



BRZI VODIČ KRATKE UPUTE БЪРЗ СПРАВОЧНИК QUICK GUIDE



HUSQVARNA CEORA™

A Pregled sistema

CEROA™ je robotska kosačica koja ima pogonsku jedinicu i reznu glavu. Šablon kretanja proizvoda je sistematski kako bi se efikasno kosile velike površine. Proizvod koristi tehnologiju EPOS (Exact Positioning Operating System – operativni sistem za precizno pozicioniranje) sa satelitskim signalima za navigaciju i granične žice nisu potrebne.

Sistem sadrži robotsku kosačicu, stanicu za punjenje i referentnu stanicu. Robotska kosačica i referentna stanica primaju satelitske signale za pozicioniranje. Referentna stanica je nepokretna i šalje podatke za korekciju robotskoj kosačici radi dobijanja tačnog položaja kosačice. Radna površina je napravljena virtuelno u aplikaciji upravljanjem proizvodom i dodavanjem tačaka na putanji za izradu mape u aplikaciji.

1. Sateliti za navigaciju
2. Satelitski signali
3. Referentna stanica
4. Podaci za korekciju
5. Stanica za punjenje
6. Virtuelna granica
7. Zabranjena zona
8. Radna površina
9. Mobilni uređaj
10. Tačka spajanja
11. Putanja za transport
12. Robotska kosačica
13. Mesto za održavanje

Za kompletnu instalaciju mape neophodne su radna površina i stanica za punjenje na mapi. Radna površina je površina gde proizvod može da radi i automatski kosi travu. Radna površina je određena virtuelnim granicama. Stanica za punjenje se može postaviti u okviru radne površine ili u blizini tako da je sa radnom površinom povezana putanjom za transport. Putanja za transport je naznačena putanja između tačke spajanja ispred stanice za punjenje i radne površine. Proizvod može da radi automatski na ovoj putanji, ali ne kosi travu. Mogu se napraviti zabranjene zone ako postoje oblasti gde proizvod ne sme raditi. Zabranjena zona je određena virtuelnim granicama. Mesto za održavanje je određeni položaj na kojem se proizvod može parkirati.

B Povezivanje

- a. Aplikacija Automower® Connect se koristi za podešavanje i svakodnevno korišćenje proizvoda.
- b. Husqvarna Fleet Services™ je rešenje u oblaku koje omogućava menadžeru flote ažurirani pregled svih proizvoda. Dostupno je i kao onlajn usluga i kao aplikacija.

C Instalacija

Referentnoj stanici i robotskoj kosačici je potrebno otvoreno nebo da bi mogle pouzdano raditi bez zaustavljanja.

1. Instalirajte aplikaciju Automower® Connect i Husqvarna Fleet Services™ na mobilni uređaj. Preuzmite aplikaciju iz prodavnice App Store ili Google play.
2. Postavljanje referentne stanice. Pogledajte uputstvo za rukovaoca za referentnu stanicu.
3. Postavljanje stanice za punjenje.
4. Prikačite reznu glavu na pogonsku jedinicu.
5. Uparite robotsku kosačicu i aplikaciju. U aplikaciji odradite osnovna podešavanja da biste uparili robotsku kosačicu sa referentnom stanicom i stanicom za punjenje.
6. Naznačite radnu površinu tako što ćete upravljati proizvodom udesno u režimu appDrive oko radne površine i dodati tačke na putanji u aplikaciji.
7. Naznačite zabranjene zone tako što ćete upravljati proizvodom ulevo u režimu appDrive oko zabranjene zone i dodati tačke na putanji u aplikaciji.
8. Naznačite putanju za transport tako što ćete početi u radnoj površini i upravljati proizvodom u režimu appDrive i dodati tačke na putanji u aplikaciji. Kada čuvate putanju za transport ona je povezana sa tačkom spajanja.
9. Naznačite mesto za održavanje i napravite putanju do stanice za punjenje. Započnite od mesta za održavanje i upravljajte proizvodom u režimu appDrive da biste dodali tačke na putanji na mapi u aplikaciji. Putanja stanice za punjenje je povezana sa tačkom spajanja kada se sačuva mesto za održavanje.
10. Koristite aplikaciju da prilagodite raspored i podešavanja robotske kosačice.

