DK Betjeningsvejledning
GB User manual
DE Bedienungsanleitung
IT Manuale d'Istruzioni
FR Manuel d'utilisation

TMX 600 / TMX 1000 / TMX1300
TMX 1600 / TMX 2000





Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

Texas A/S - Knullen 22 - DK-5260 Odense S - Denmark
Tel. +45 6395 5555 - www.texas.dk - post@texas.dk

Version 25.1

DK - Originale instruktioner

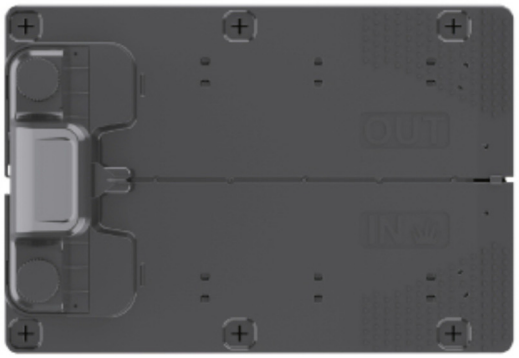
1. Indhold i pakken....3
2. Sikkerhedssymboler....4
3. Sikkerhedsforskrifter....5
4. Forberedelse før installation....7
5. Installation og placering af ladestation....8
6. Udlægning af afgrænsningskabel....11
7. Forbind afgrænsningskablet til ladestationen....19
8. Sæt strøm til ladestation....21
9. Opstart og test af installationen....22
10. Programmering....23
11. Beskrivelse af display....24
12. Installation af App....25
13. Forberedelse før der oprettes forbindelse til robot....25
14. Opsætning af App....26
15. Brug af App....28
16. Robottens funktioner....32
17. Regnsensor....34
18. Håndtering af robotplæneklipperen....34
19. Rengøring og udskiftning af reservedele....35
20. Vinteropbevaring....37
21. Udskiftning af batteriet....38
22. Tilbehør....39
23. Fejlkoder....40
24. Tekniske data....42
25. EU-overensstemmelseserklæring....43

Betjeningsvejledningen opdateres løbende.
Find altid nyeste version på www.texas.dk
(scan QR koden bag på robotten)
Sammenlign versionsnummeret på forsiden

1. Indhold i pakken



Robotplæneklipper



Ladestation



Skruer for ladestation (x6)



Ekstra knive (x6)



Afgrænsningskabel
130m (TMX 600)
170m (TMX 1000)
200m /TMX 1300
200m (TMX 1600)
250m (TMX 2000)



Plastpløkker
x180 (TMX 600)
x230 (TMX 1000)
x250 (TMX 1300)
x280 (TMX 1600)
x320 (TMX 2000)



Strømforsyning



Betjeningsvejledning

Fra eget værksted



Bidetang/saks



Klemmetang



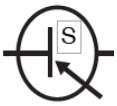
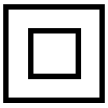
Hammer



Tommestok

2. Sikkerhedssymboler

ADVARSELSSYSMBOLER PÅ ROBOTTEN	
	Læs brugsanvisningen før brug
	Hold afstand til robotplæneklipperen når den er i aktion. Hold hænder og fødder væk fra roterende knive. Put aldrig hænder eller fødder tæt på eller under maskinen, når robotplæneklipperen er i aktion.
	Sørg for maskinen er SLUKKET og at afbryderknappen er sat på OFF, før der begyndes på vedligeholdelse eller inspektion af maskinen.
	Sid aldrig på maskinen.
CE	CE godkendelsesmærke
	Fare! Indsæt ikke hænder eller fødder under klipperskjoldet
	Robotplæneklipper eller ladestation må ikke afskaffes med det almindelige husholdningsaffald, da produkterne indeholder elektroniske komponenter. Produktet skal afleveres på genbrugsstationer eller andre faciliteter, der kan håndtere genbrug af elektronik.
	Garanteret støjniveau.
	Afgrænsningskablet (lavvolt) må ikke forlænges eller splittes. Pas på når der trimmes, skæres kanter eller fjernes mælkebøtter i nærheden af afgrænsningskablet, så det ikke beskadiges.
ØVRIGE ADVARSELSSYSMBOLER PÅ BATTERI	
	Batteriet må aldrig komme i direkte berøring med vand.
	Udsæt aldrig batteriet for ild eller anden varmekilde (max 40º C)
 Li-ion	Genbrugsmærke. Materialerne i batteriet kan genbruges.

	Batteriet i robotplæneklipperen er af typen Li-ion. Batteriet må ikke afskaffes via almindeligt husholdningsaffald. Batteriet skal afskaffes via genbrugsstationer.
	ØVRIGE ADVARSELSSYSMBOLER PÅ LADESTATION
	SMPS (Switch mode strømforsyning)
	Dobbelt isoleret.
	SMPS (Switch mode power supply) med en kortslutningssikker sikkerhedsisolerende strømforsyning.

3. Sikkerhedsforskrifter

ADVARSEL: Læs alle sikkerhedsadvarsler og alle instruktioner.
Ved arbejdet med robotplæneklipperen bør sikkerhedsanvisningerne følges nøje. Gennemlæs brugsanvisningen grundigt inden du starter din maskine. Vær sikker på at du omgående kan stoppe maskinen i tilfælde af uheld.
Følges advarsler og sikkerhedsinstruktioner ikke, kan det være medvirkende til elektrisk stød, ild og alvorlige personlige skader.

De advarsler, forholdsregler og instruktioner, der er beskrevet i denne brugsanvisning, kan ikke dække alle de forhold eller situationer, der kan opstå. Brugeren må derfor anvende sin sunde fornuft og udvise forsigtighed ved anvendelse af maskinen.

Sikkerhed
- Læs instruktionerne grundigt og vær sikker på, at du som forbruger forstår alle instruktioner.
- Tillad ikke personer som ikke er bekendt med brugen af robotplæneklipperen, ej hellere børn, at betjene den.
- Den, der betjener maskinen, er ansvarlig for andre personer i arbejdsområdet og deres ejendele.

Brug af maskinen
- Sørg for afgrænsningskablet er monteret som anvist i manual.
- Efterse jævnligt det område hvor maskinen skal bruges og fjern alle sten, pinde og andet affald, som vil kunne skade robotplæneklipperen.
- Efterse hver 2. måned knivene og skruerne: Tjek om knivskæret er slidt eller beskadiget og om skruerne er intakte (knivene skærer sig langsomt ind i skruerne og vil med tiden ødelægge dem). Udskift slidte eller beskadigede knive og skruer om nødvendigt for at bevare balancen. Knivene kan vendes, så de kan bruges 2 gange. Udskift altid både skruer og knive samtidigt! Det anbefales at skifte dem hvert år.
- Maskinen må ikke bruges til andet arbejde end det, der er beskrevet i brugsanvisningen
- Brug kun originalt tilbehør og originale reservedele. Montering af ikke godkendte dele kan medføre forøget risiko og er derfor ikke lovligt. Ethvert ansvar fraskrives ved ulykke eller anden skade, som forårsages pga. montering af uoriginale dele
- Brug ikke magt ved anvendelse af værktøjet. Brug det rette værktøj til opgaven.

Generelt

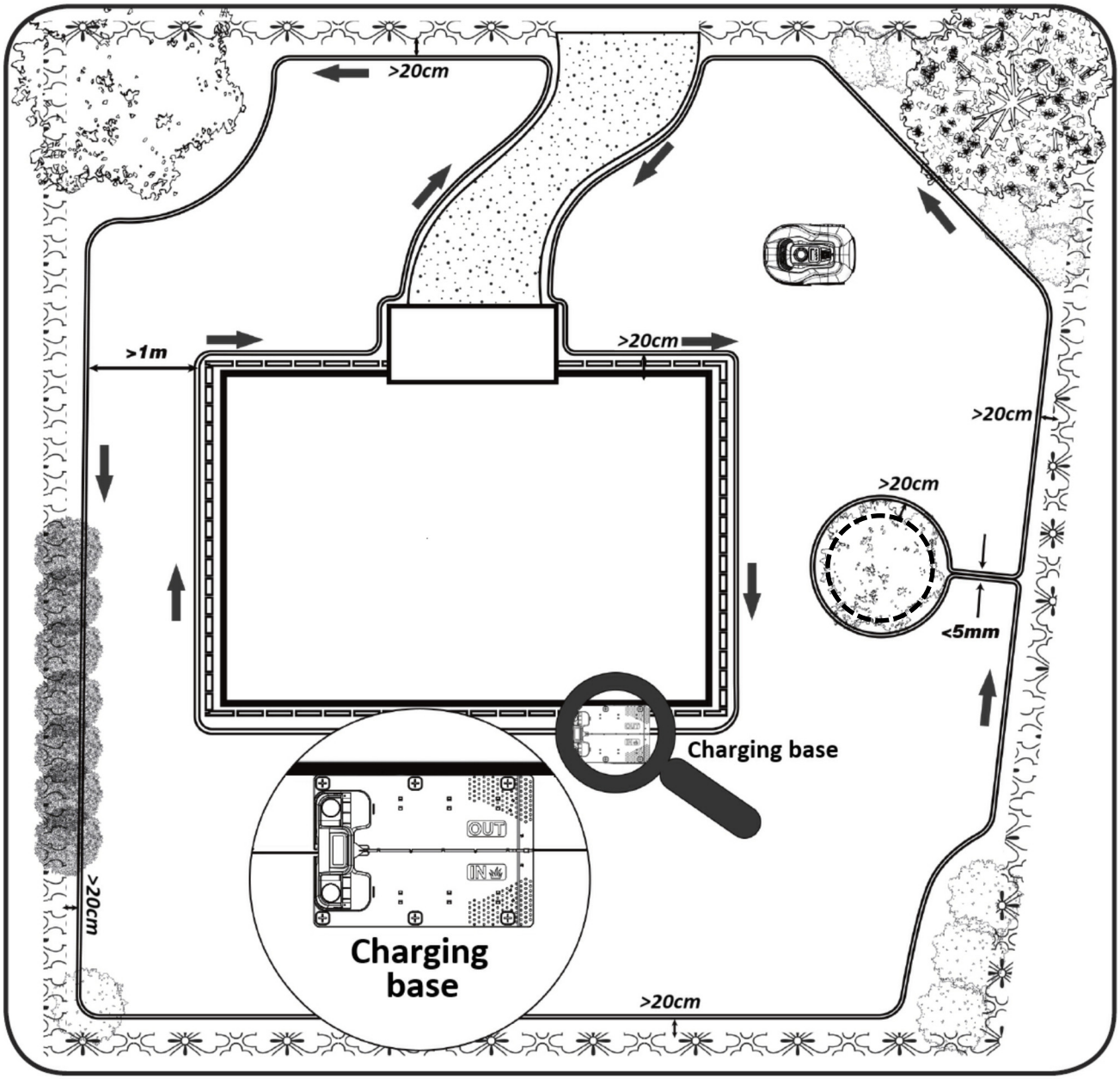
- Brug ikke robotplæneklipperen uden plastcoveret sidder korrekt fast på maskinen.
- Hold ikke hænder og fødder i nærheden af roterende dele.
- Hold eller løft ikke robotplæneklipperen hvis en hjul- eller klippemotor kører.
- Tryk først på STOP knappen.
- Sluk helt for robotplæneklipperen(hold OFF knap nede) før:
  - Fjernelse af alle typer snavs, eller blokerende genstande.
  - Vedligehold, rengøring eller eftersyn robotplæneklipperen.
- Start robotplæneklipperen ifølge instrukserne. Når robotten er tændt (dispay er tændt), husk da at holde hænder og fødder væk fra roterende knive.
- Løft eller bær aldrig rundt på robotplæneklipperen med hovedafbryderknappen tændt.
- Lad ikke personer, der ikke ved, hvordan robotplæneklipperen fungerer, bruge den.
- Put ikke noget ovenpå robotplæneklipperen eller på ladestationen.
- Brug ikke robotplæneklipperen med beskadiget knive, plastskærme, bolte, skruer osv. Det er en fordel kun at lade robotten klippe græsset, når det er tørt. Det giver et pænere klipperesultat og man undgår at vådt græs sætter sig på undersiden af robotten (reducere behov for rengøring).
- Når plæneklipperen er sat til automatisk klippecyklus, skal man sørge for at der ikke er leg eller aktivitet på robottens klippeopmråde i det definerede klippetidsrum.

Personlig sikkerhed

- Hvis ON/OFF knappen er ødelagt eller ikke fungerer ordentligt (ikke kan slukke), må robotplæneklipperen ikke bruges.
- Vær altid opmærksom på, hvad du foretager dig og benyt sund fornuft, når du anvender robotplæneklipperen.
- Mindreårige må ikke betjene maskinen.
- Maskinen må kun betjenes af personer, som er udhvilede og raske. Personer, der er påvirket af alkohol, medicin eller euforiserede stoffer må ikke betjene robotten.

4. Forberedelse før installation

Det anbefales at lave en skitse over ens græsplæne med de forhindringer, du som bruger ønsker at beskytte. Det giver et godt overblik over arbejdet med kabellægning, samt den bedste placering til ladestationen.
Tegn afgrænsningskablet fra ladestationen rundt i haven og rundt om evt. forhindringer, man ønsker at beskytte, så som blomsterbede, små træer osv.



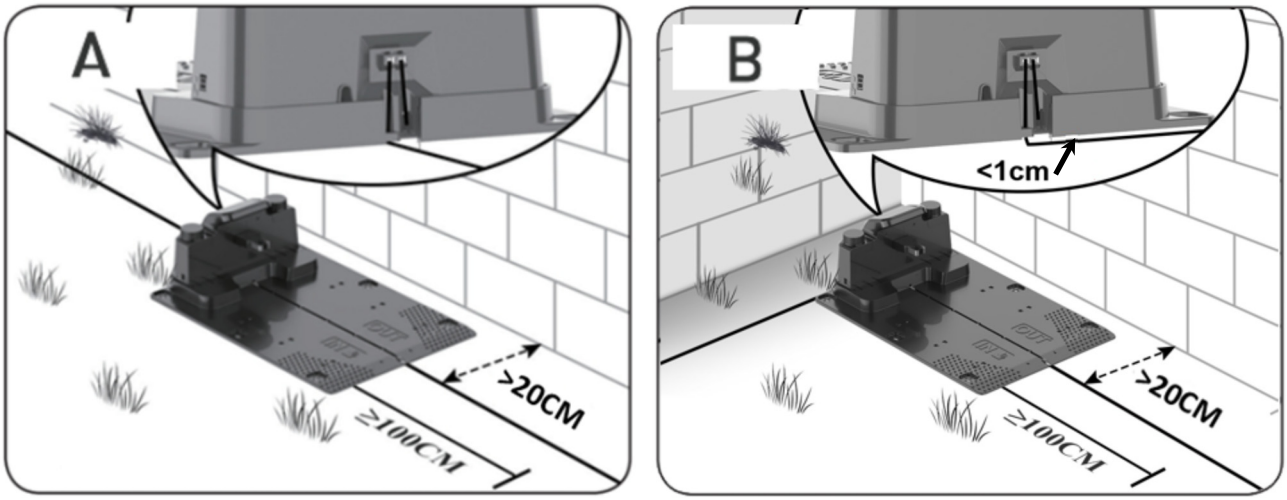
I følgende kapitel forklares, hvordan robotplæneklipperen skal installeres. Læs derfor dette kapitel grundigt før planlægning og installation af afgrænsningskablet påbegyndes.
Tjek også det forventede behov for afgrænsningskabel (længde). Der følger rigeligt kabel med til omkredse græsplæner på op til kapacitetsgrænsen, men har man mange blomsterbede (øer) inde i plænen, hvor kablet skal rundt om, kan det forbruge mange meter ekstra kabel. Det kan her være nødvendigt at tilkøbe ekstra afgrænsningskabel og forlænge det.

5. Installation og placering af ladestation

Placering af ladestationen kræver, at der er et 230V strømudtag i nærheden. Alternativt skal der trækkes et forlængerkabel ud til den ønskede position af ladestationen.
Ladestationens flade indgangsområde skal pege mod højre.
Sørg for at der er god Wi-Fi dækning der, hvor ladestationen placeres (tæt på Wi-Fi router)

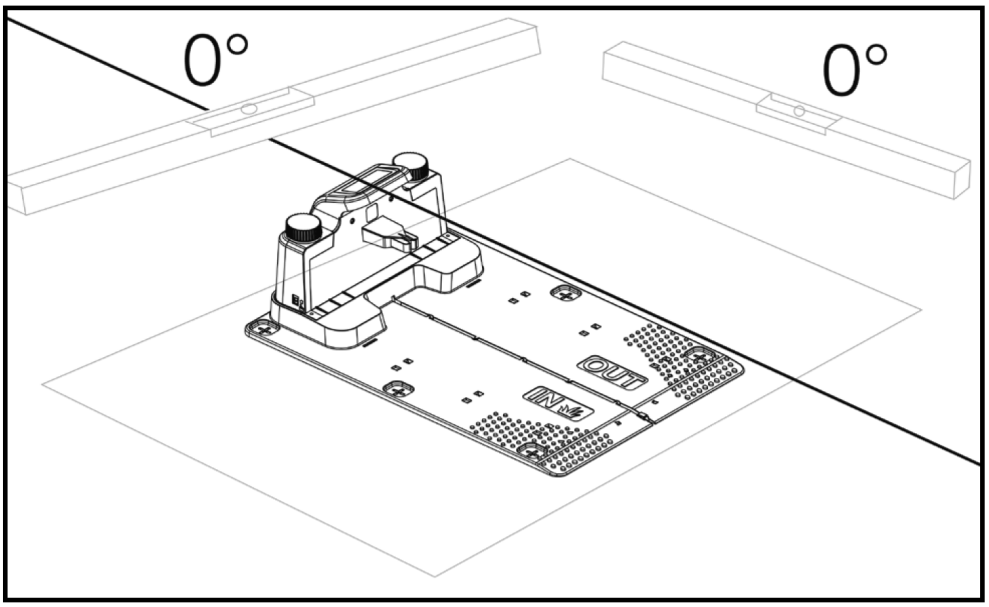
Ladestationen kan placeres på 2 måder:

- Langs en af siderne (A)
- I et hjørne (B)



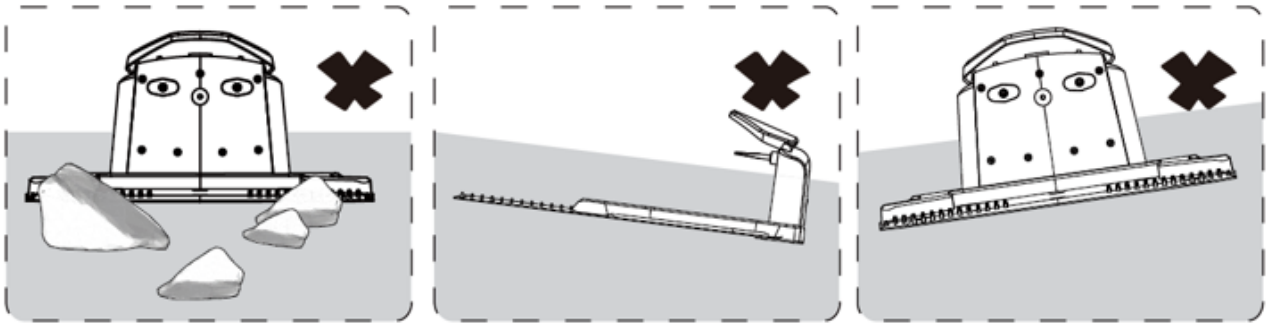
Vælges placering i et hjørne, så skal det sikres at afgrænsningskablet kan gå bagom ladestationen så tæt på bagpladen som muligt (<1 cm) og ind i stikket, som vist på illustrationen (B). Der vil i dette tilfælde være et lille område bag ladestationen, som ikke kan klippes. Området kan evt. belægges med fliser eller sten i stedet for græs.

