprogrammatūras atjaunināšana	Mirksinti balta šviesa Reikia atnaujinti programinę aparatinę īrangą

Зарядная станция	Laadimisjaam	Uzlādes stacija	Izkrovimo stotis
Горит зеленым Хороший сигнал зарядной станции	Roheline pidev tuli Laadimisjaama hea signaal	Deg nepārtraukti zaļā krāsā Labs uzlādes stacijas signāls	Pastoviai šviečianti žalia šviesa Geras izkrovimo stoties signalas
Мигает зеленый индикатор ЭКО режим	LVilkuv roheline tuli ECO-režīm	Mirgo zaļā krāsā EKO režīms	Mirksinti žalia šviesa Ekonominis režīmas
Мигает красный индикатор Ошибка антенны зарядной станции	Vilkuv punane tuli Laadimisjaama antenni törge	Mirgo sarkanā krāsā Uzlādes stacijas antenas kļūda	Mirksinti raudona šviesa Izkrovimo stoties antenos klaida
Горит красным Ошибка	Punane pidev tuli Törge	Deg nepārtraukti sarkanā krāsā Kļūda	Pastoviai šviečianti raudona šviesa Klaida

AUTOMOWER® – ТОРГОВАЯ МАРКА КОМПАНИИ HUSQVARNA AB. © 2023 HUSQVARNA. ВСЕ ПРАВА ЗАЩИЩЕНЫ.
AUTOMOWER® ON KAUBAMÄRK, MIS KUULUB HUSQVARNA AB-LE. AUTORIOIGUS © 2023 HUSQVARNA. KÖIK ÕIGUSED KAITSTUD.
AUTOMOWER® IR „HUSQVARNA AB“ PREČU ZIME. AUTORTIESĪBAS © 2023 HUSQVARNA. VISAS TIESĪBAS IR AIZSARGĀTĀS.
AUTOMOWER® YRA „HUSQVARNA AB“ PREKĒS ŽENKLAS. AUTORIAUS TEISĒS © 2023 HUSQVARNA. VISOS TEISĒS SAUGOMOS.

www.husqvarna.com



1142324-40



2023-01-09

Husqvarna