Više informacija pronaći ćete u Uputstvu za rukovaoca za referentnu stanicu i Uputstvu za rukovaoca za robotsku kosačicu.

KRATKE UPUTE

hr

A Pregled sustava

CEROA™ je robotska kosilica za travu koja sadrži pogonsku jedinicu i režno kućište. Obrasci kretanja proizvoda sustavni su za učinkovito rezanje velikih područja. Proizvod koristi tehnologiju EPOS (Exact Positioning Operating System – operacijski sustav za precizno pozicioniranje) sa satelitskim signalima za navigaciju pa nema potrebe za graničnom žicom.

Sustav obuhvaća robotsku kosilicu, stanicu za punjenje i referentnu stanicu. Robotska kosilica i referentna stanica primaju satelitske signale za pozicioniranje. Referentna stanica je nepomična i robotskoj kosilici šalje podatke za ispravak radi određivanja točnog položaja robotske kosilice. Radno područje izrađuje se virtualno u aplikaciji kroz rad proizvoda i dodavanje putnih točaka za izradu karte u aplikaciji.

1. Navigacijski sateliti
2. Satelitski signali
3. Referentnu stanicu
4. Podaci za ispravak
5. Stanica za punjenje
6. Virtualna granica
7. Zabranjena zona
8. Radno područje
9. Mobilni uređaj
10. Mjesto pristajanja
11. Transportna staza
12. Robotska kosilica za travu
13. Mjesto održavanja

Za potpuno instaliranje karte potrebni su radno područje i stanica za punjenje. Radno područje je područje u kojem je moguć pogon proizvoda i automatska košnja trave. Radno područje određeno je virtualnim granicama. Stanicu za punjenje je moguće postaviti u radno područje ili u blizinu radnog područja, tako da je s njim povezan transportnom stazom. Transportna staza posebna je staza između mjesta pristajanja i radnog područja. Proizvod na toj stazi radi automatski, ali ne kosi travu. Ako postoje područja u kojima nije dopušten pogon proizvoda, moguće je izraditi zabranjene zone. Zabranjena zona određena je virtualnim granicama. Mjesto održavanja posebno je mjesto gdje je moguće parkirati proizvod.

B Povezivost

- a. Aplikacija Automower® Connect upotrebljava se za postavke i dnevni rad s proizvodom.
- b. Husqvarna Fleet Services™ je rješenje s računalnim oblakom koje upravitelju komercijalne flote pruža ažurirani pregled svih proizvoda. Dostupno je kao usluga na webu i aplikacija.

C Ugradnja

Za rad bez zaustavljanja referentna stanica i robotska kosilica moraju imati neometan pogled na nebo.

1. Instalirajte aplikaciju Automower® Connect i aplikaciju Husqvarna Fleet Services™ na mobilni uređaj. Aplikaciju preuzmite putem servisa App Store ili Google Play.
2. Instalirajte referentnu stanicu. Pogledajte korisnički priručnik za referentnu stanicu.
3. Instalirajte stanicu za punjenje.
4. Pričvrstite režno kućište na pogonsku jedinicu.
5. Uparite robotsku kosilicu s aplikacijom. Za uparivanje robotske kosilice s referentnom stanicom i stanicom za punjenje napravite osnovnu postavku u aplikaciji.
6. Upravljaajući proizvodom s appDrive odredite radno područje okružujući ga u smjeru kazaljke na satu i dodavajući putne točke na kartu u aplikaciji.
7. Upravljaajući proizvodom s appDrive odredite zabranjene zone okružujući ih u smjeru suprotnom od kazaljke na satu i dodavajući putne točke na kartu u aplikaciji.
8. Odredite transportnu stazu tako da započnete rad u radnom području i upravljate proizvodom uz appDrive te na kartu u aplikaciji dodate putne točke. Prilikom spremanja transportne staze ona je povezana s mjestom pristajanja.
9. Odaberite mjesto održavanja i izradite stazu do stanice za punjenje. Započnite na mjestu održavanja i upravljajte proizvodom uz appDrive te na kartu u aplikaciji dodajte važna mjesta. Put do stanice za punjenje povezan je s mjestom pristajanja kad spremite mjesto održavanja.
10. U aplikaciji prilagodite raspored i postavke za robotsku kosilicu.

Više informacija potražite korisničkom priručniku za referentnu stanicu i korisničkom priručniku za robotsku kosilicu.