Bemærk: Det anbefales at have 1-2 m ekstra kabel i overskud, hvis muligt.
Se afsnit 7 ”Forbind afgrænsningskablet til ladestation”.



Ladestationen skal placeres på et helt fladt underlag og skal have en helt lige strækning på minimum 1 meter foran ladestationen, for at sikre robotplæneklipperen får den rigtige indkørsel til ladestationen. Det er vigtigt, at dette overholdes.

Forkert opstilling:

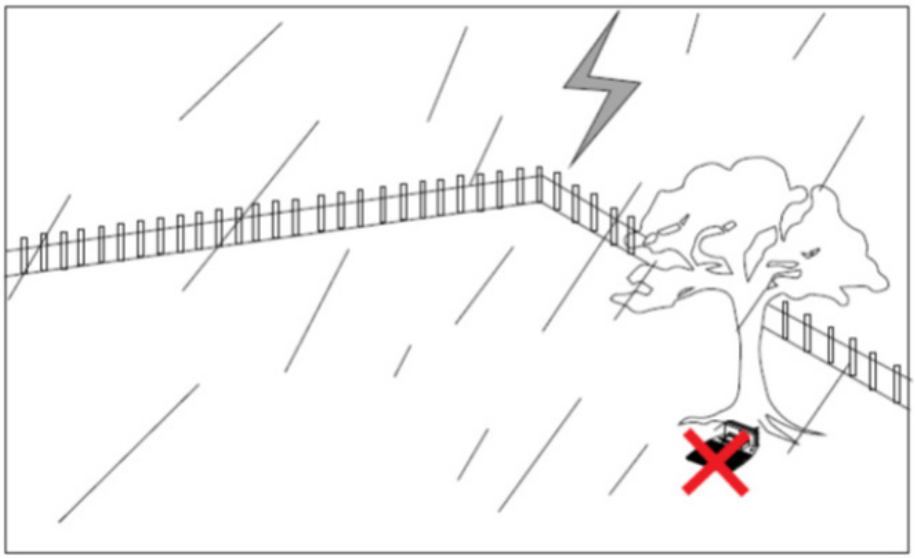


Er ens græsplæne/jord foran ladestationen blød eller begyndt at blive opkørt i forbindelse med robottens ind og udkørsel fra ladestatioen, anbefales det, at der lægges en plastplade eller gummimåtte foran indkørslen til ladestation.

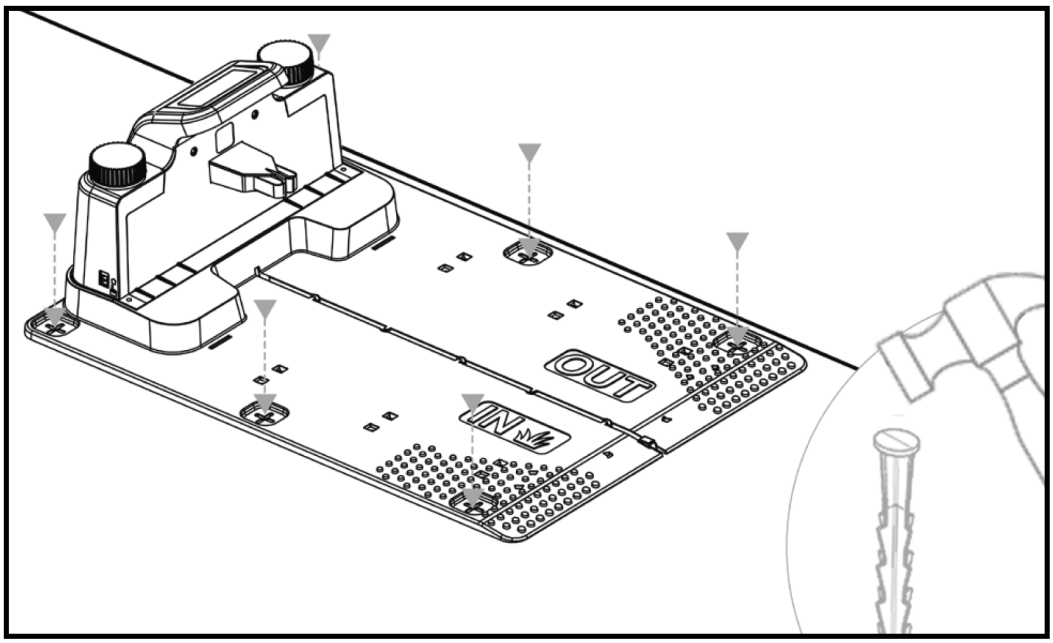
Lynnedslagsbeskyttelse

For at beskytte robotplæneklipperen mod lynnedslag anbefaldes det, at man ikke placerer ladestationen under eller i nærheden af et højt træ. Ligeledes må der heller ikke trækkes forlængerledning til ladestation rundt omkring høje træer.

Det anbefales at robotplæneklipperen ikke kører, når det er tordenvejr af hensyn til skader på elektroniske komponenter ved lynnedslag. Ligeledes anbefales det ved tordenvejr helt at tage strømmen fra ladestationen og, hvis det er muligt, at frakoble afgrænsningskablet i ladestationen.



Fastgør ladestationen med de 6 medfølgende skruer/pløkker.



Vær sikker på at området ”OUT” peger ud mod kanten af plænen
Når du har fundet den korrekte placering, og ladestationen er opsat må strømmen IKKE tilsluttes endnu. Først skal afgrænsningskablet udlægges, og tilsluttes ladestationen. Derefter kan strømmen tilsluttes.

TIP

Ladestationen og robotten kan stå under åben himmel. Men det kan anbefales at bygge et tag/garage til ladestationen, da det vil beskytte robotten mod vejr og vind og forlænge dens levetid. Man kan også købe et originalt garagetag, der på elegant vis monteres i selve ladestationen. Se mere info i afsnit 24 ”Tilbehør”.



6. Udlægning af afgrænsningskabel

Læs hele afsnittet før arbejdet begyndes!

Udlægningen af afgrænsningskabel er den vigtigste ting under installationen, da en ordentlig kabellægning giver et mere tilfredsstillende resultat.

Robotplæneklipperen kan ikke klippe helt ud til kanten pga. sikkerhedskrav (afstand fra klippeskjold til knivene). Man skal derfor være opmærksom på, at der efterlades en kant af græs hele vejen rundt om græsplænen, som ikke kan klippes af robotplæneklipperen. Her er man nødt til at klippe græsset med en græstrimmer eller en almindelig plæneklipper regelmæssigt.
Alternativt kan man lægge en bred flisekant (mindst 12 cm) hele vejen rundt om græsplænen i samme niveau som græsset, som robotten kan køre ind over, så man undgår en græskant som ikke kan klippes. Se afsnittet ”Klipning langs fliser”

Ideelt set ønsker man denne uklippede kant så lille som muligt, og derfor skal afgrænsningskablet placeres så tæt på kanten, som muligt.
Under optimale vilkår, vil en afstand på 20 cm være ideelt (25 cm for TMX1600/2000), men det kræver nogle forudsætninger er opfyldt:

- Græsplænen skal være helt plan i kanterne, så robotten ikke kan glide ud i vådt føre
- Der må ikke hænge blomster, planter og grene ud over græsplænen
- Hjulene må ikke komme ud i jordbedet under kørslen
- Hjul og klippeskjold må ikke komme i berøring med evt. høje kanter

Dvs. robotten skal uhindret kunne køre hele vejen rundt langt afgrænsningskablet uden at komme i berøring med noget og ej kører ud i et jordbed med hjulene.

Hvis ovenstående ikke kan opfyldes, kan det være nødvendigt at øge afstanden. Det afhænger af den specifikke haveindretning. Det anbefales uanset hvad at have mindst 1 cm ekstra afstand, da afgrænsningskablet kan forskubbe sig lidt efter noget tid, når græsrodnettet vokser.

Hvis man laver en forhindring ved hjælp af afgrænsningskablet (f.eks. rundt om et blomsterbed midt i græsplænen eller nedgravet swimming pool/trampolin), så anbefales det er øge afstanden til 25-30 cm, så den ikke risikere at falde ned.

Forberedelse:
Find først rullen med kabel og find den løse ende. Find dernæst plastpløkkerne. Forbered en tommestok eller hjemmelavet afstandsmåler som målepind på f.eks. 20 cm, så du let kan lave en ensartet og korrekt afstand til græskanten/forhindringer. Derudover skal bruges en hammer, en klemmetang og en saks/bidetang til at klippe ledning med (dette medfølger ikke).

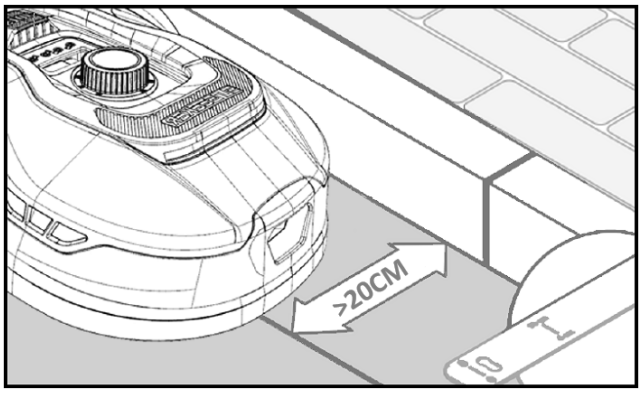
Husk græsset må ikke være højere end 60 mm inden arbejdet påbegyndes, ellers skal det først klippes med en almindelige plæneklipper (med opsamling). Det anbefales at man klipper græsset ned til 35-40 mm inden man installerer robotten.

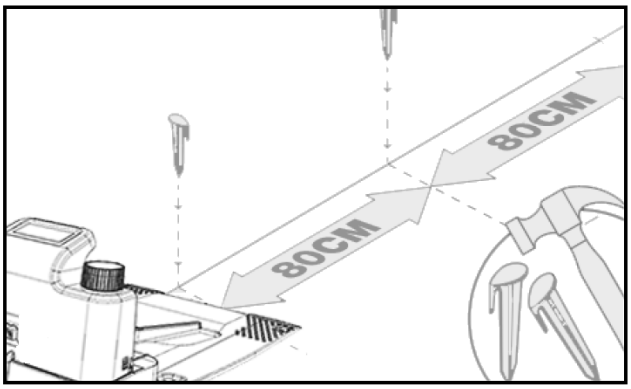
Lægning af afgrænsningskabel
Start kabellægningen ved ladestationen og læg et stykke ind under ladestationen, som rækker cirka 50 cm længere bagud, så der er rigeligt med kabel at arbejde med, når det skal tilsluttes i strømstikkene på ladestationen.

Rul afgrænsningskablet ud og bevæg dig med uret rundt og læg det på græsset og sæt det fast med plastpløkkerne. Det er ikke nødvendigt at grave kablet ned i jorden. Inden for få måneder er græsset vokset over kablet og det vil ikke kunne ses.
(Hvis man vil grave det ned, så læg det cirka 2 cm under græssets overflade)

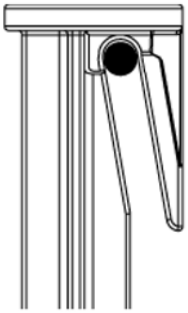
HUSK: Hold mindst 20 cm afstand til græskanten/forhindringer (25 cm hvis model TMX1600/2000). Brug tommestok eller hjemmelavet målepind.
Hvis der er hæk, blomster/planter der hænger ud over græsplænen, skal afstanden øges her. Det er vigtigt at robotten af passere frit forbi uden at ramme grene mv.

BEMÆRK: Den maksimale tilladte længde for afgrænsningskablet er 300 m for model TMX600/1000/1300 og 400 m for model TMX1600/2000. Det totale klippeområde må ikke være større end det maksimale område robotten kan klippe.



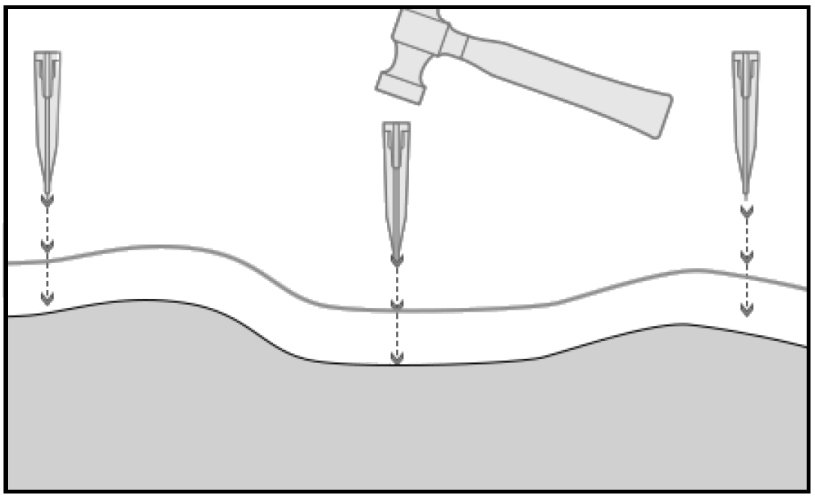


Afgrænsningskablet lægges nu rundt i haven efter din have skitse.
Sæt plastpløkkerne for hver ca. 80 cm ved lige strækninger og tættere ved hjørner eller buer.



Jo tættere på jorden kablet lægges, jo mindre risiko er der for, at man falder over kablet eller det skulle blive klippet over af robotplæneklipperen. Strømstyrken i afgrænsningskablet er kun 20V og derfor ingen fare for hverken mennesker eller dyr.
Sørg for at kablet sider korrekt placeret i plastpløkken (se billede) inden den bankes i jorden.

Sørg for at placere plastpløkker på de lavest punkter på græsplænen, så kablet holdes stramt ned mod plænen overalt. Det kan være nødvendigt med tættere afstand end 80 cm.

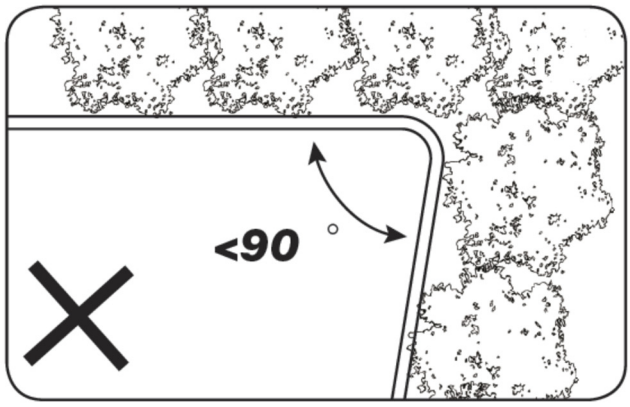


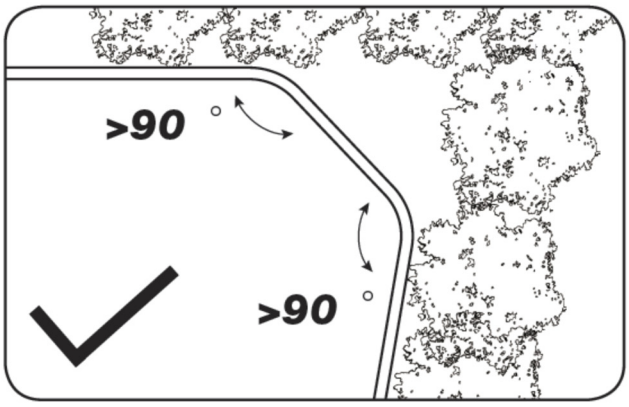
TIP

Man kan i første omgang lægge kablet med længere afstand mellem plastpløkkerne (f.eks. med 160/240 cm afstand) men nok til at det ligger rimelig stramt overalt og ikke kan rammes af knivene. Når færdiggjort kan man lave en test, hvor robotten kører ud langs kanten og hjem langs kanten for at se om den kører frit og uhindret frem og tilbage. Det er lettere at justere placeringen af afgrænsningskablet, hvis der er færre plastpløkker at trække op. Evt. testkørsel skal ske med højeste klippehøjde, og afmonter gerne knivene først, så der ikke er risiko for at kablet skæres over!

Hjørner

Når du kommer til et hjørne i din have, er det her vigtigt, at kablet drejer i en blød bue og ikke følger hjørnet i en 90° vinkel. Brug flere plastpløkker her til at få den optimale runding. Ethvert punkt langs ledningen skal have mindst 20 cm afstand til kanten.





Forhindringer i haven

Faste forhindringer i haven der er højere end 100 mm såsom vægge, hegn, havemøbler, stolper osv., behøver man ikke at beskytte med afgrænsningskablet, da robottens forhindringssensorer vil registrere en påkørsel af forhindringen og derefter stoppe, vende rundt og finde en ny kørselsretning.

Træer

De fleste træer i haven vil robotplæneklipperen blot se som en almindelige ”fast” forhindring og skal derfor ikke beskyttes.
Men visse træer, som er kegleformet ved jorden i form at blottede rødder, der er lavere end 100 mm, skal beskyttes med afgrænsningskabel.
Dette er for at undgå, at robotten kører op på rødderne og sætter sig fast eller beskadiger knive og understel.



Fjern nedfalden frugt og grene

Hvis der ligger nedfalden frugt og grene, kan dette stoppe robotplæneklipperen. Ryd altid græsplænen for disse ting, så driftstop undgås.

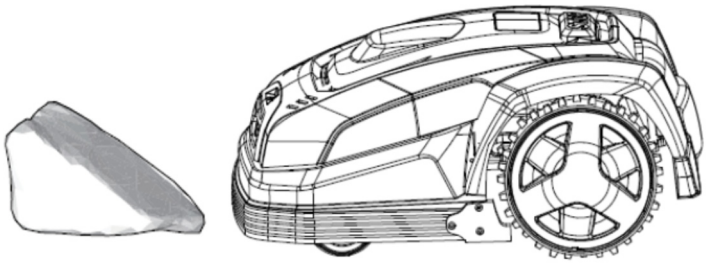


Især i september-oktober falder der mange æbler ned fra æbletræer.

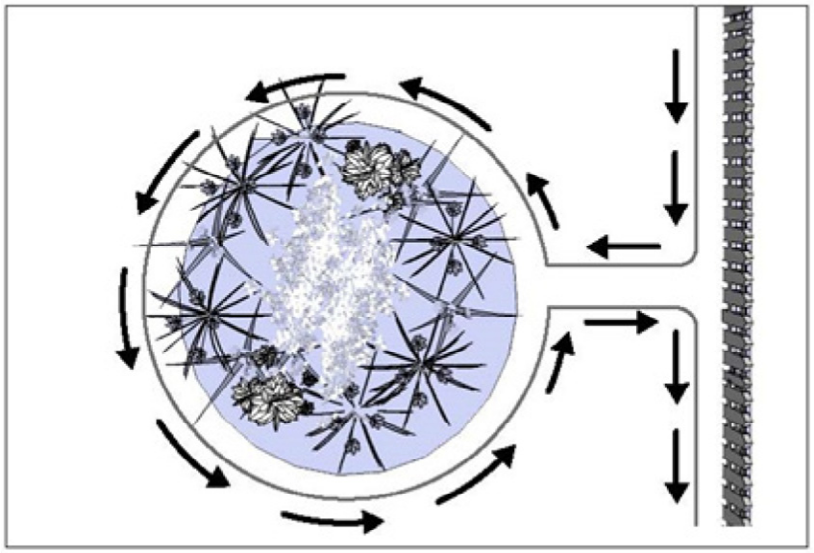
Disse kan få robotten til at stoppe. Hvis området under æbletræer er med i robottens klippeområde, skal man være forberedt på at fjerne æblerne før robotten kører. Alternativt skal området under æbletræer udelades, når afgrænsningskablet lægges.

