

## 4. Richtlinie für Tätigkeiten und Überprüfungen, die vor und nach der Installation eines Roboters durchzuführen sind.

Bevor er an die Installation des Roboters geht, muss der Installateur die Fläche, auf welcher der Roboter arbeiten soll, aufmerksam beurteilen, um kritische Punkte, die später Fehlfunktionen des Roboters verursachen könnten, wenn sie nicht vor und während der Installation entschärft werden, im voraus festzustellen.

Dieses Kapitel stellt eine Richtlinie dar, die bei der Ausführung der grundlegenden Tätigkeiten und Tests, die in dieser Stufe durchzuführen sind, helfen soll.

Dieser Abschnitt enthält auch die Daten:

- Ein Formular, das mit allen verlangten Informationen auszufüllen ist, sobald die Installation abgeschlossen ist, und das bei der Aktivierung dieses Roboters in Cassiopea angehängt werden soll.
- Ein Formular mit der Beschreibung der Tests, die zum Zertifizieren der Installation durchzuführen sind und mit denen geprüft werden soll, ob der Roboter ordnungsgemäß funktioniert.

### 4.1 Tätigkeiten und Überprüfungen vor der Installation

Vor der Installation muss die tatsächliche Kapazität des Roboters für die Arbeit im zugewiesenen Bereich überprüft werden, indem man die Eigenschaften des Rasens mit den Funktionen des Roboters vergleicht, die im Handbuch beschrieben sind. Insbesondere ist es wesentlich wichtig, Folgendes zu überprüfen:

1. Ob der Rasen unebene Stellen hat, ohne Gras, mit kleinen oder großen Löchern oder Stoßobjekten, vorstehenden Gegenständen wie Steinen oder Sprinklern, an die der Roboter stoßen und von denen er beschädigt werden könnte.
  - a. Sollten solche Stellen vorhanden sein, muss der Rasen in Ordnung gebracht werden, die unregelmäßigen Bereiche müssen ausgelassen werden, indem rund um sie Umzäunungsdraht verlegt wird.
2. Ob die Abmessungen des Rasens nicht den Grenzwert überschreiten, der für dieses Modell festgelegt ist (berücksichtigen Sie auch, dass der Roboter eine Toleranz von 20 % im Vergleich zur maximalen Rasengröße zulässt, was im Fall von besonders komplizierten Rasenflächen nützlich ist).
3. Ob das maximale Gefälle auf dem Rasen nicht den im Benutzerhandbuch festgelegten Grenzwert überschreitet. Zum Überprüfen des Gefälles befolgen Sie die im Dokument „MD-CT-RO-52 Einrichten des Roboters“ beschriebene Vorgangsweise.
  - a. Falls es auf dem Rasen einen Bereich gibt, dessen Gefälle höher als der zulässige Wert ist, muss dieser durch Verlegen eines Umzäunungsdrahtes rund um ihn ausgegrenzt werden.
4. Das maximale Gefälle entlang des Verlaufs, auf dem der Draht installiert wird (Außenrand und innen gelegenes Hindernis) darf den Grenzwert, der im Benutzerhandbuch festgelegt ist, nicht überschreiten. Zum Überprüfen des Gefälles befolgen Sie die im Dokument „MD-CT-RO-52 Einrichten des Roboters“ beschriebene Vorgangsweise.
  - a. Im Fall von Bereichen, in denen das Gefälle höher als der maximal zulässige Wert ist, muss für die Installation des Drahtes eine andere Stelle gewählt werden, oder der Rasen selbst so modifiziert werden, dass das gewünschte Gefälle erreicht wird.
5. Das maximale Gefälle vor dem Hindernis darf den im Benutzerhandbuch festgelegten Grenzwert nicht überschreiten. Zum Überprüfen des Gefälles befolgen Sie die im Dokument „MD-CT-RO-52 Einrichten des Roboters“ beschriebene Vorgangsweise.

- a. Im Fall eines Bereichs mit einem höheren Gefälle als zugelassen muss dieser ausgegrenzt werden, indem man rund um ihn einen Umzäunungsdraht verlegt, wobei der Draht so verlegt werden sollte, dass er dem Roboter hilft, das Hindernis zu umgehen.
- 6. Das Umzäunungsdrahtsignal des Roboters soll nicht gestört werden und auch seinerseits keine anderen Roboter in der Nähe stören.
  - a. Inspizieren Sie die benachbarten Rasenflächen genau, um zu sehen, ob die anderen Rasenmähroboter von STIGA oder von einem anderen Hersteller stammen. Selbst 60 m entfernte Roboter können stören oder gestört werden.
  - b. Nur um sicher zu gehen, setzen Sie den Roboter, den wir installieren wollen, an 10 verschiedene Punkte entlang des Randes des Rasens und führen Sie folgende Aktionen durch:
    - i. Schalten Sie den Roboter ein.
    - ii. Falls er im Modus Pause sein sollte, drücken Sie die Taste Pause, um ihn hochzufahren.
    - iii. Vergewissern Sie sich, dass der Roboter kein Signal entdeckt und nicht mehr „Kein Signal“ anzeigt.
    - iv. Lassen Sie den Roboter an jeder Stelle mindestens 2 Minuten stehen.
  - c. Wenn es andere Roboter in der Nähe gibt, ist es grundlegend wichtig, die Anweisungen in Paragraf 3.7.2 zu befolgen.
- 7. Prüfen Sie alle Hindernisse im Bereich, der gemäht werden soll, die wir nicht abgrenzen wollen, ob sie stabil genug sind, einen Stoß auszuhalten. Überprüfen Sie insbesondere:
  - a. ob es keine kleinen Bäume oder Äste gibt, die sich leicht bewegen können, wenn der Roboter an sie anstößt,
  - b. ob es keine Töpfe oder Spielsachen gibt, die sich bewegen können, wenn der Roboter an sie anstößt,
  - c. ob ein Hindernis auf rutschigem Boden ist, der eine ordnungsgemäße Erkennung des Stoßes verhindert.

Sollte das der Fall sein, muss das Hindernis mit einem Umzäunungsdraht abgegrenzt werden, um eine zuverlässige Leistung des Roboters zu gewährleisten.

- 8. Untersuchen Sie, ob es keine zu engen Bereiche gibt, in denen der Roboter stecken bleiben könnte. Beachten Sie, dass der Mindestabstand von Draht zu Draht, von Draht zu Hindernis und zwischen Hindernissen 70 cm beträgt. Im Fall von zu engen Wegen müssen geeignete Vorkehrungen getroffen werden, um diese zu beseitigen.
- 9. Überprüfen Sie, ob die Grashöhe für Schnitthöhe des Roboters geeignet ist. Der Roboter soll nicht mehr als 0,5 cm Gras abschneiden. Mähen Sie nötigenfalls zuerst den Rasen mit einem herkömmlichen Rasenmäher, um die Grashöhe anzupassen. Wenn Sie einen Roboter mit einstellbarer Schnitthöhe benutzen, stellen Sie diese so ein, dass sie die oben genannte Anforderung erfüllt (Schnitt von maximal 0,5 cm). Die Schnitthöhe kann dann mit der Zeit abgesenkt werden.