А Преглед на системата

CEROA™ е косачка-робот за трева, която включва задвижващ модул и косилен апарат. Схемата на движение на продукта е систематична за ефективно косене на големи площи. Продуктът използва технологията EPOS (операционна система за точно позициониране) със сателитни сигнали за навигация и няма нужда от гранични електрически проводници.

Системата се състои от косачка-робот, зареждаща станция и базова станция. Косачката робот и базовата станция получават сателитни сигнали за позициониране. Базовата станция е неподвижна и изпраща данни за корекция към косачката робот, за да получи точна позиция за косачката робот. Работната площ е създадена виртуално в приложение чрез работа с продукта и добавяне на точки от маршрута, за да се създаде карта в дадено приложение.

1. Навигационни сателити
2. Сателитни сигнали
3. Базова станция
4. Данни за корекция
5. Зареждаща станция
6. Виртуална граница
7. Зона, в която да не се навлиза
8. Работна зона
9. Мобилно устройство
10. Точка на зареждане
11. Транспортен път
12. Косачка робот
13. Точка на техническо обслужване

За цялостно инсталиране на картата са необходими работна площ и зареждаща станция. Работната площ е зона, в която продуктът може да работи и да коси тревата автоматично. Работната зона се определя от виртуални граници. Зареждащата станция може да бъде поставена в работната площ или близо до работната площ, като е свързана с него с транспортен път. Транспортният път е определен път между точката на зареждане и работната площ. Продуктът може да работи автоматично по този път, но не коси трева. Може да се създадат зони, в които да не се навлиза, ако има площи, в които продуктът не може да работи. Зоната, в която не може да се влиза, се определя от виртуални граници. Точката за техническо обслужване е определено място, където продуктът може да се паркира.

В Възможност за свързване

- a. Приложението Automower® Connect се използва за настройки и ежедневна работа с продукта.
- b. Husqvarna Fleet Services™ е решение в облак, което дава на търговския мениджър на автомобилния парк актуален поглед върху всички продукти. То се предлага както като уебслужба, така и като приложение.

С Инсталиране

Базовата станция и косачката робот се нуждаят от безпрепятствен изглед към небето, за да могат да работят надеждно без прекъсване.

1. Инсталирайте приложението Automower® Connect и приложението Husqvarna Fleet Services™ на Вашето мобилно устройство. Изтеглете приложенията от App Store или Google Play.
2. Инсталиране на базовата станция. Направете справка с ръководството за оператора за базовата станция.
3. Инсталиране на зареждащата станция.
4. Закрепете косилния апарат към задвижващия модул.
5. Сдвоете косачката робот с приложението. Извършете основната настройка в приложението, за да сдвоите косачката-робот за морава с базовата станция и зареждащата станция.
6. Определете работната площ, като движите продукта по часовниковата стрелка с appDrive около работната площ и добавяте точки от маршрута на картата в приложението.
7. Определете зоните, в които да не се навлиза, като движите продукта обратно на часовниковата стрелка с appDrive около зоната, в която да не се навлиза, и добавяте точки от маршрута на картата в приложението.
8. Определете транспортния път, като започнете от работната площ, движите продукта с appDrive и добавяте точки от маршрута на картата в приложението. Когато записвате транспортния път, той е свързан с точката на зареждане.
9. Определете точката за техническо обслужване и създайте път до зареждащата станция. Започнете от точката за техническо обслужване и движете продукта с appDrive, за да добавите точки от маршрута на картата в приложението. Пътят до зареждащата станция е свързан с точката на зареждане, когато записвате точката за техническо обслужване.
10. Използвайте приложението, за да коригирате разписанието и настройките за косачката робот.

За повече информация прочетете ръководството за оператора за базовата станция и ръководството за оператора за косачката робот.

QUICK GUIDE

en

A System overview

CEROA™ is a robotic lawn mower that contains a drive unit and a cutting deck. The movement pattern of the product is systematic to efficiently cut large areas. The product is using the EPOS (Exact Positioning Operating System) technology with satellite signals for navigation and there is no need for boundary wires.

The system contains a robotic lawn mower, a charging station and a reference station. The robotic lawn mower and the reference station receive satellite signals for positioning. The reference station is stationary and sends correction data to the robotic lawn mower to get an accurate position for the robotic lawn mower. The work area is made virtually in an app by operating the product and adding waypoints to make a map in an app.