Sten

Hvis der er sten i robottens klippeområde, er det vigtigt man vurderer om kanten på stenen er højere eller lavere end 100 mm, og om stenen skal beskyttes eller ej netop for at undgå skader på robotten.

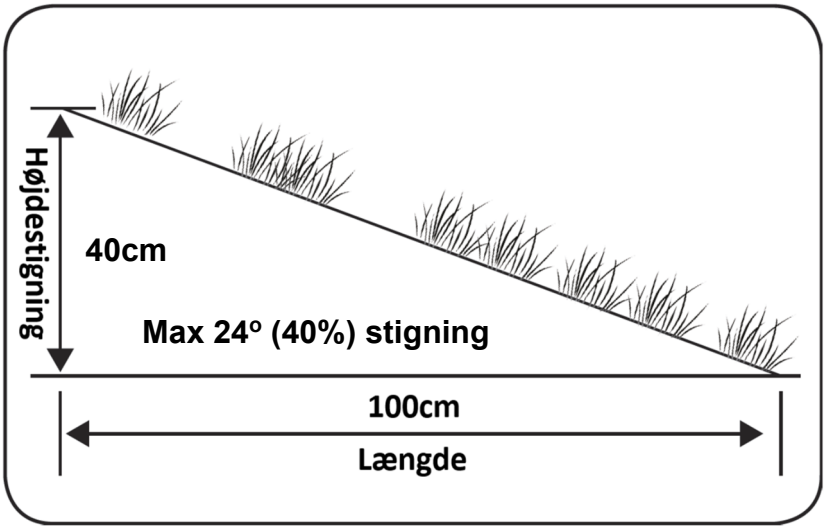


Ved forhindringer der skal afgrænses, er det vigtigt at følge den retning, man er startet fra. (Se billede)

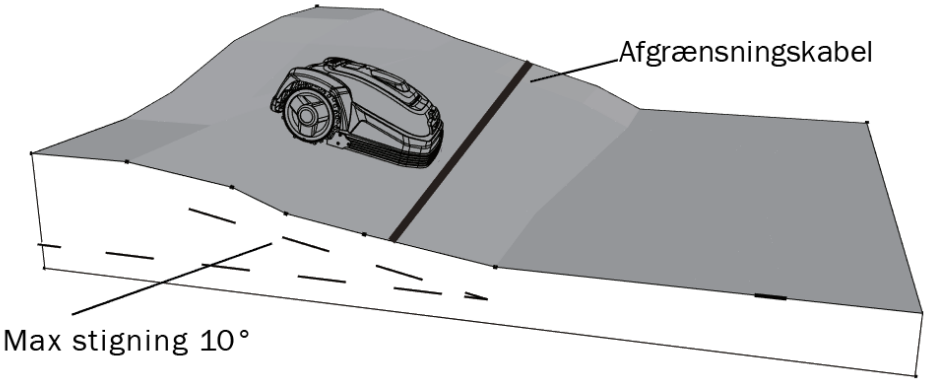


Skråninger

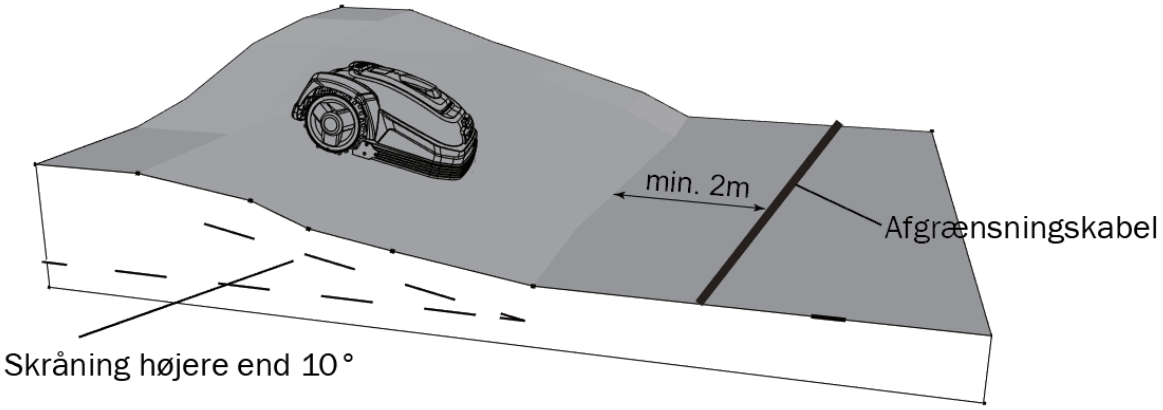
Robotplæneklipperen kan køre op og ned ad skråninger med en max stigning på 24°.



Hvis der er en direkte nedkørsel mod afgrænsningskablet, må skråningen ikke overstige 10° stigning for at forhindre robotten i at køre hen over kablet, hvis der lav friktion i græsset.



Kører robotplæneklipperen ned mod afgræsningskablet fra en stigning på mere end 10°, skal der være minimum 2 meter fra kanten af skråning til afgrænsningskablet.

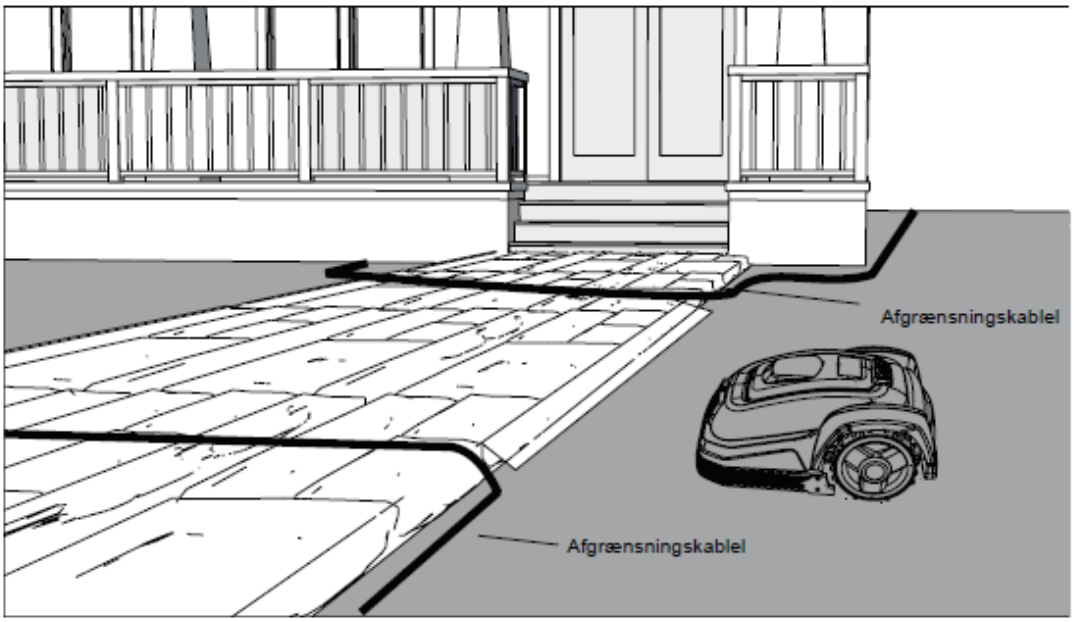


Vandret afstand i cm	Lodret afstand i cm	Hældning i grader
100	18	10º

Stier, indkørsler og fliser

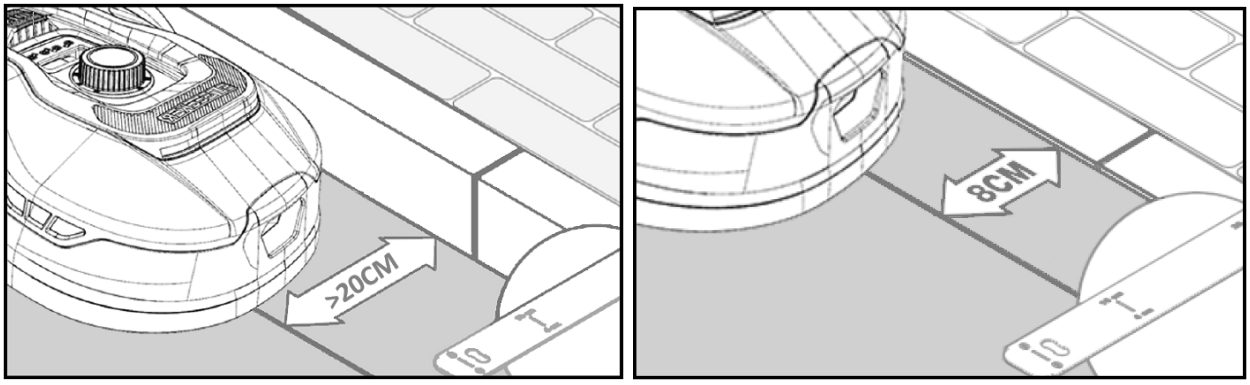
Ligger der en gang eller kørselsareal i robottens klippeområde, som er i et andet niveau end græsplænen, bør det undgås, at robotten prøver at køre over dette areal for at komme til græsset på den anden side. I stedet bør der lægges afgrænsningskabel med mindst 20 cm afstand til gangarealet.

Hvis græsplænen og gang- og kørselsareal er i samme højde, kan man godt lade robotten køre over arealet med hjælp af afgrænsningskabelet (se billede).



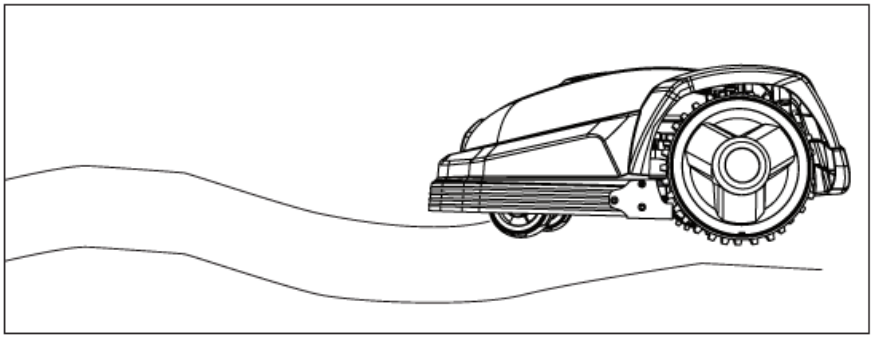
Klipning langs fliser

Hvis flisearealet er plant og i niveau med græsplænen kan man lade robotten køre lidt ud på gangarealet med det ene hjul og på den måde få klippet udover kanten på græsplænen. Læg her afgrænsningskablet med 8 cm afstand til kanten.



Ujævn plæneoverflade

Har græsplænen en ujævn overflade, vil der være risiko for skade på knivene, da de risikerer at ramme jorden. Dette bør undgås helt for at sikre holdbarheden af robot-plæneklipperen. Udjævn klippearealet, fyld huller med jord. Er det ikke muligt at udjævne, bør dette areal helt udelukkes fra klippeområdet med afgrænsningskabel.

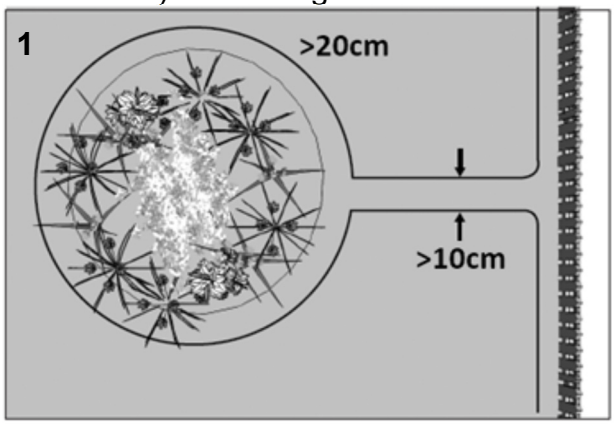


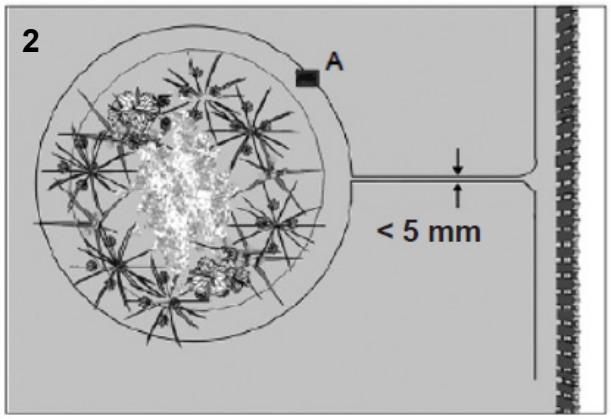
Blomsterbede

Indeholder klippeområdet blomsterbede der skal beskyttes med afgrænsningskabel, er der to muligheder for dette, som følger her:

1. Kabel som forhindring

Ønsker man, at robotplæneklipperen skal følge kablet rundt om blomsterbedet skal kablerne ligge parallelt med mindst 10 cm afstand og med mindst 20 cm rundt om blomsterbedet (se billede 1). Der skal være mindst 80 cm afstand fra kant til blomsterbed (se billede 3). Totallængden af ”øen” må max være 28 m målt fra kanten/langsiden.







2. Kabel uden forhindring

Ønsker man at robotten skal køre over 2 parallelle kabler, skal de ligge helt tæt med afstand på max 5 mm (og ej krydse). Her vil det dog være nødvendigt at sætte en forhindring (fx sten, rør) på position A (se billede 2) for at sikre, at robotten, ikke bare kører rundt i ring. Der skal være mindst 80 cm afstand fra kant til blomsterbed (se billede 3).

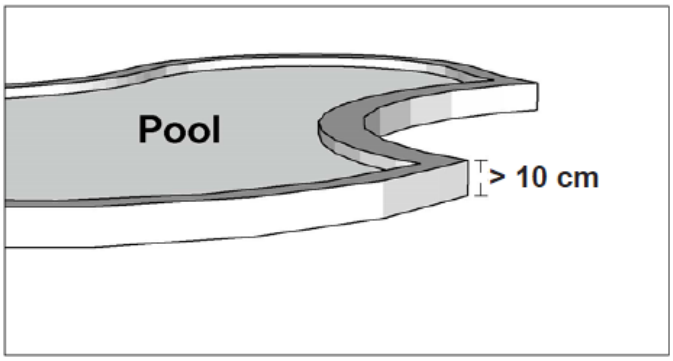
Bemærk: Position A skal være et fladt område og må ikke være på en skråning. Omkring position A skal der være minimum 0,5x0,5 meter fladt område.

TIP

Husk, når afgrænsningskablet skal lægges rundt om blomsterbedene, er det vigtigt at huske, på, hvordan blomster og planter ændre sig hen over året, så der på ethvert tidspunkt af året, er plads til at robotplæneklipperen kan passere bedet uden at beskadige planterne (nogle planter/blomster kan hænge ud over græsplænen). Vær også opmærksom på, at bruger man afgrænsningskablet rundt om mange blomsterbede midt på græsplænen, så kan det resultere i at der ikke er nok kabellængde til at nå hele vejen rundt. Tjek dette, når skitse over haven laves. Ekstra afgrænsningskabel kan tilkøbes. Se afsnit 22 ”Tilbehør”.

Havebassin og swimmingpools.

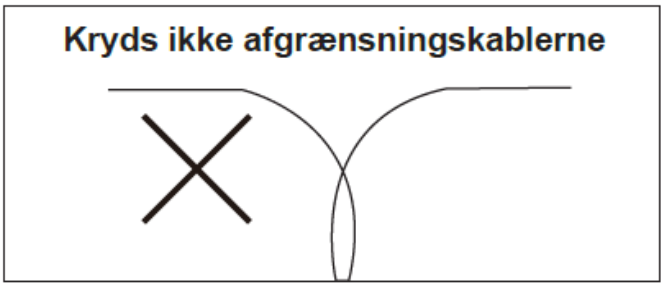
Robotplæneklipperen kan naturligvis ikke tåle at komme under vand. Har havebassinet eller swimmingpoolen ikke en høj kant som på billedet (mindst 10 cm), skal de afgrænses via afgrænsningskabelet, eller alternativt opsættes hegn omkring bassinet/poolen.



Vælger man afgrænsningskabel til at beskytte disse, er det vigtigt at afstanden til vandkanten øges fra de normale >20 cm til 1 meter, for at forhindre robotten skrider ud over kanten i vådt vejr.

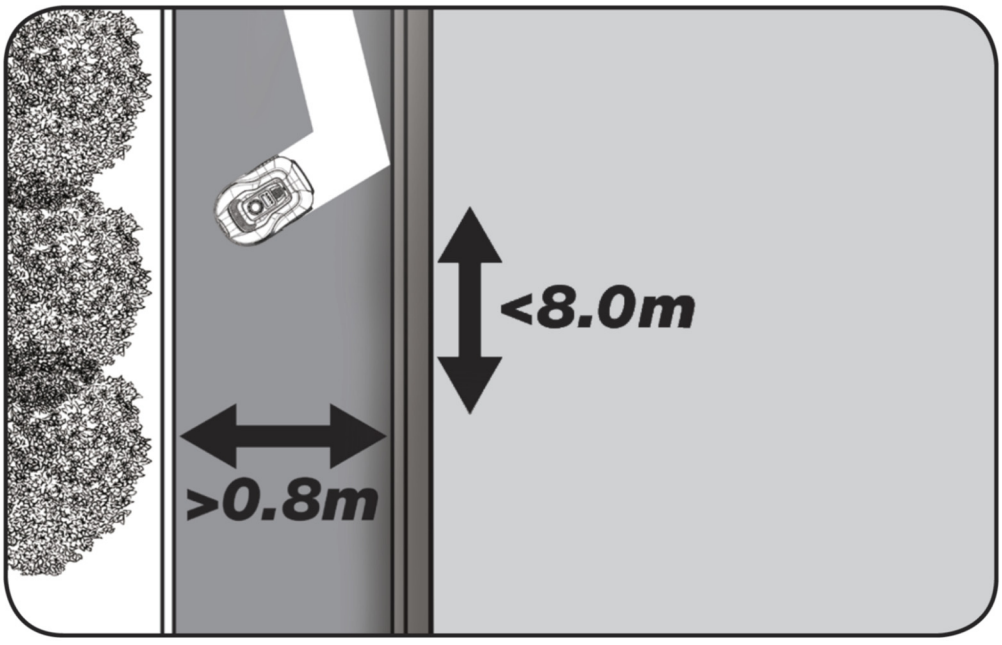
Bemærk

Læg ikke omkredsledningen over et almindeligt strømkabel. Det elektriske felt i strømkablet kan forstyrre signalet i afgrænsningskablet! Når forhindringer skal afgrænses med afgrænsningskablet, er det vigtigt at kablet ikke krydser sig selv, da robotplæneklipperen ikke vil kunne følge den rigtige retning, hvis det krydses.