1. Navigation satellites
2. Satellite signals
3. Reference station
4. Correction data
5. Charging station
6. Virtual boundary
7. Stay-out zone
8. Work area
9. Mobile device
10. Docking point
11. Transport Path
12. Robotic lawn mower
13. Maintenance point

For a complete map installation a work area and a charging station are necessary. A work area is an area where the product can operate and cut grass automatically. A work area is specified by virtual boundaries. The charging station can be put in the work area or near the work area that is connected to it with a transport path. A transport path is a specified path between the docking point and a work area. The product can operate automatically in this path, but does not cut grass. Stay-out zones can be made if there are areas where the product is not allowed to operate. A stay-out zone is specified by virtual boundaries. A maintenance point is a specified position where the product can be parked at.

B Connectivity

- a. Automower® Connect app is used for settings and daily operation of the product.
- b. Husqvarna Fleet Services™ is a cloud solution that gives the commercial fleet manager an updated overview of all the products. This is available both as a web service and as an app.

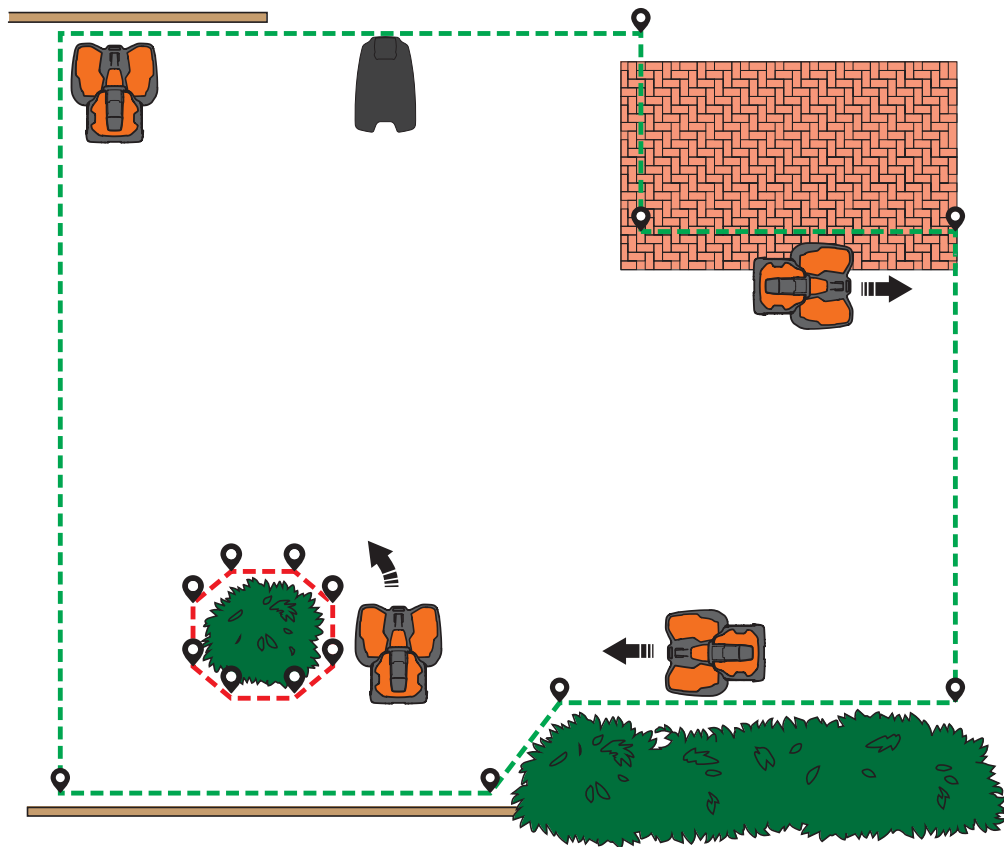
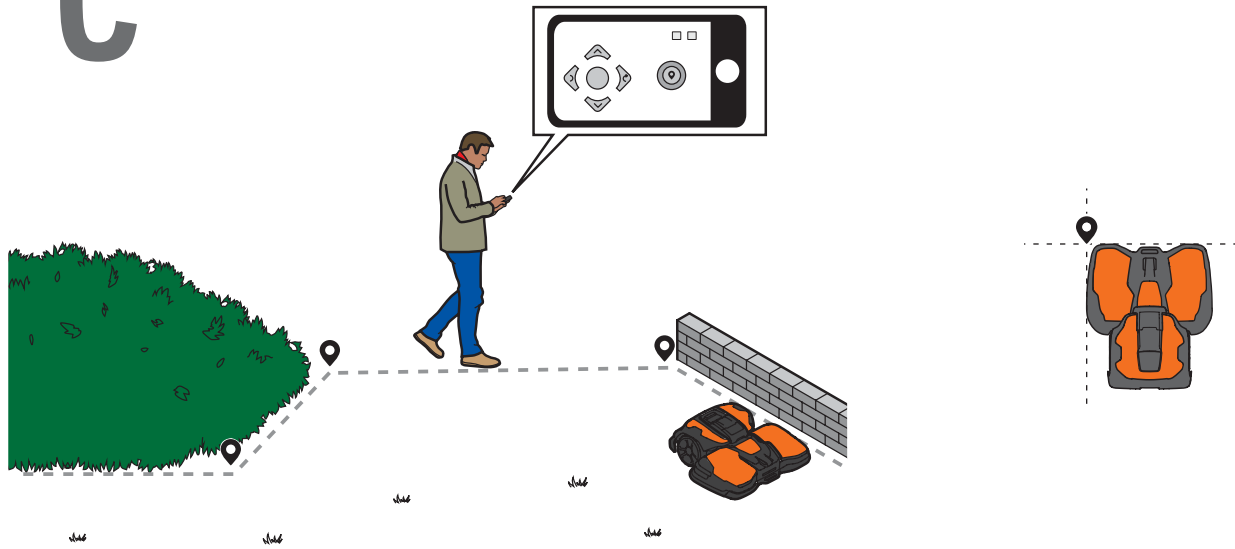
C Installation

The reference station and the robotic lawn mower need unimpeded sky view to be able to operate reliably without stops.

1. Install the Automower® Connect app and Husqvarna Fleet Services™ app to your mobile device. Download the apps from App Store or Google play.
2. Install the reference station. Refer to Operator's manual for the reference station.
3. Install the charging station.
4. Attach the cutting deck to the drive unit.
5. Pair the robotic lawn mower with the app. Do the basic setting in the app to pair the robotic lawn mower with the reference station and the charging station.
6. Specify the work area by operating the product clockwise with appDrive around the work area and adding waypoints on the map in the app.
7. Specify the stay-out zones by operating the product counterclockwise with appDrive around the stay out zone and adding waypoints on the map in the app.
8. Specify the transport path by starting in the work area and operate the product with appDrive and adding waypoints on the map in an app. When saving the transport path it is connected to the docking point.
9. Specify the maintenance point and make a path to the charging station. Start at the maintenance point and operate the product with appDrive to add waypoints on the map in the app. The path to the charging station is connected to the docking point when you save the maintenance point.
10. Use the app to adjust the schedule and the settings for the robotic lawn mower.

For more information, read the Operator's manual for the reference station and the Operator's manual for the robotic lawn mower.

C



LED indikator statusa / LED indikator statusa / Светодиодни индикатори за състояние / LED status indicators