Korridor

Har klippeområdet en smal korridor, er der visse minimummål, der skal overholdes for at robotplæneklipperen kører optimalt. Længden bør max. være 8 meter, hvis bredden kun er 0,8-1 m. Og generelt må korridoren ikke være smallere end 0,8 m nogen steder. Kørsel i smalle korridorer bruger mere strøm, da den skal vende mange gange.



Hvis korridoren er smallere end 0,8 meter, kan robotten ikke manøvrerer ordentligt rundt der, så skal området fjernes fra klippeområdet ved hjælp af afgrænsningskablet.

HUSK: Afgrænsningskablet må IKKE krydse sig selv på noget tidspunkt.
Nu når du har udlagt afgrænsningskablet, overholdt alle afstandsmål nøje, og du er tilfreds med den måde kablet er lagt i din have, så er det tid til at fastgøre pløkkerne.
Tag din hammer og slå nu plastpløkker ordentligt fast i jorden. Sørg for at holde kablet helt stramt, når pløkkerne slås fast, så kablet ligget helt lige.

Når du er nået tilbage til ladestationen, træk da igen ca. 1 meter ekstra kabel ud, så der er rigeligt kabel at arbejde med ved tilslutning eller hvis der skal korrigeres et sted langs plænen.

7. Forbind afgrænsningskablet til ladestationen

Nu skal afgrænsningskablet forbindes til ladestationen.

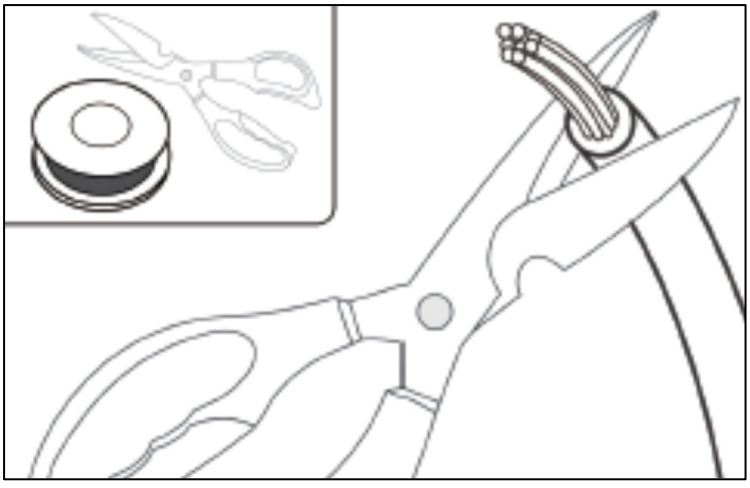
HUSK: Der skal være minimum 1 meter kabel i en lige strækning foran ladestationens køreplade.

Det er vigtigt at lægge kablet fra fronten (til rød kabelindgang) ind under kørepladen, og trække det ud ved bagenden af ladestationen.

Tilpas længden af kablet, klip overskydende kabel væk.

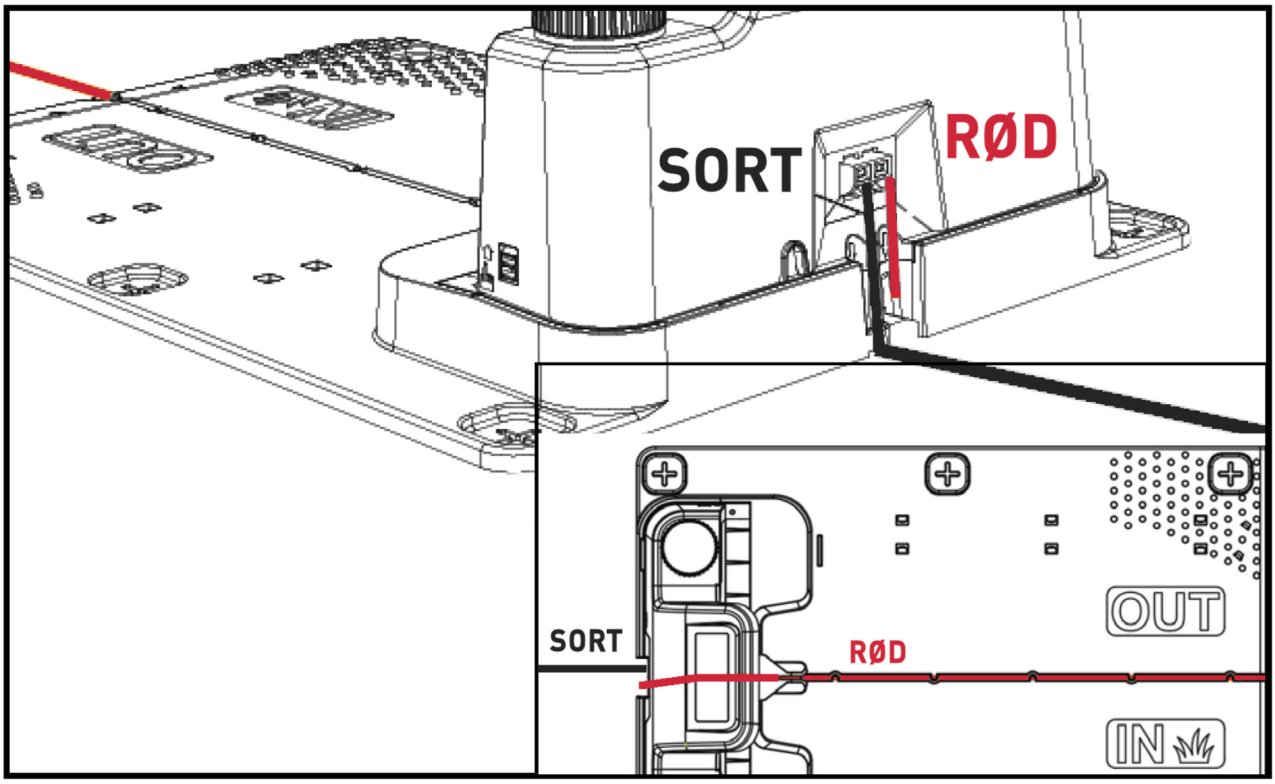
Sørg for der mindst er 1 meters ekstra kabel totalt set, såfremt muligt, inden du klipper overskydende kabel over.

Af-isolér kablet (skræl plastikken af kablet) 10 mm af enderne. Brug en af isolering tang, eller en kniv. Pas på fingrene! Tvist metaltrådene fra kablet, så kabelenden bliver stram.



Nu er afgrænsningskablet klar til montering.

Indsæt afgrænsningskabel der går ind under kørepladen i det røde stik og kablet der kommer ind bagfra i det sorte stik. Får man fejlkoden ”E1” på robotten, så er der byttet rundt på stikkene, som det grønne afgrænsningskabl er sat fast til.



Vigtigt: Undgå at der ligger over 2 meters oprullet snøre i nærheden at ladestationen, da det kan forstyrre signalet. Det anbefales i første omgang at have cirka 1-2 m ekstra kabel i overskud bag ladestationen, som flyttes lidt væk fra ladestationen (skråt bagud, væk fra klippeområdet), så der er lidt at trække fra, hvis man senere skal reparere afgrænsningskabel (ved brud) eller der skal foretages mindre justeringer af placering af kablet, som måske kræver lidt ekstra længde.
Test om placeringen af det ekstra kabel forstyrrer robotten (kører den retur til ladestationen uden problemer?). Hvis problem, så flyt placeringen af overskydende kabel. Når man er sikker på at robotten kører uden problemer og placeringen af afgrænsningskablet er perfekt, kan man reducere den overskydende længe til omkring 20-30 cm.

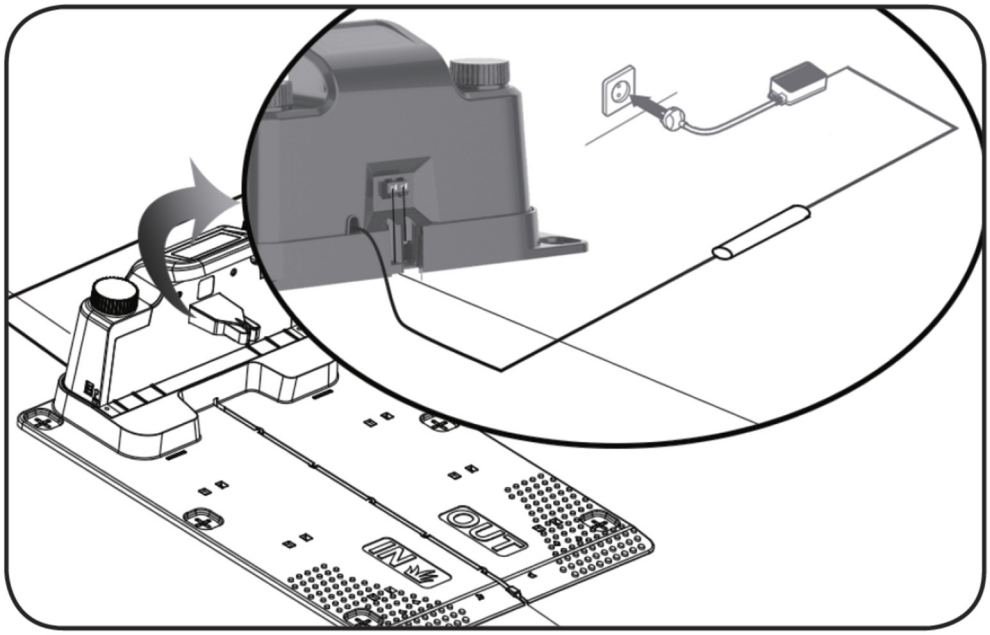
Samlemuffe ved brug eller forlængelse af kabel
Ved evt. brud på afgræsningskabel, som skal repareres - eller ved forlængelse af kabel – er det vigtigt at der bruges en vandtæt samlemuffer (silikonemuffe).
Afisoler cirka 7-10 mm af ledningen før den sættes ind i samlemuffen (afisoleret ledning må ikke være blottet uden for samlemuffen). Tryk herefter det blå stykke ned, hvilket forsejler samlemuffen. Der vil komme en smule silikone ud af samlemuffen.
Samlemuffer skal graves en smule ned i græsplænen, så knivene ikke rammer den.

Samlemuffer medfølger ikke. Hvis der er brug for sådanne, kan et sæt købes på www.texas.dk. Se afsnit 22 ”Tilbehør”.

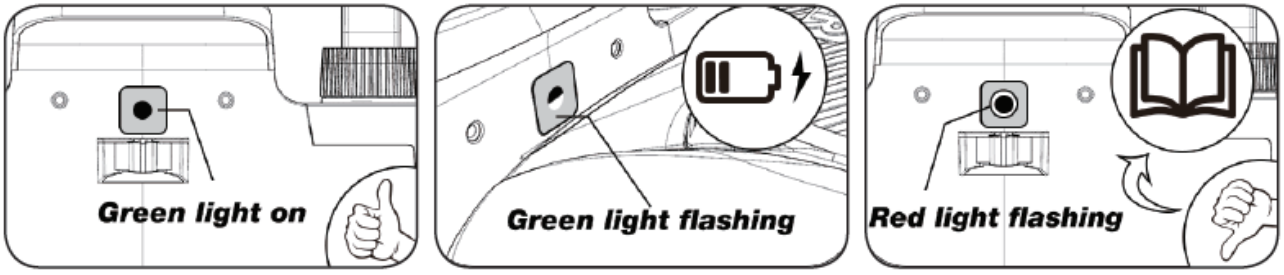


8. Sæt strøm til ladestation

Nu kan 230V strømmen tilsluttes til ladestationen.



Nu lyser en lille LED diode. Lyser dioden grøn er alt OK, og der er forbindelse i afgrænsningskablet.



Er der ikke noget lys i dioden, tjek da først 230V strømforbindelsen, om den er tilsluttet korrekt og tændt. Hvis LED dioden ikke konstant lyser eller blinker grøn, og der ikke er fejl i 230V forbindelsen, tjek da følgende fejlsøgningsskema:

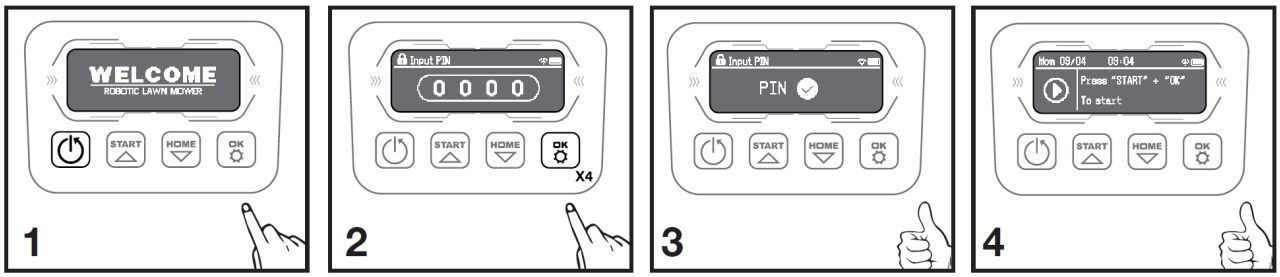
	LED diode	**BESKRIVELSE**
1	Grøn lys	Afgrænsningskablet er monteret korrekt og robotten er fuldt opladet.
2	Intet lys	Der mangler strøm. Tjek at strømforsyningen er monteret korrekt på ladestationen og i en stikkontakt.
3	Grøn lys blinker	Robotklipper lader
3	Rødt lys blinker	Agrænsningskabel er ikke monteret korrekt i det røde/sorte stik eller der er brud på afgrænsningskablet. Tjek evt. kabelsamlinger.

Bemærk: Der kan evt. høres en svag summen ved ladestationens transformator. Dette er helt normalt. Model TMX1600/2000 har også grøn LED diode for Wi-Fi og Super-Link.

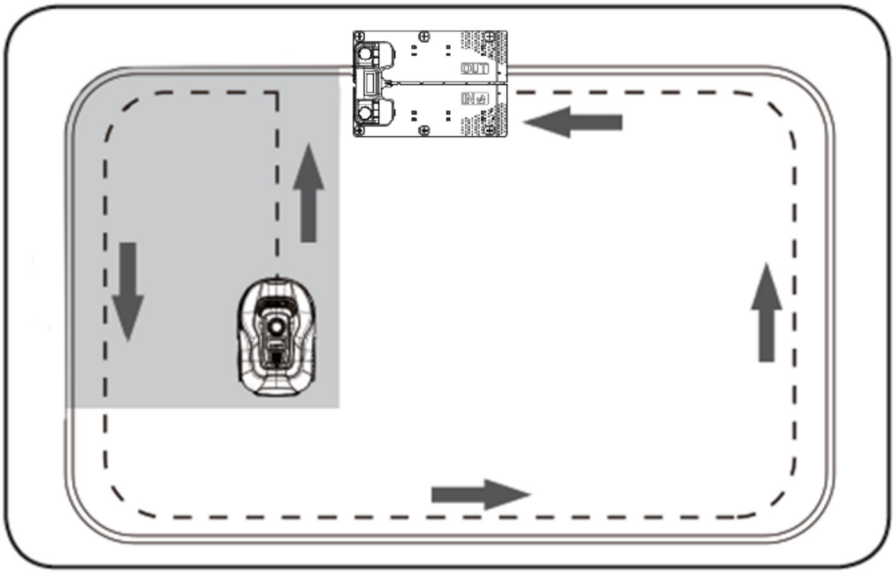
9. Opstart og test af installationen

Når LED dioden konstant lyser grøn, er det tid til at afprøve robotplæneklipperen:

1. Juster klippehøjden til maksimal højde (60 mm)
2. Evt. afmonter knive, for at undgå at afgrænsningskablet klippes over, hvis det ikke er lagt helt fladt/stramt ned på græsplænen
3. Sørg for ultrasonisk sensor (TMX1600/2000) er slukket i App'en.
4. Sæt robotten inde på græsplænen mindst 2 m væk fra ladestationen
5. Tryk på TÆND/SLUK knappen indtil robotten tændes.
   Tryk PIN koden ind. Koden vil være 0000, som er indstillet fra fabrikken (senere kan personlig PIN kode indstilles, læs kapitlet "10. Programmering").
   Brug pilene op/ned til at indstille hvert af de 4 pinkode tal og tryk OK at gå videre.



6. Tryk på START, og tryk derefter OK for at starte klipningen. Nu vil robotten starte med at køre. Lad den køre i få minutter.
7. Tryk på den store STOP knap.
8. Flyt robotten hen, så den peger ind mod området bagved ladestationen (cirka 1 m afstand til kablet).
9. Tryk på HOME og derefter OK og se om robotten selv finder hjem til ladestationen ved at køre ud til afgrænsningskablet og følge det mod uret hjem.



Vigtigt: Det er her du kan kontrollere om din kabellægning er optimal. Følg robotten, når den kører retur til ladestationen langs afgrænsningskablet og tjek at den ikke kommer i berøring med forhindringer undervejs (høje kanter, grene, planter osv.) og at hjulene holder sig inden på græsplænen hele tiden. Hvis robotten rammer/rører en forhindring, skal afgrænsningskablet flyttes længer væk fra kanten og testen gennemføres igen. Hvis der er flere centimeters sikkerhedsafstand til nærmeste forhindring/jordbed, så kan afgrænsningskablet flyttes tættere på kanten. Gentag testen og se om OK. Det anbefales dog at have mindst 1 cm sikkerhedsafstand hele vejen rundt.

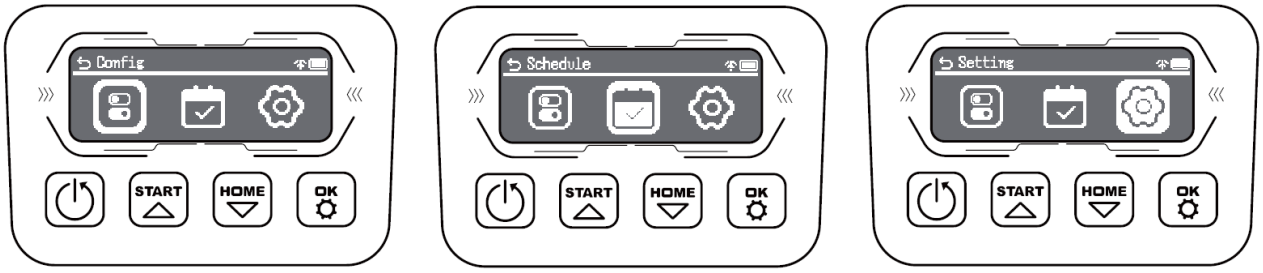
10. Ved ladestationen vil robotten begynde at lade batteriet helt op. Skulle det ske, at robotten ikke rammer ladestationen eller påkører den skævt, skal ladestationens placering (eller afgrænsningskablet foran) sandsynligvis tilrettes. Tjek også om underlaget er plant og fast.

BEMÆRK: Robotten slukker automatisk, hvis den ikke modtager nogen input inden for 30 sekunder efter, at den er blevet tændt.

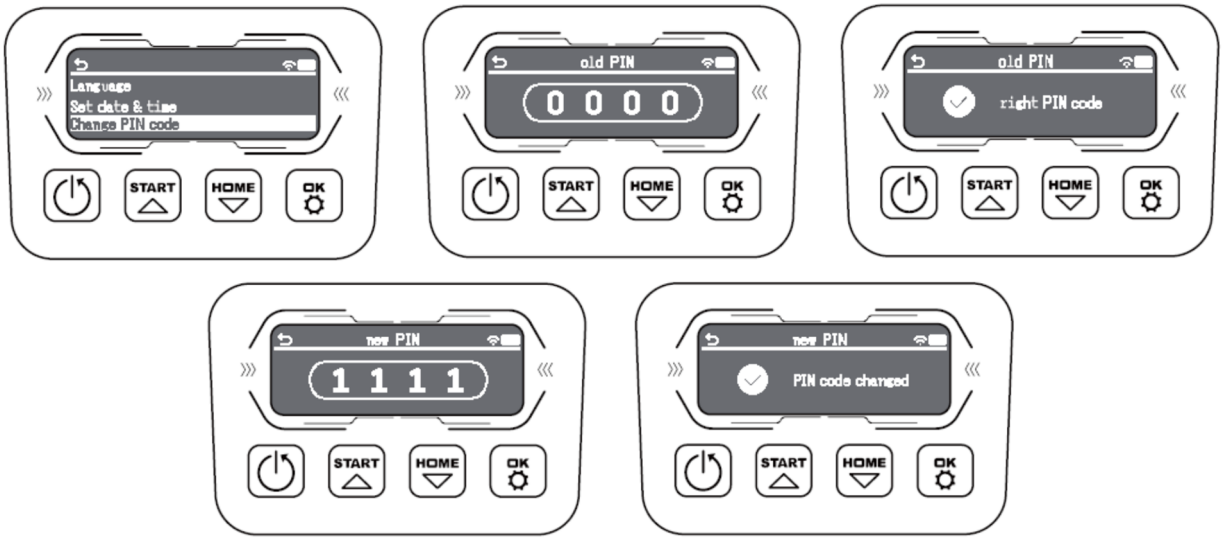
10. Programmering

Programmering af robot sker nemmest ved at forbinde robotten til App'en frem for at gøre via displayet på robotten. Når der skabes forbindelse til App, indstilles tid og dato automatisk. Se afsnit 14 "Opsætning af App".

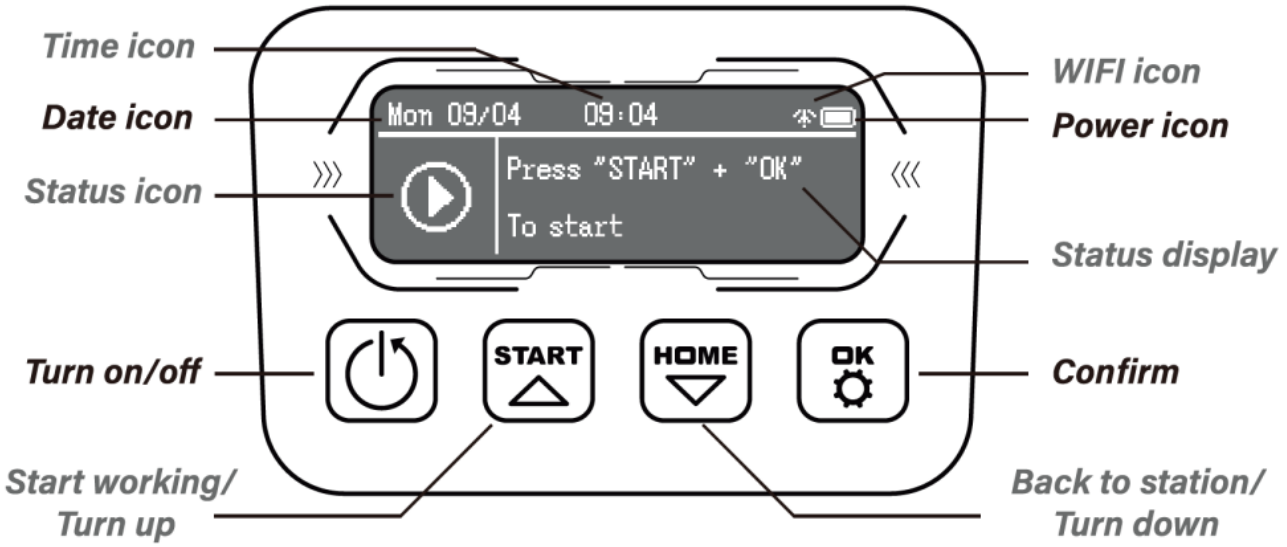
Hvis man vil tilgå indstillingsmenuen via displayet, skal man tænde robotten, taste PIN koden og trykke OK. Dernæst holdes knappen "START" nede i 3 sekunder.
Man vil herefter få adgang til 3 hovedmenuer:



Ændring af PIN kode
Når markøren er i "Skift PIN kode", skal du trykke på knappen "OK" for at åbne adgangskodeindstillingsgrænsefladen. LCD-skærmen kræver indtastning af en gammel adgangskode. På dette tidspunkt skal du trykke på knapperne "start" og "Home" for at ændre nummeret, og tryk på knappen "OK" for at bekræfte. Hvis den gamle adgangskode indtastes forkert, vil en besked med "Forkert PIN-kode" blive vist, og grænsefladen til indtastning af den gamle adgangskode vil blive omdirigeret; Hvis den gamle adgangskode er korrekt, vil en besked med "Korrekt PIN-kode" blive vist, og du vil blive omdirigeret til den nye adgangskodeindtastningsside. Efter indtastning af den nye adgangskode skal du bekræfte med "OK"-tasten og vise "PIN-kode ændret", før du vender tilbage til andre indstillingssider.



11. Beskrivelse af display



	**Tænd/sluk/annuller knap:** For hvert tryk vil robotten enten tænde eller slukke (hold inde) I menuen vil knappen fungere som "annuller".
	**Start Knap:** Robotplæneklipperen vil starte dens klippecyklus når denne knap aktiveres (efterfulgt af "OK"). Desuden fungerer knappen som pil op.
	**Hjem Knap:** Robotten vil køre direkte tilbage til ladestation, når denne knap aktiveres (efterfuldt af "OK"). Desuden fungerer knappen som pil ned.
	**OK Knap:** Bruges til at bekræfte valg med.
	Wifi signal ikon
	Batteri ikon

12. Installation af App

Robotten er er en IOT (internet of things) enhed. For at udnytte alle funktioner og holde dens software opdateret, skal den tilhørende APP downloades og robotten forbindes til en smart phone via Wi-Fi 2.4 GHz eller Bluetooth 4.0.

Download app'en
Download den gratis robot app "**robotic-mower connect"** først. Den kan bruges til Iphone (med iOS 11 eller højere) eller Android telefoner (version 4.4.2 eller højere).

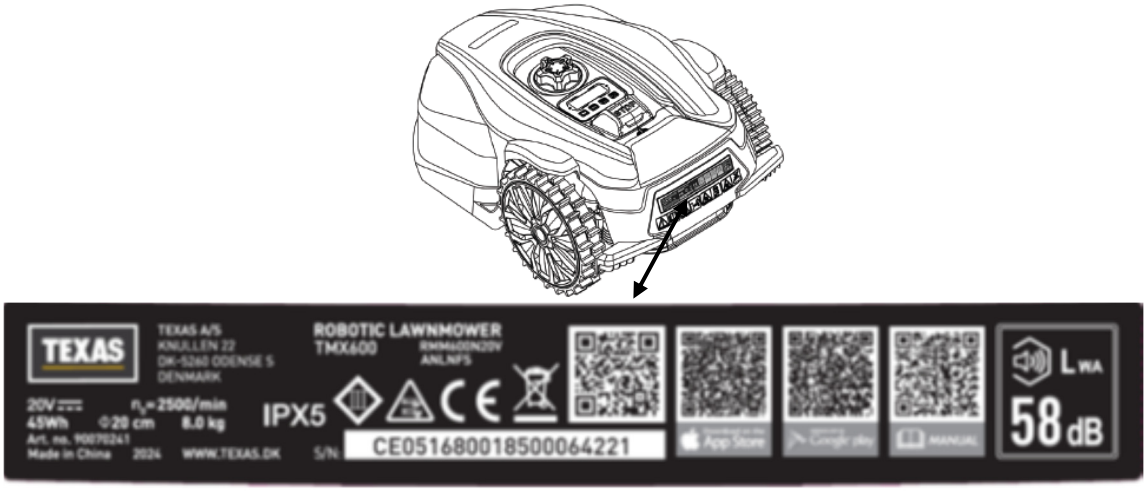
Du kan også scanne QR koden herunder med din mobiltelefons kamera og bringer dig til en hjemmeside (kameraet viser et link, skal der trykkes på dette), Tryk herefter på "Install" knappen på den hjemmeside der kommer frem. Det vil bringe dig til den korrekte App i henholdsvis App Store og Google Play:

Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

13. Forberedelse før der oprettes forbindelse til robot

1. Sørg for, at du har:
- Dit Wi-Fi netværksnavn og adgangskode
- Robotplæneklipperens serienummer (S/N), som kan findes på klistermærket bag på maskinen. Du kan også scanne serienummerets QR kode med din mobiltelefons kamera. QR koden sidder midt på labelen (den længst til venstre).



2. Kontroller dine Wi-Fi indstillinger
- Robotplæneklipperen fungerer kun med 2,4 GHz.
- Sørg for, at din robot og din telefon er på den samme WI-FI frekvens (2,4 GHz). (Mange hjemmenetværk har både en 2,4 GHz og 5 Ghz frekvens)
- Sørg for, at afstanden mellem din plæneklipper, telefon og din router er så tæt på som muligt under tilslutningen (inden for 10 m bør i de fleste tilfælde være OK).

14. Opsætning af App

1. Åben App'en og tryk "Register"
2. Indtast e-mail og tryk på knappen "Send" for at få en verifikationskode tilsendt. Indtast herefter koden (inden 30 min) og vælg et password, som tastes 2 gange. Tryk til sidst på knappen "Register"

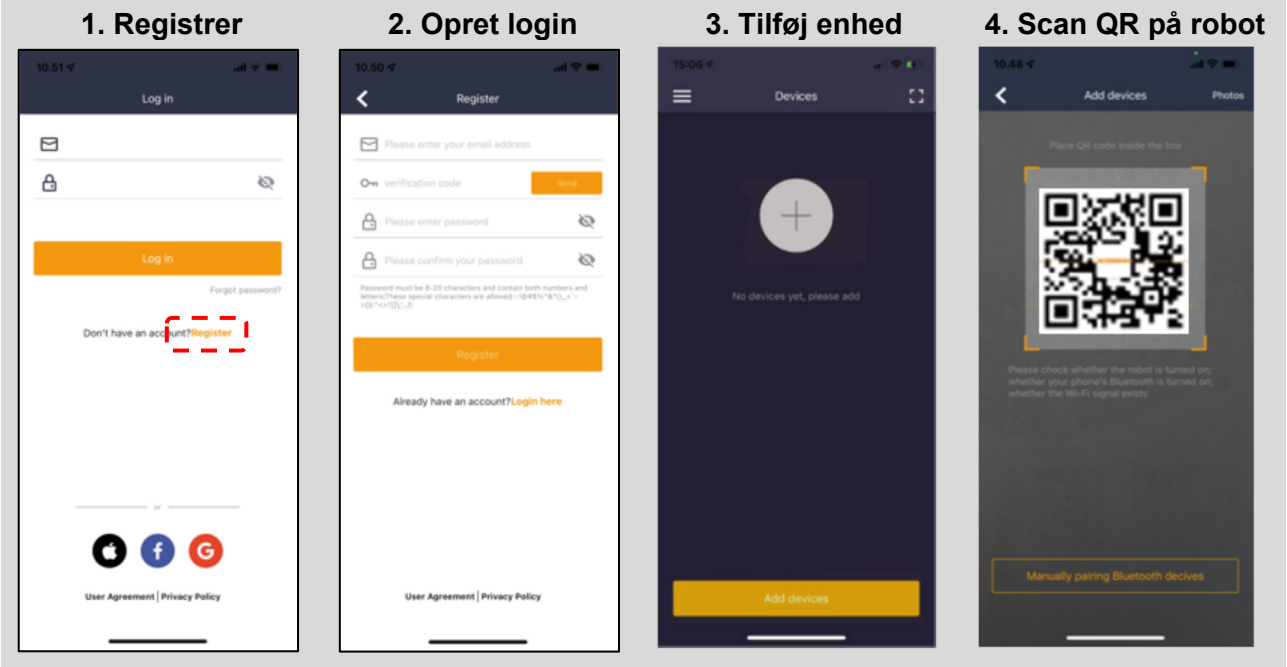
Opsætning og tilslutning

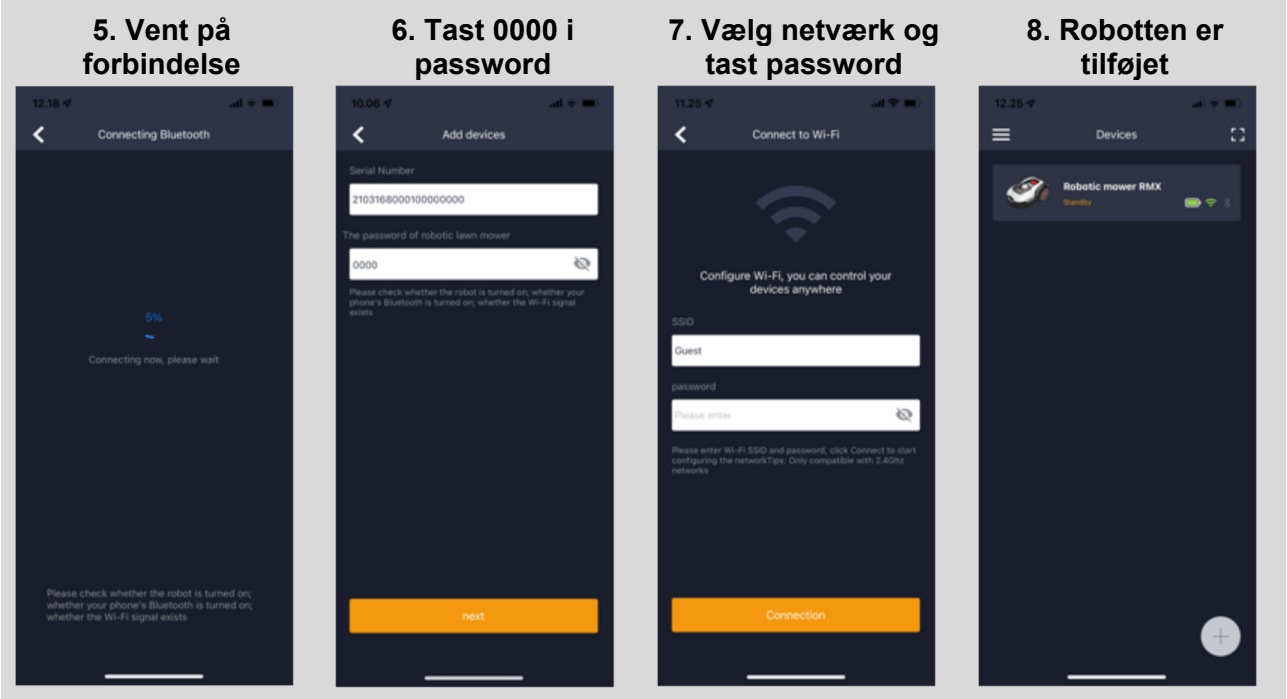
Opsætning kan ske på 2 måder. Via QR kode eller manuelt

Tilslutning via QR kode

3. For at tilføje din robot, trykkes der på cirklen med (+) midt på skærmen.
4. Scan herefter QR koden på klistermærket på bagsiden af robotten - længst til venstre. (robotten skal være tændt, det samme skal Bluetooth og Wi-Fi på din mobiltelefon) Accepter at App'en får adgang til dit kamera og lokation.
5. App'en forsøger at få forbindelse, hvilket kan tage nogle minutter.
6. Serienummer fremgår nu. Tast PIN koden til robotten. Som standard er koden 0000, men har du manuelt valg en anden PIN kode via robottens display, skal denne bruges.
7. Vælg Wi-Fi netværk (kun 2,4 GHz) og tast password til netværket.
8. Robotten er nu tilføjet og fremgår i oversigten "Devices" og et Wi-Fi ikon vil lyse på robottens display.
9. Du kan til sidst navngive robotten (kan også ændres under "Settings")

Der kan tilføjes flere robotter, hvis man har behov for mere end én robot.





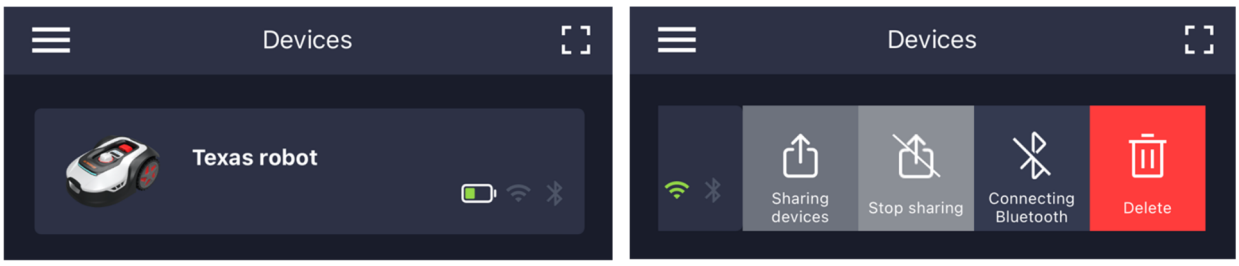
Manuel tilslutning (uden brug QR kode)

1. Stå ved siden af robotten, mens den er tændt.
2. Tryk på cirklen med (+) midt på skærmen.
3. Tryk herefter på knappen ”Manually pairing Bluetooth devices” i bunden af skærmen
4. En liste med Bluetooth enheder vises. Vælg ”Mower_XXXXXXXX”
5. Serienummer fremgår nu. Tast PIN koden til robotten. Som standard er koden 0000, men har du manuelt valg en anden PIN kode via robottens display, skal denne bruges.
6. Vælg Wi-Fi netværk (kun 2,4 GHz) og tast password til netværket.
7. Robotten er nu tilføjet og fremgår i oversigten ”Devices” og et Wi-Fi ikon vil lyse på robottens display.
8. Du kan til sidst navngive robotten (kan også ændres under ”Settings”)

Styr robot på sekunder mobiltelefon

Hvis man ønsker at en anden mobiltelefon også skal kunne styre robotten, kan gøres ved at dele enheden:

1. Installer først robot App’en på den anden mobiltelefon.
2. Stå i oversigten (Devices) på mobiltelefonen, hvor robotten er forbundet til
3. Hold fingeren på robotnavnet og swipe til venstre
4. Klik på ”Sharing Devices”. Herefter kommer en QR kode frem.
5. Vælg den runde cirkel med (+) på den anden mobiltelefon og scan stregkoden, hvorefter robotten vil blive tilføjet her også.
   Den oprindelige telefon (ejeren) kan til en hver tid stoppe delingen af robotten med andre, uden deres godkendelse. Vælg i dette tilfælde ”Stop sharing” og bekræft.



BEMÆRK: når plæneklipperen bevæger sig til et område på din græsplæne med dårligt eller intet WI-FI signal, udføres instruktioner, der sendes fra appen, kun når plæneklipperen vender tilbage til et område med godt Wi-Fi signal.
Bluetooth ikon vil kun lyse, når telefonen er i nærheden af robotten og har forbindelse.
Robotten kan styres over Wi-Fi, selvom man er væk hjemmefra, hvis dækningen er ok.