Robotska kosačica	Robotska kosilica za travu	Косачка робот	Robotic lawn mower
 Postojano zeleno svetlo U radu	Postojano zeleno svjetlo U pogonu	Зелена постоянна светлина Работи	Green constant light In operation
 Zeleno svetlo trepće Pauzirana	Zeleno trepćuće svjetlo Pauzirana	Зелена мигаща светлина В пауза	Green flashing light Paused
 Trepćuće crveno svetlo Greška	Crveno trepćuće svjetlo Pogreška	Червена мигаща светлина Грешка	Red flashing light Error
 Postojano žuto svetlo Zaustavljena	Postojano žuto svjetlo Zaustavljena	Жълта постоянна светлина Спряна	Yellow constant light Stopped
 Trepćuće žuto svetlo Čeka se na PIN kôd.	Žuto trepteće svjetlo Čekanje na PIN kod	Жълта мигаща светлина Изчакване на личен идентификационен номер	Yellow flashing light Waiting for PIN code
 Postojano plavo svetlo Parkiranje/povezivanje putem Bluetooth®-a	Postojano plavo svjetlo Parkiranje / povezana s Bluetooth®	Синя постоянна светлина Паркиране/свързана с Bluetooth®	Blue constant light Parking/Connected with Bluetooth®
 Trepćuće plavo svetlo Punjenje	Plavo trepćuće svjetlo Punjenje	Синя пулсираща светлина Зареждане	Blue pulsating light Charging
 Trepćuće plavo svetlo Parkirana / Aktivno uparivanje putem Bluetooth®-a	Plavo trepereće svjetlo Parkiranje / aktivno uparivanje s Bluetooth®	Синя мигаща светлина Паркирана/активно сдвояване с Bluetooth®	Blue flashing light Parked/Bluetooth® pairing active
 Postojano belo svetlo Režim appDrive	Postojano bijelo svjetlo Način rada s appDrive	Бяла постоянна светлина Режим appDrive	White constant light appDrive mode
 Trepćuće belo svetlo Isključivanje / U toku je instalacija firmvera	Bijelo trepćuće svjetlo Isključivanje/instaliranje ugrađenog softvera je u tijeku	Бяла пулсираща светлина Изключване/инсталирането на фърмуера продължава	White pulsating light Switching off/Firmware installation ongoing
 Trepćuće belo svetlo Potrebno je ažuriranje firmvera	Bijelo trepćuće svjetlo Nužno je ažurirati ugrađeni softver	Бяла мигаща светлина Необходима е актуализация на фърмуера	White flashing light Firmware update required

Referentna stanica	Referentnu stanicu	Базова станция	Reference station
 Postojano zeleno svetlo U radu	Postojano zeleno svjetlo U pogonu	Зелена постоянна светлина Работи	Green constant light In operation
 Trepćuće zeleno svetlo Pokretanje	Zeleno trepćuće svjetlo Pokretanje	Зелена пулсираща светлина Стартиране	Green pulsating light Startup
 Trepćuće crveno svetlo Greška	Crveno trepćuće svjetlo Pogreška	Червена мигаща светлина Грешка	Red flashing light Error
 Trepćuće belo svetlo Potrebno je ažuriranje firmvera	Bijelo trepćuće svjetlo Nužno je ažurirati ugrađeni softver	Бяла мигаща светлина Необходима е актуализация на фърмуера	White flashing light Firmware update required

Stanica za punjenje	Stanica za punjenje	Зареждаща станция	Charging station
 Postojano zeleno svetlo Dobar signal stanice za punjenje	Postojano zeleno svjetlo Dobar signal stanice za punjenje	Зелена постоянна светлина Добър сигнал от зареждащата станция	Green constant light Good charging station signal
 Zeleno svetlo trepće Režim ECO	Zeleno trepćuće svjetlo ECO način rada	Зелена мигаща светлина Режим ECO	Green flashing light ECO mode
 Trepćuće crveno svetlo Greška u vezi sa antenom stanice za punjenje	Crveno trepćuće svjetlo Pogreška na anteni stanice za punjenje	Червена мигаща светлина Грешка в антената на зареждащата станция	Red flashing light Error in the charging station's antenna
 Postojano crveno svetlo Greška	Postojano crveno svjetlo Pogreška	Червена постоянна светлина Грешка	Red constant light Error

AUTOMOWER® IS A TRADEMARK OWNED BY HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2024 HUSQVARNA. ALL RIGHTS RESERVED.
 AUTOMOWER® JE TRGOVINSKA MARKA U VLASNIŠTVU KOMPAJNE HUSQVARNA AB. COPYRIGHT © 2024 HUSQVARNA. SVA PRAVA ZADRŽANA.
 AUTOMOWER® JE ZAŠTITNI ZNAK U VLASNIŠTVU TVRŤKE HUSQVARNA AB.
 AUTORSKO PRAVO © 2024 HUSQVARNA. SVA PRAVA ZADRŽANA.
 AUTOMOWER® Е ТЪРГОВСКА МАРКА, СОБСТВЕНОСТ НА HUSQVARNA AB.
 COPYRIGHT © 2024 Г. HUSQVARNA. ВСИЧКИ ПРАВА ЗАПАЗЕНИ.

www.husqvarna.com



1142324-97

2023-12-29


Husqvarna®