15. Brug af App

Brug af App'en giver udvidede funktioner i forhold til betjening via robottens display.
De vigtigste funktioner gennemgås her.

Bemærk: App'en opdateres løbende med nye funktioner, som ikke er beskrevet i denne betjeningsvejledning. Tjek App'en og se om der er kommet nye funktioner.

Home

Når man er logget ind og har valgt robotten, står man på hjemmeskærmen, hvor man har overblik over robotten, dens batteritilstand, om den har Wi-Fi/Bluetooth forbindelse og om robotten er i standby mode eller kører.

Længere nede findes 3 runde knapper: RETURN - WORK - EDGE - STOP

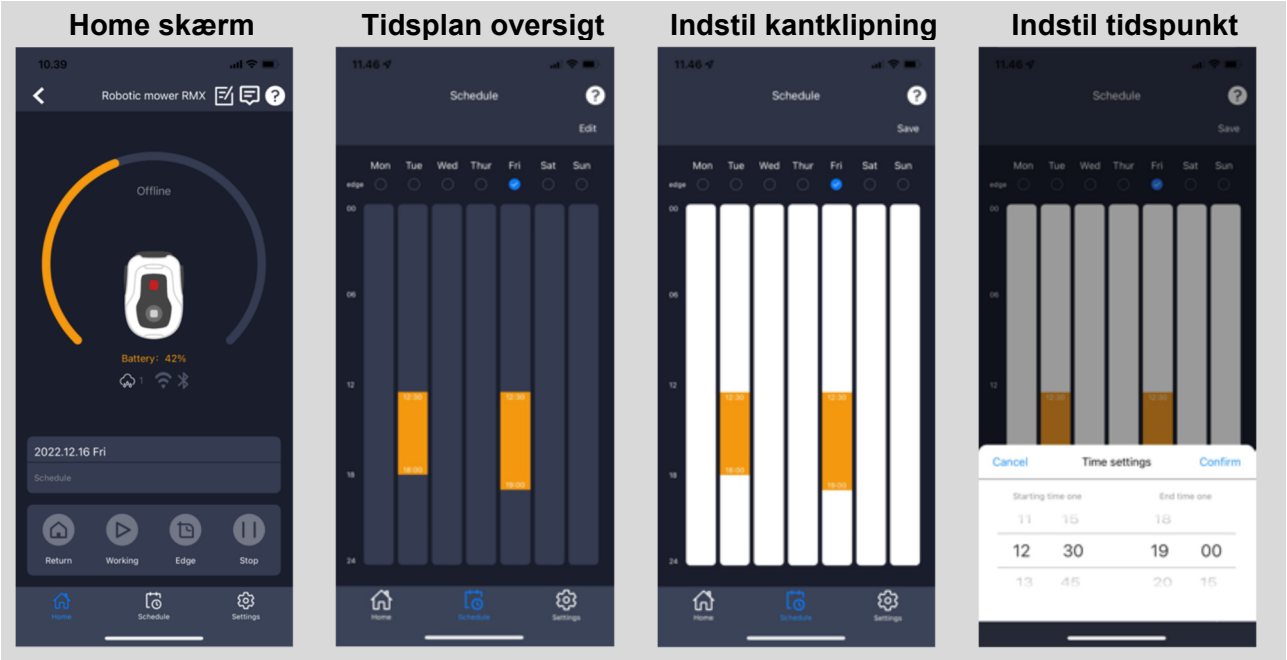
- Hvis robotten kører og man vil have den til at køre hjem, trykkes først STOP, og dernæst "RETURN".
- Vil man sætte robotten i gang manuelt, trykkes først STOP (så WORK knappen bliver hvid) og dernæst "WORK".
- Hvis robotten skal startes manuelt og først skal klippe langs kanten, trykkes på EDGE. Denne funktion virker kun, hvis robotten er placeret i ladestationen.
- STOP knappen skal generelt trykkes på først, inden man kan vælge RETURN eller WORK.

Batteritilstand
Bemærk at batteritilstanden typisk vil vise 9X% (og ikke 100%) og at det langsomt vil falde. Dette er helt normalt og er for at beskytte batteriet og forlænge levetiden på det (det er ikke optimalt for batteriet at være opladet 100% hele tiden).
Ladestationen vil starte med at lade batteriet op, når det kommer under 90%.

Tidsplan

Under tidsplan kan man se planlagte klippetidspunkter og indstille hvornår robotten skal kører.

- Tryk på ”Rediger” for at redigere tidsplanen.
- Tryk på den ugedag du gerne vil indstille robotten til at køre.
- Vælg herefter starttidspunkt og sluttidspunkt og tryk ”gem”.
- **Kantklipning**: Man kan i den øverste linie ”**Kant**” (under ”Rediger”) sætte et blåt flueben, hvis man vil have robotten til at kantklippe, første gang den starter. Robotten vil herefter følge afgrænsningskablet hele vejen rundt og klippe langs dette (bemærk at robotten stadig vil efterlade en uklippet kant med græs, da kniven af sikkerhedsmæssige krav ikke kan klippe helt ud til kanten). Hvis man starter robotten manuelt via START + OK på displayet, vil robotten ikke kantklippe.
  For at undgå kørespor, anbefales det kun at vælge ”Kant” nogle få dage om ugen.
- Når en tidsplan er defineret (orange) kan man også ændre start/slut tid ved at trykke ”Rediger” og holde fingeren på det orange område og lade fingeren swipe op eller ned.
- Tryk ”Gem” når tidsplanen er færdiggjort.



Har man en stor græsplæne, skal robotten kører oftere, end hvis græsplænen er mindre. Hvis din græsplæne er tæt på robottens max kapacitet (m^2) skal den formentlig køre hver dag i længere perioder dagligt. Indretningen af græsplænen har også indvirkning på, hvor meget robotten skal køre for at holde græsset nede. En enkelt firkantet græsplæne uden forhindringer er hurtigere at klippe frem for en græsplæne med smalle passager og mange forhindringer, da robotten her skal bruge mere tid på at stoppe og ændre retning.

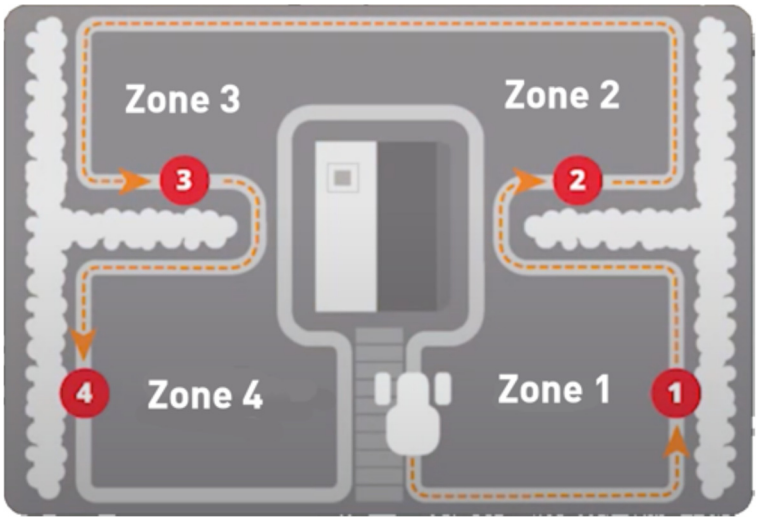
Det anbefales at prøve sig frem og se resultatet. Robotten bør ikke køre mere end højest nødvendigt, for at undgå kørespor i græsplænen. I vækstsæsonen og når det regner en del, skal den køre oftere. I tørre perioder bør den køre mindre.

Det anbefales også så vidt muligt at lade robotten køre, når græsset er tørt. I nogle perioder er græsset fugtigt først på dagen og sidst på dagen. Eftermiddag er typisk det bedste tidspunkt.

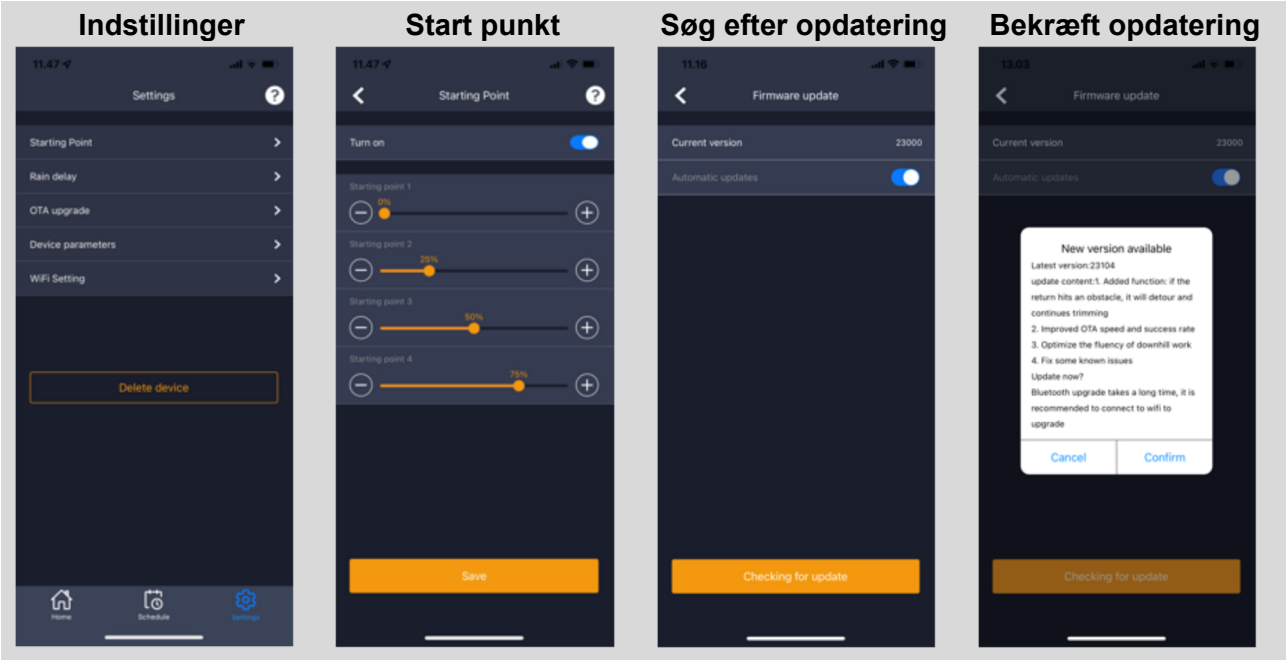
Indstillinger

Under indstillinger er der flere vigtige funktioner, som man bør se på.

- **Startpunkt**:
  I stedet for at robotten starter samme sted hver gang, kan man slå en funktion til, hvor man individuelt definerer 4 steder, hvor robotten starter fra.
  Slår man denne funktion til (Slå til), så vil den som standard skifte mellem 4 steder langs afgrænsningskablet, hvor den kører ud. Det er dels med til at sikre at robotten kører på forskellige måder og kommer bedre rundt, men det er især en fordel, hvis man har flere zoner som er adskilt af en smallere passage. Her kan man sikre at robotten f.eks. 1. gang først starter i zone 1, 2. gang i zone 2 osv. Se billede.



  Hvis indstillingen sættes til 0%, så starter robotten med at klippe så snart den kører ud af ladestationen. Hvis den sættes til 25%, så kører den cirka 25% langs totallængden af afgrænsningskablet og starter derfra. Tilsvarende for andre % indstillinger.
  Robotten lærer selv, hvor langt afgrænsningskablet er.
  Hvis kantklipning (Kant) er aktiveret, vil robotten første gang hver dag kører hele vejen rundt og kantklippe, inden den begynder at følge de valgte startpunkter.
- **Regn forsinkelse:**
  Robotten har en regnsensor på oversiden, som er aktiveret som standard.
  Når regnsensoren på robotten registrerer vand, vil robotten stoppe med at klippe græs og returnere tilbage til ladestationen og vente 3 timer (fra sidste vanddråbe er registeret) før den fortsætter - såfremt det stadig er inden for det planlagte tidsrum, hvor robotten skal køre. Ventetiden er 3 timer som standard, men kan justeres i timer og minutter. Hvis ventetiden justeres, bekræftes dette ved at trykke ”Gem”. Vælges 00H 00M eller funktionen slås fra, vil robotten klippe græs, selvom det regner.
- **Firmware opdatering**:
  Under dette menupunkt kan man opdatere robottens firmware.
  Tryk på knappen ”Søg efter opdatering”. Hvis der er en opdatering, vil den komme frem og bede om din bekræftelse på installering. Tryk på ”Bekræft” for at bekræfte.
  Opdateringen vil blive downloaded til din telefon (tager flere minutter) og vil blive sendt til robotten, hvis den er inden for Wi-Fi signalområdet. App’en viser når gennemført.
- **Enhedsparametre**:
  Under denne menu findes enhedens oplysninger (modelnavn og serienummer).
  Det er her muligt at ændre navnet på robotten.
- **WiFi indstillinger**:
  Her kan man koble robotten til en nyt Wi-Fi netværk.



Ændre sprog

Sprog er som standard indstillet til mobiltelefonens sprog, men hvis dette ikke findes, er engelsk standard. Det kan ændres under menuen ⚙ i øverste højre hjørne under ”App Settings” ☰

Ved udarbejdelsen af denne betjeningsvejledning er dansk sprog ikke en valgmulighed. Dansk sprog kommer i begyndelsen af 2023.

Log i app

I app'en’s hjemmeskærm (Home) findes en log, som registrerer alt, hvad robotten gør hver dag. Sker noget uventet, kan det være en god ide at se hvad der er registreret her.

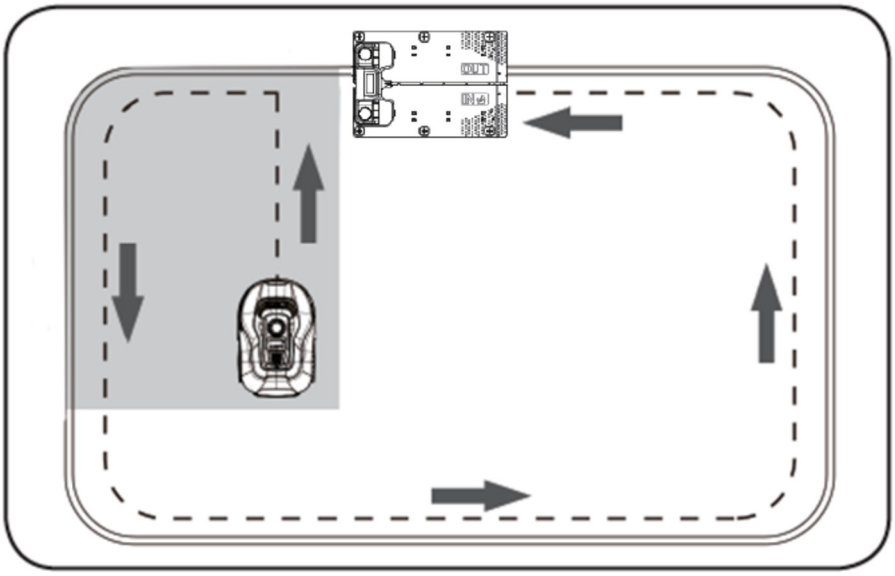


16. Robottens funktioner

Grundlæggende funktionsprincipper for robotplæneklipperen
Robotplæneklipperen arbejder i, hvad der umiddelbart ligner, et tilfældigt mønster. Faktisk er arbejdsmønsteret defineret af avanceret software, for at dække klippeområdet på den bedste måde inden for den valgte tidsplan. Efter en uges plæneklipning vil den have dækket hele græsarealet inden for afgrænsningskablet, hvis arbejdstiden passer til plænens størrelse.

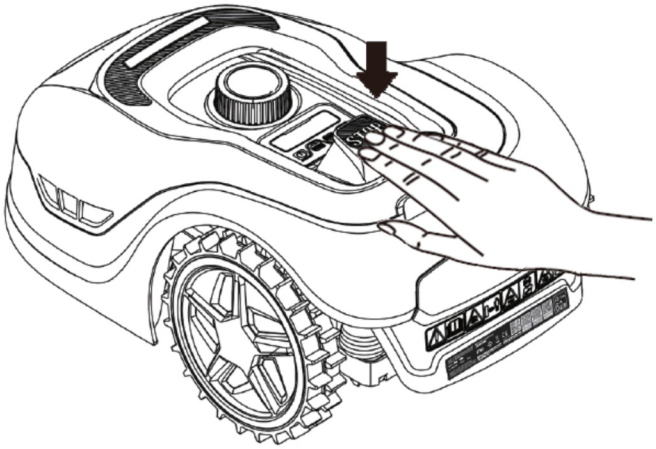


Kørsel til ladestation
Robotplæneklipperen vil når batteriet er afladet, selv søge ud til nærmeste afgrænsningskabel og derefter automatisk køre (uden at klippe) mod uret tilbage til ladestationen. Her vil den lade helt op og fortsætte dens klippecyklus.



Genkendelse af afgrænsningskabel
Når robotplæneklipperen nærmer sig afgrænsningskablet, vil sensorerne, der er installeret i fronten af coveret, spore det. Men for at sikre det bedste klipperesultat vil robotten køre ud over afgrænsningskablet med fronten med cirka 10-12 cm (klipper ikke her).
Dette er vigtigt at huske på, når brugeren skal lægge afgrænsningskablet i haven.

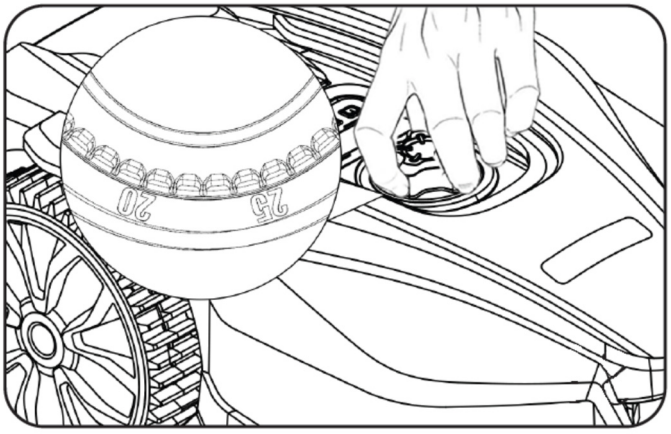
Stop af robotten
Hvis du ønsker at stoppe robotplæneklipperen, imens den er i gang med græsslåning eller på vej retur til ladestationen, skal den røde STOP knap aktiveres/trykkes ned.

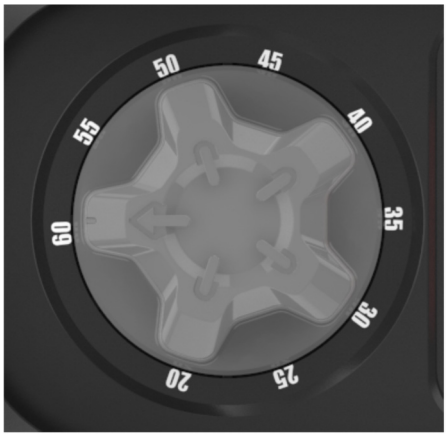


Indstilling af klippehøjde
Robotplæneklipperen kan indstilles i klippehøjde fra 20-60 mm.
Hvis græsset er højre end 60 mm når robotten installeres, vil det være nødvendigt at slå græsset med en almindelige plæneklipper først ellers vil der være for stor belastning på robottens knive og derved meget dårligt klipperesultat, ligesom maskinen vil have let ved at køre fast.

Det anbefales at starte med at indstille klippehøjden på max (60 mm) og gradvist sænke klippehøjden over nogle dage, indtil den ønskede græshøjde er opnået.
Normalt anbefales en klippehøjde på 30-40 mm.

Klippehøjden indstilles ved at trykke på STOP knappen (hvis robotten kører). Når robotten står stille, kan klippehøjden indstilles ved at dreje på højdejusteringsknappen oven på robotten (se billedet).
Robotplæneklipperen kan godt slå græs, når det er vådt, men det vil dog føre til større ophobning af græs på undersiden af robotten, større friktion på knivene, højere lydniveau og større risiko for at den kører fast. Rens græsset væk med en blød børste.
(Sluk ALTID helt for robotten, inden der arbejdes ved knivene)





Klippebegrænsninger for robotplæneklipper
Hvis dig og din nabo begge har en TEXAS robotplæneklipper, er det vigtigt, at der minimum er 1 meter mellem afgrænsningskablerne for at undgå interferens mellem kabelsignalerne.

Derudover er det også vigtigt at ladestationen opsættes mindst 10 meter fra naboen afgrænsningskabel.

Har din nabo en robotplæneklipper fra en anden producent, kan det være nødvendigt at holde en afstand til naboens afgrænsningskabel på 2 meter for af undgå interferens.

17. Regnsensor

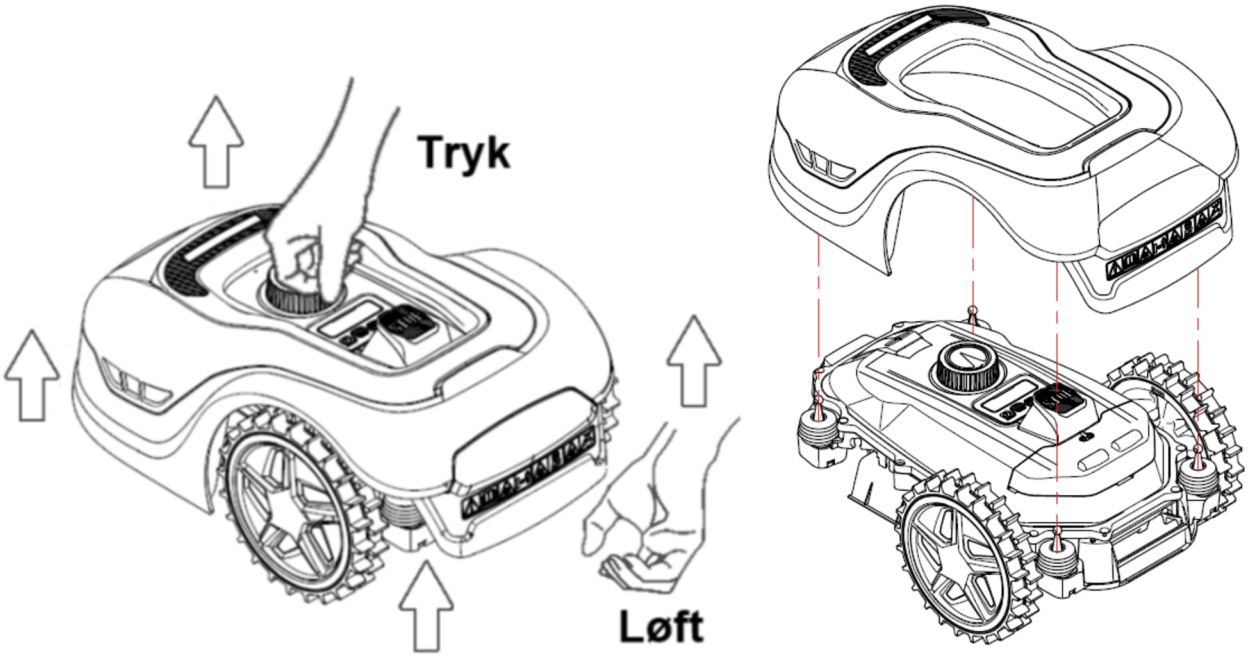
Robotten har en regnsensor indbygget. Hvis den registerer vand, vil robtten stoppe med at klippe græs og returnere tilbage til ladestationen og vente 3 timer. Regnsensor indstillingerne kan justeres inde i App'en. Se afsnit 15 "Brug af App".

18. Håndtering af robotplæneklipperen

Afmontering af cover (kun TMX600 / TMX1000 / TMX1300)

Det øvre cover kan afmonteres, hvis det er nødvendigt. Følg denne procedure:

1. Tryk ned på robottens højdejusteringsknap (hold presset)
2. Tag fat i undersiden af skjoldet i et af de bagerste højrner og træk op indtil man kan mærker den slipper sit tag.
3. Tag dernæst fat i det modsatte bagerste hjørne og træk det op så det slipper.
4. Gentag med hver af de 2 hjørner foran (ét ad gangen)
5. Når låget har slippet sit tag, kan det afmonteres (der er ingen ledninger der holder det fast)

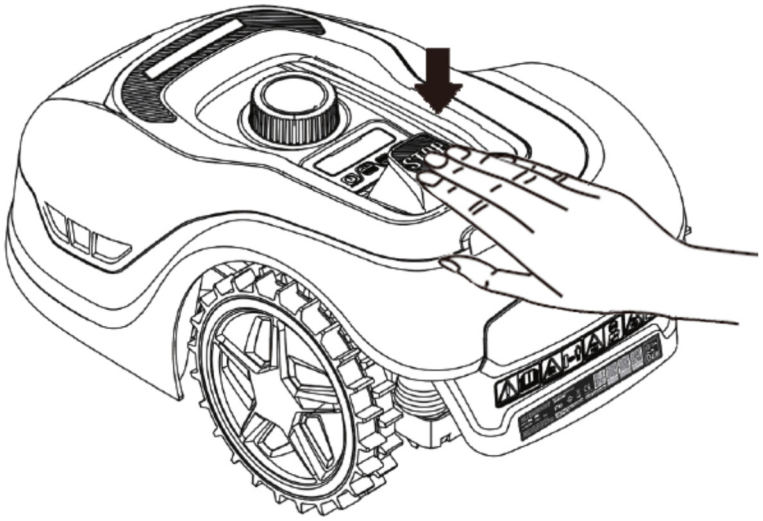


Fastgørelse af cover

1. Sæt coveret oven på robotplæneklipperen. Kig gennem hullet over displayet og sørg for at hullerne i begge bagerste hjørner rammer de 2 pinde på robotten.
2. Tryk coveret fast på pindene (én ad gangen) ved at presse på på coveret lige oven over pindene.
3. Gentag over de 2 pinde foran på robotten (én ad gangen)

Transport og flytning af robotten

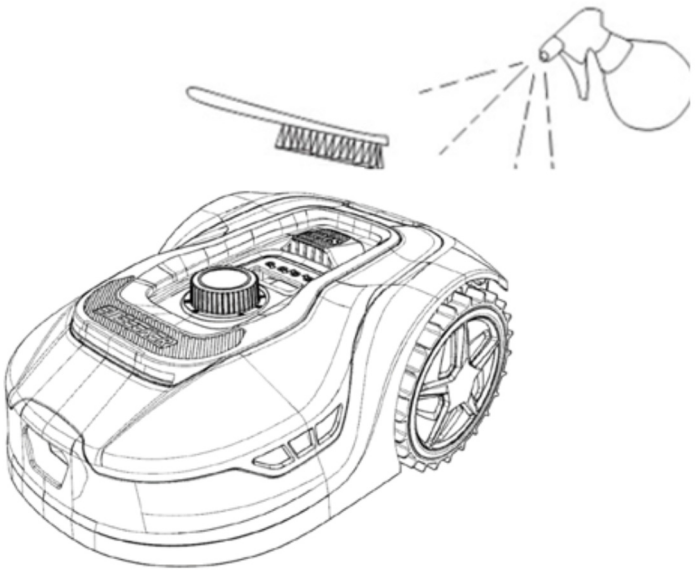
1. Brug bærehåndtaget under robottens bagende til at bære robotten med.
   Bær den aldrig i kanten af coveret, da det øverste cover kan risikere at slippe robotten, og denne vil så falde til jorden.
2. Det anbefales at transportere robotplæneklippere i orginalemballagen, hvis det er over større afstande. Den er også god at have til vinteropbevaring af robotten.
3. Når robotten skal flyttes væk fra klippeområdet eller indstilles, skal den store røde STOP knap aktiveres (se billede).
4. Når STOP knappen er aktiveret, skal robotten slukkes. Hold OFF knappen nede indtil displayet går ud.



19. Rengøring og udskiftning af reservedele

Det er vigtigt at holde din robotplæneklipper ren for at forlænge dens levetid.

Robotten vil nemmere kunne klare skråninger, hvis hjulene er rene og i orden. Ligeledes bliver klipperesultatet meget pænere, når knivene er skarpe og kan dreje frit rundt (sluk altid robotten helt, når der arbejdes med knivene).

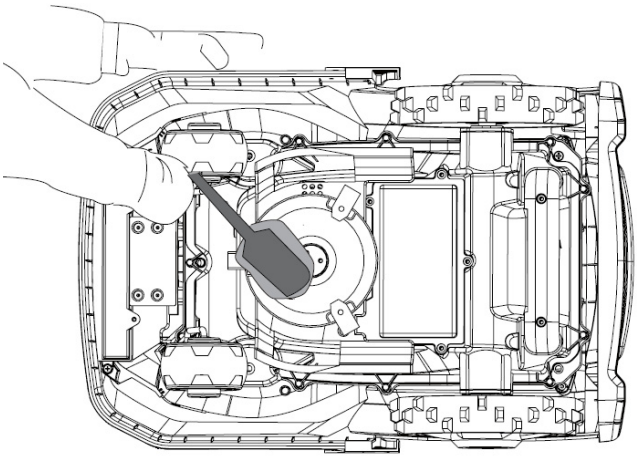


Rengøring af plast skjolde

Der må ikke skylles med vandslange eller højtryksrenser på robotten for at beskytte elektronikken og batteriet i robotplæneklipperen.
Det anbefales at bruge en blød børste til at fjerne græs og andet skidt. Evt. en vandforstøver eller fugtig klud til at opløse skidt.

Græs kan også sætte sig rundt om sensorpindene under det øvre cover. Fjern det øvre cover (se afsnittet "Håndtering af robotplæneklipperen") og fjern alt græs med en blød børste. Bevæg de 4 sensorpinde med hånden for at sikre, at de er fungere.

Rengøring af undersiden



Brug arbejdshandsker for en sikkerheds skyld!
Mindst hver måned vil det være nødvendigt at rengøre robotplæneklipperen på undersiden og især ved knivene.
Husk, at starte med at slukke robotten.
Læg robotten om på siden på et blødt underlag (f.eks. græsplænen) for ikke at ridse skjoldet.
Brug en blød børste eller en plastskraber til at rense for græs for at sikre et godt klipperesultat.
Regelmæssig rengøring reducerer også klippestøj og vibrationer.

1. Tjek at knivholderen kan rotere frit.
2. Tjek at knivene kan rotere frit.
3. Tjek at forhjulet kan dreje og rotere frit.

Vigtigt! Regelmæssig rengøring er afgørende for at robotten virker som den skal!
Sørg for at følge ovenstående råd til rengøring - og gør det ofte. Græs sætter sig let alle steder og kan påvirke sensorer og funktionalitet. Især før vinteropbevaring!
Problemer der skyldes manglende rengøring dækkes ikke af garantien.

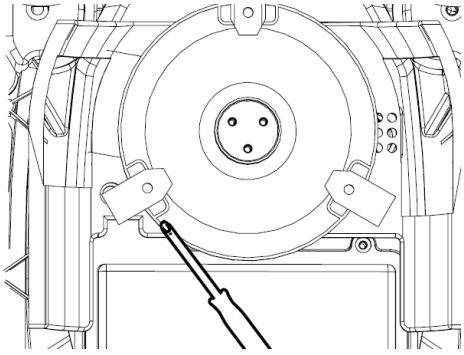
Rengøring af ladestation.

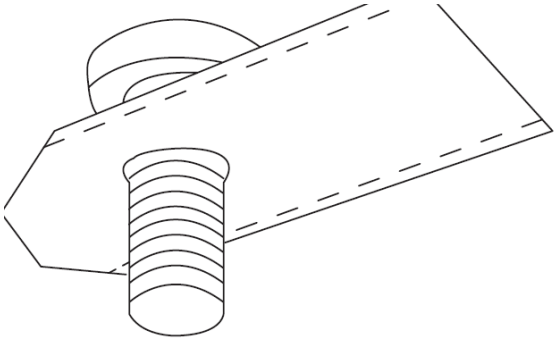
Ligesom robotten jævnligt skal rengøres, er det en god ide i samme omgang at rengøre ladestationen. Fjern græs og jord på kørepladen. Klip græs ned der vokser omkring ladestationen. Brug en manuel græssaks.
Hver 2. måned cirka, bør ladekontakterne på ladestationen og robotten efterses og evt. rengøres. Brug noget fint slibepapir eller ståluld til at fjerne evt. rust eller iring på ladestikkene.

Knivbladene

Knivene har to skarpslebne sider. De kan derfor vendes, når de er blevet uskarpe på den ene side. Det anbefales at udskifte alle knivene og skruerne (samtidig) efter hver sæson for at sikre et pænt klipperesultat. (hold øje med knivene og vend/skift oftere, hvis nødvendigt). Knivbladene kan let skiftes. Det krævet blot en stjerneskruetrækker (sluk for robotten før der arbejdes med knivbladene). Skru skruen ud, fjern snavs og græsrester på knivtallerknen. Erstat knivbladene med nye og udskift samtidig skruerne. Brug de medfølgende ekstraknive og skruer. Sørg for knivskruerne er strammet godt.
Brug handsker for at beskytte hænderne!

Bemærk: Alle 3 knive skal vendes eller skiftes samtidig for at undgå ubalance.





Vigtigt: Efterse knivskruerne, når knivene vendes. Da knivbladets rotationer skærer i skruen, er det nødvendigt at skifte skruerne samtidig med knivbladene.
Brug kun originale knive. Se afsnit 22 ”Tilbehør”

20. Vinteropbevaring

- Ved årets sidste græsklipning, bør klippehøjden ikke være sat til lavere end 40 mm. Hvis græsset klippes lavere, svækkes rodnettet og det kan give gule pletter.

- Ved vinteropbevaring af robotplæneklipperen anbefales det, at robotten og ladestationen tages ind og står tørt og lunt og at slukke for hovedafbryderen (OFF) for at beskytte batteriet. Oplad batteriet i robotplæneklipperen via den medfølgende ladestation inden robotten tages ind for vinteren.

- Robotplæneklipperens batteri er et vedligeholdesesfrit lithium batteri, med en estimeret levetid på op til 3-5 år, afhængig af brugen, omgivelserne samt vintervedligeholdelse. Batteriet tåler ikke frost!

  Det anbefales at ladestationen også tages indenfor om vinteren.
  Afgrænsningskablet skal IKKE tages op!

- Det er vigtigt at man oplader robotplæneklipperen 1-2 gange i løbet af vinteropbevaringen (mindst hver 3. måned) for at sikre batteriets sundshedstilstand. Tag robotplæneklipperen og sæt den i ladestationen og lad den lade helt op i 2-3 timer (kan gøres indendørs). Tag derefter robotten ud af ladestationen igen og lad den stå tørt og lunt.
  Bliver disse vinteropladninger ikke fulgt, vil der være risiko for at batteriet mister kapacitet eller falder helt sammen (dækkes ikke af garanti).

- Tjek alle bolte, skruer og møtrikker er spændt korret, da det sikrer de bedste arbejdsbetingelser for robotten. Udskift slidte og ødelagte reservedele.

Forberedelser til foråret

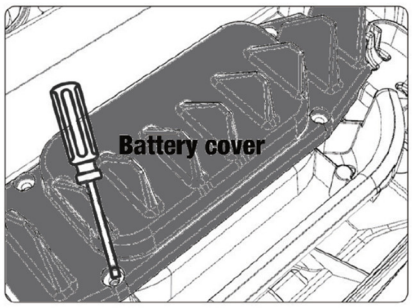
Efter vinteropbevaring er det en god ide at rengøre ladestikkene på ladestation og ladeplader på robotplæneklipperen med en stiv børste. Det vil forbedre strømforbindelsen ved opladning.

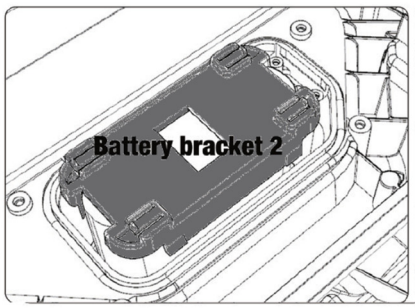
21. Udskiftning af batteriet

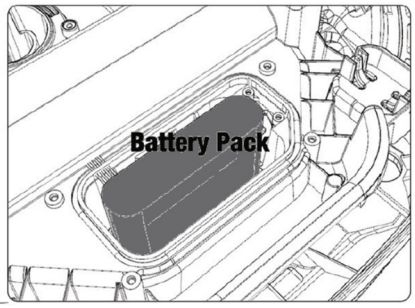
ADVARSEL
inden man forsøger at justere, reparere eller udskifte batteri, knive eller andre reservedele er det VIGTIGT at robotten er fuldstændig slukket, og at man bruger sikkerhedsudstyr i form af beskyttelseshandsker.

Batteriets levetid afhænger af arbejdsbelastning, vedligeholdelse og vinteropbevaring. Under normale vilkår vil levetiden være op til 3-5 år. Batteriet udskiftes let ved at følge disse trin:

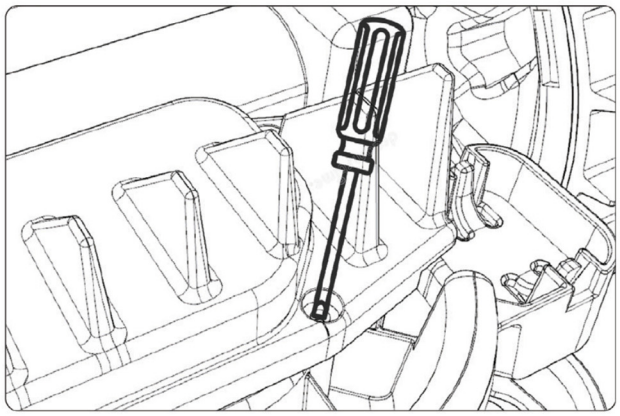
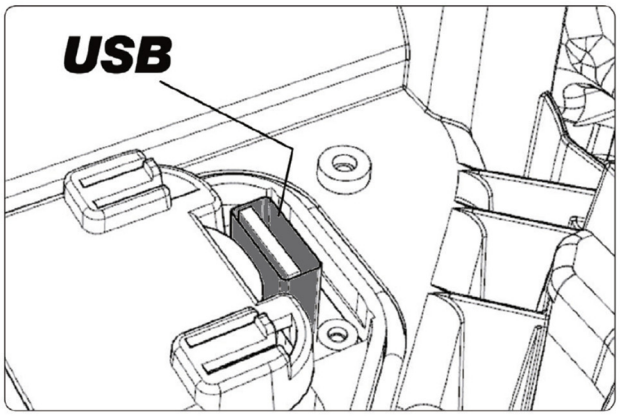
1. Vend robotten på hovedet
2. Fjern alt græs og skidt omkring batteridækslet inden det fjernes.
3. Skru de skruer ud, der sidder på batteridækslet. Fjern batteridækslet
4. Fjern batteriholderen oven på batteriet.
5. Løft det gamle batteri forsigtigt ud. Tryk på klemmelåsen, og slip stikkene.
   BEMÆRK: Træk ikke i kablerne. Hold i stikkene, og slip klemmelåsen.
6. Tilslut et nyt originalt batteri ved at tilslutte stikkene, indtil de klikker på plads.
7. Sæt batteriet på plads i holderen i bunden af kammeret, batteriholderen og batteridækslet tilbage i dets position, og stram skruerne.







Der sidder en USB port under batteridækslet. Denne USB port skal normalt kun bruges af et authoriseret værksted. Men det kan også bruges til at trække en log fil ud af robotten. Sørg for der ikke kommer græs og snavs på den.

22. Tilbehør

Der findes noget ekstraudstyr/reservedele til robotten, som kan købes på www.texas.dk

Varenr.	Beskrivelse	Foto
90070223	**Knivsæt:** 9 knive 9 skruer	
90070221	**Ekstra afgrænsningskabel:** 170 m	
90070222	**Ekstra pløkker:** 100 stk.	
90070224	**Samlemuffepakke** Består af: 6 vandtætte samlemuffer	
90070215 For TMX 600/1000/1300 _____ 90070216 For TMX 1600/2000	**Garagetag til ladestation:** Består af 2 aluminiumsben og et UV beskyttet soltag (delvist transparent), og integreres i selve ladestationen.	

Listen af tilbehør vil blive udvidet, ligesom indholdet at det viste tilbehør, kan ændre sig.
Se seneste liste af tilbehør under TMX robotterne på www.texas.dk

23. Fejlkoder

Display	Meddelelse	Løsning
E1	Robot uden for arbejdsområde	Tjek om robotten befinder sig inden for arbejdsområdet. Hvis ja: 1. Tjek om ladestationen er korrekt tilsluttet strømforsyning og stikkontakt. 2. Tjek om afgræsningskablerne er sat korrekt i laderstations stik (rød/sort).
E2	Hjulmotor blokeret (låst/ beskadiget)	1. Sluk helt for robotten (hold sluk knappen nede) og bær den til et fladt område uden forhindringer. 2. Tænd robotten, tast password, tryk START og OK 3. Hvis fejlmeddelelsen stadig vises, skal du slukke for robotten. vende robotten på hovedet og kontrollere, om der er noget, der forhindrer hjulene i at rotere. 4. Fjern enhver forhindring som blokerer hjulene, vend robotten tilbage igen, tænd den og tryk START og derefter på OK.
E3	Knivmotor blokeret	1. Sluk helt for robotten (hold sluk knappen nede) 2. Vend robotten på hovedet og kontrollere, om der er noget, der forhindrer knivtallerken i at rotere 3. Fjern enhver forhindring som blokerer knivtallerknen. 4. Flyt robotten til et område med kort græs eller juster klippehøjden til max (60 mm). Tænd den, tryk START og derefter på OK.
E4	Forhindringssensor virker ikke.	1. Øverste cover er muligvis ikke monteret korrekt. Tryk det fast ned over maskinen 2. Sluk for robotten og bær den til et fladt område uden forhindringer. 3. Afmonter det øverste cover (se afsnit 18), og kontroller om der sidder 2 runde magneter ved siden af hinanden på indersiden - forrest nær inderste kant. Hvis magneterne mangler, skal det øverste cover skiftes. 4. Tænd robotten, tryk på START og derefter på OK.
E5	Robotten har været løftet	1. Sluk for robotten og bær den til et fladt område uden forhindringer. 2. Tænd for robotten, tast password, tryk på START og derefter på OK. 3. Hvis fejlmeddelelsen stadig vises, skal du slukke for robotten, vende den på hovedet og kontrollere, om der er noget, der forhindrer forhjulets aksel i at rotere. 4. Fjern enhver forhindring som blokerer forhjulet, vend robotten om igen. Tænd den, tast password og tryk START og derefter på OK.
E6	Sensor registreret at robotten har været væltet.	1. Tjek om skråninger er for stejle, eller for våde til at kører op ad eller om robotten rammer noget der får den til at vælte. Evt. bør området undgås ved flytning af afgrænsningskabel. 2. Vend robotten om i korrekt position, tryk START og derefter på OK.
E7	Vippesensor har været udløst Hældning er muligvis for stejl	Hvis hældningen på græsplænen er højere end 24º, kan de få robotten til at stoppe. Området bør udelades fra klippeområdet. 1. Sluk for robotten og bær den til et fladt område uden forhindringer. 2. Tænd for robotten, tast password, tryk på START og derefter på OK.

Display	Meddelelse	Løsning
E8	Returnering til ladestation mislykkedes	1. Tjek at afgrænsningskablet foran ladningsstationen er lige i 1 m uden hjørner eller forhindringer for at sikre korrekt tilslutning. 2. Ladningsstationen skal placeres på et helt plant og fast underlag. Den må ikke placeres på en skrånende overflade. 3. Undgå at der ligger over 2 meter oprullet kabel i nærheden at ladestationen, da det kan forstyrre signalet. Evt. flyt overskydende kabel og afkort det. 4. Sørg for at fjerne/klippe græs der vokser op rundet omkring ladestationen 5. Løft robotten manuelt ind i ladestationen for opladning. Når robotten er fuldt opladet, skal du tænde den, trykke på START og derefter på OK.
E9	Fanget/fastkørt	1. Flyt robotten til et andet område uden forhindringer. Tryk på start og derefter OK.
E11	Intet afgrænsningskabel signal	Tjek ladestationens LED diode, mens robotten er tændt inden for arbejdsområdet. hvis denne lyser rød, betyder det at afgrænsningskablet er afbrudt. 2. Tjek da om afgræsningskablet er korrekt monteret til ladestation. 3. Tjek om der er brud på afgrænsningskablet.
E12	Batterifejl	Muligvis defekt batteri, som skal udskiftes. Genstart robot og se om fejl stadig er der. Undgå ekstrem varme/kulde.
E13	Opladningsfejl	1. Tjek om metalladepindene på ladestation og robotten er rene. 2. Rengør hvis behov.
E14	Klippeområde er for stort	Klippeområdet overskrider kapaciteten. Reducer området. Se instruktioner i betjeningsvejledningen.
BP	Batteri temperatur er for høj eller lav	1. Tjek om batteri er meget varmt. Evt. sæt robotten i skygge. Vent indtil batteriet er afkølet og genstart. En overdækning beskytter robotten mod vejr og vind. 2. Tjek om batteriets temperatur er for lav (lad ikke robotten stå udenfor hvis temperaturen kommer under 0 grader). Vent indtil batteriet befinder i omgivelser der er over 5 grader og genstart. 3. Hvis det ikke løser problemet, er batteriet formentlig beskadiget og skal udskiftes.
EE	Fejl ukendt	1. Øverste cover er muligvis ikke monteret korrekt. Tryk det fast ned over maskinen 2. Genstart robotten. Sluk for robotten og vent 10 sekunder. 3. Tænd for robotten igen, tast password, tryk på START og derefter på OK. Hvis fejlkoden stadig vises, kontakt Texas
LOCK	Forkert password tastet flere gange	1. Lad robotten stå tænd i 10 minutter. 2. Efter 10 minutter kan korrekt password indtastes igen.
-	Øget støj Dårligt klipperesultat	1. Knivene er klistret fast af græs og kan ikke rotere frit. Afmonter knive og rens for græs og fastgør igen. 2. Genstart robotten. Sluk for robotten og vent 10 sekunder. 3. Tænd for robotten igen, tast password, tryk på START og derefter på OK. Hvis fejlkoden stadig vises, kontakt Texas
-	Robotten kører i ring om sig selv	1. Tjek om et af hjulene kan dreje rundt uden modstang. Hvis det er tilfældet, er rørsplitten i det pågældende hjul muligvis knækket og skal skiftes. Kontakt Texas.

Såfremt robotten er løbet tør for strøm og ikke kan startes, så løft den manuelt tilbage i ladestationen og lad den op inden fejlløsninger forsøges. Ved øvrige fejl-koder, afbryd strømmen og genstart robotten.
Hvis ingen af disse løsningsforslag løser problemet, kontakt TEXAS.
Uanset problem der opstår, anbefales det altid først at forsøge at genstarte robotten og se om det løser tingene. Sluk for robotten, vent 10 sekunder og tænd igen

For yderligere hjælp og fejlløsning, kontakt Texas på telefon: 63 95 55 55.

24. Tekniske data

Model	TMX 600	TMX 1000	TMX1300	TMX 1600	TMX 2000
Art. nr.	90070241	90070243	90070244	90070245	90070247
Motor specifikationer					
Motor model	Batteri	Batteri	Batteri	Batteri	Batteri
Motor type	20V, 2,5 Ah Lithium-Ion	20V, 5,0 Ah Lithium-Ion	20V, 5,0 Ah Lithium-Ion	20V, 5,0 Ah Lithium-Ion	20V, 5,0 Ah Lithium-Ion
Drive system					
Max kapacitet	Op til 600 m^2	Op til 1000 m^2	Op til 1300 m^2	Op til 1600 m^2	Op til 2000 m^2
Ladetid	120-140 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min
Instrument					
Arbejdsbredde	20 cm	20 cm	20 cm	22 cm	22 cm
Knivsystem	3 stk. flyvende knive	3 stk. flyvende knive	3 stk. flyvende knive	3 stk. flyvende knive	3 stk. flyvende knive
Arbejdshøjde min-max	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm
Højdeindstillinger	9	9	9	9	9
Højdejustering	Central	Central	Central	Central	Central
Øvre cover	Plastik	Plastik	Plastik	Plastik	Plastik
Løftesensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Forhindringssensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Væltesensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Hældningssensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Regnsensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Kort funktion i APP	Nej	Ja	Ja	Ja	Ja
Ultrasonisk sensor	Nej	Nej	Nej	Ja	Ja
Multizone	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Tidsplan	1	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto
Hældning	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%
Udstyr					
Afgrænsningskabel	130 m	170 m	200 m	220 m	250 m
Pløkker	180 stk.	230 stk.	500 stk.	280 stk.	320 stk.
Ekstra knive	6 stk.	6 stk.	6 stk.	6 stk.	6 stk.
Ladestation	1 stk. (28W/1.1A)	1 stk. (76W/3.0A)	1 stk. (76W/3.0A)	1 stk. (76W/3.0A)	1 stk. (76W/3.0A)
Dimensioner					
Længde x Bredde x Højde	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	600 x 470 x 250 mm	600 x 470 x 250 mm
Vægt	8 kg	8,2 kg	8,2 kg	11 kg	11 kg

25. EU-overensstemmelseserklæring

Hermed erklærer fabrikant, **Texas Andreas Petersen A/S, Knullen 22, DK-5260 Odense S, Danmark** at følgende materiel opfylder de relevante sikkerheds- og arbejdskrav jf. EU-direktiverne:

1.	Produktbeskrivelse: Funktion:	**Robotplæneklipper, batteridrevet** **Batteridrevet maskine til at klippe græs**
2.	Type/model:	**Maskintype:** **TMX600 (RMM600N20V), TMX1000 (RMM900N20V)** **TMX1300 (RMM1200N20V)** **TMX1600 (RML1600L20V), TMX2000 (RML2000L20V)** **Lader model: CB03A+CGF251/CB04A+CGF253**
3.	Serienummer:	**CE051680018500000000 - CE051680018799999999**
4.	Gældende EU-direktiver:	**Maskindirektiv 2006/42/EC** **Lavvolt direktiv 2014/35/EU** **EMC-direktiv 2014/30/EU** **Støjdirektiv 2000/14/EU, ændret ved 2005/88/EU** **RoHS direktiv 2011/65/EU, ændret ved 2015/863/EU**
5.	Opfyldte standardarder:	**EN 60335-1: 2012+A11: 2014+A13:2017+A1 :2019+** **A2 :2019+A14: 2019 +A15: 2021** **EN 50636-2-107: 2015+A1: 2018+A2: 2020** **EN IEC 55014-1: 2021, EN IEC 55014-2: 2021** **EN 300 328 V.2.2.2, EN 303 447 V1.1.1** **EN 301 489-1 V2.2.3, EN 301 489-3 V2.3.2** **EN 301 489-17 V3.2.4** **ISO 11094:1991, EN ISO 3744:1995, EN ISO 3744:2010,** **IEC 62321-3-1:2013; IEC 62321-4:2013+AMDI:2017** **IEC 62321-5:2013; IEC 62321-6:2015, IEC 62321-8-2017** **IEC 62321-7-1: 2013, IEC 62321-7-2: 2017,** **EN IEC 61000-3-2: 2019+A1: 2021, EN 50419: 2006** **EN 61000-3-3: 2013+A1: 2019+A2: 2021** **EN 60335-2-29: 2021, EN 62233: 2008** **EN IEC 60335-1: 2012+A11: 2014+A13: 2017+** **A1: 2019+A2: 2019+A14: 2019+A15: 2021**
6.	Ansvarlig for dokumentation:	**Johnny Lolk, Knullen 22, DK-5260 Odense S**

TMX600/1000/1300	Målt lydtryksniveau L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX600/1000/1300	Garanteret lydeffektsniveau L_{wA}	**58 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Målt lydtryksniveau L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Garanteret lydeffektsniveau L_{wA}	**57 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**

Overensstemmelsesvurderingsmetode til bilag VI - EU-direktiv 2000/14/EU

Texas Andreas Petersen A/S
Knullen 22 • DK-5260 Odense S

24.10.2024

Johnny Lolk
Adm. Direktør

GB - Original instructions

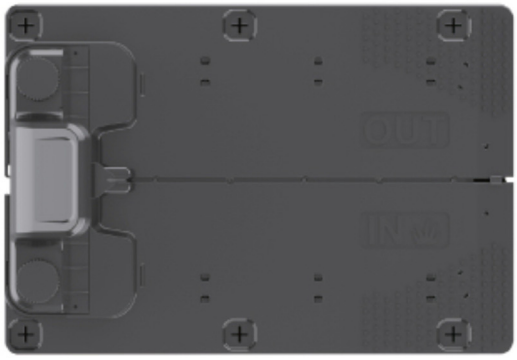
1. Contents of the package 45
2. Safety symbols 46
3. Safety regulations 47
4. Preparation before installation 49
5. Installation and placement of charging station 50
6. Laying boundary wire 53
7. Connect boundary wire to charging station 61
8. Power the charging station 63
9. Booting and testing the installation 64
10. Settings 65
11. Description of display 66
12. Installing App 67
13. Preparation before connecting to robot 67
14. Setting up the App 68
15. Using the App 70
16. Functions of the robot 74
17. Rain sensor 76
18. Handling the robot lawn mower 76
19. Cleaning and replacement of parts 77
20. Winter storage 79
21. Replacing the battery 80
22. Accessories 81
23. Error codes 82
24. Technical data 84
25. EC declaration of conformity 85

The user instructions are updated continuously.
Always find the latest manual version on
www.texas.dk
(scan the QR code on the back of the robot)
Compare the version number on the frontpage

1. Contents of the package



Robot lawn mower



Charging station



Screws/pegs for charging station (x6)



Extra blades (x6)



Boundary wire
130m (TMX 600)
170m (TMX 1000)
200m (TMX 1300)
200m (TMX 1600)
250m (TMX 2000)



Wire pegs
x180 (TMX 600)
x230 (TMX 1000)
x250 (TMX 1300)
x280 (TMX 1600)
x320 (TMX 2000)



Power supply



User manual

From own workshop



Bite plier



Crimping plier



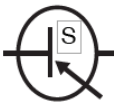
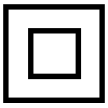
Hammer



Folding ruler

2. Safety symbols

WARNING SYMBOLS ON THE ROBOT	
	Read the instructions before use
	Keep your distance from the robot mower when it is in action. Keep hands and feet away from rotating blades. Never put hands or feet close to or under the machine when the robotic lawn mower is in action.
	Make sure the machine is OFF and that the power button is set to OFF before starting maintenance or inspection of the machine.
	Never sit on the machine.
	CE approval mark
	Danger! Do not place hands or feet under the cutting deck.
	Robot mowers or charging stations must not be disposed of with ordinary household waste, as the products contain electronic components. The product must be delivered to recycling stations or other facilities that can handle the recycling of electronics.
	Guaranteed noise level.
	The boundary wire (low volt) must not be extended or split. Care should be taken when trimming, cutting edges or removing weeds near the boundary wire so that it is not damaged.
WARNING SYSTEMS ON BATTERY	
	The battery should never come into direct contact with water.
	Never expose the battery to fire or other heat source (max 40° C)
	Recycling label. The materials in the battery can be recycled.

	The battery in the robot lawn mower is of the Li-ion type. The battery must not be disposed of via ordinary household waste. The battery must be disposed of via recycling stations.
	WARNING SYMBOLS AT CHARGING STATION
	SMPS (Switch mode power supply)
	Double insulated.
	SMPS (Switch mode power supply) with a short circuit-proof safety insulating power supply.

3. Safety regulations

WARNING: Read all safety warnings and instructions.

When working with the robot mower, safety instructions should be strictly followed. Read the instructions carefully before starting your machine. Make sure you can stop the machine immediately in the event of an accident. Failure to follow warnings and safety instructions can contribute to electric shock, fire and serious personal injury.

The warnings, precautions and instructions described in this instruction manual cannot cover all conditions or situations that may arise. The user must therefore apply common sense and exercise caution when using the machine.

Security

- Read the instructions carefully and be sure that you as a consumer understand all instructions.
- Do not allow people who are not familiar with the use of the robotic mower, nor children, to operate it.
- The operator of the machine is responsible for other persons in the work area and their belongings.

Using the machine

- Make sure the boundary wire is mounted as directed in the manual.
- Regularly inspect the area where the machine will be used and remove all stones, sticks and other debris that could damage the robotic mower.
- Check the blades and screws every 2 months: Check if the knifes are worn or damaged and if the screws are intact (the blades slowly cut into the screws and will eventually destroy them). Replace worn or damaged blades and screws if necessary, to maintain balance. The blades can be turned over so that they can be used 2 times. Always replace all screws and knives simultaneously! It is recommended to change them every year.
- The machine must not be used for other use, than the use described in the instructions.
- Only use genuine accessories and spare parts. Installation of unapproved parts may lead to increased risk and is therefore not legal. All liability is excluded in the event of an accident or other damage caused by the installation of non-original parts
- Do not use force when using the tool. Use the right tool for the job.

GenereIt

- Do not use the robot lawn mower without the plasticcover being properly attached to the machine.
- Do not hold hands and feet near rotating parts.
- Do not hold or lift the robot lawn mower if a wheel or mowing motor is running.
- First, press the STOP button.
- Turn off the robot lawn mower completely(hold down the OFF button) before:
  - Removing all types of dirt, or blocking objects.
  - Maintain, clean or overhaul the robot lawn mower.
- Start the robotic lawn mower according to the instructions. When the robot is turned on (dispay is on), remember to keep your hands and feet away from rotating blades.
- Never lift or carry around the robot lawn mower with the main power button on.
- Don't let people who don't know how the robotic lawn mower works use it.
- Do not put anything on top of the robot lawn mower or on the charging station.
- Do not use the robotic lawn mower with damaged blades, plastic screens, bolts, screws, etc. It is an advantage to only let the robot cut the grass when it is dry. It gives a nicer mowing result and avoids wet grass settling on the underside of the robot (reducing the need for cleaning).

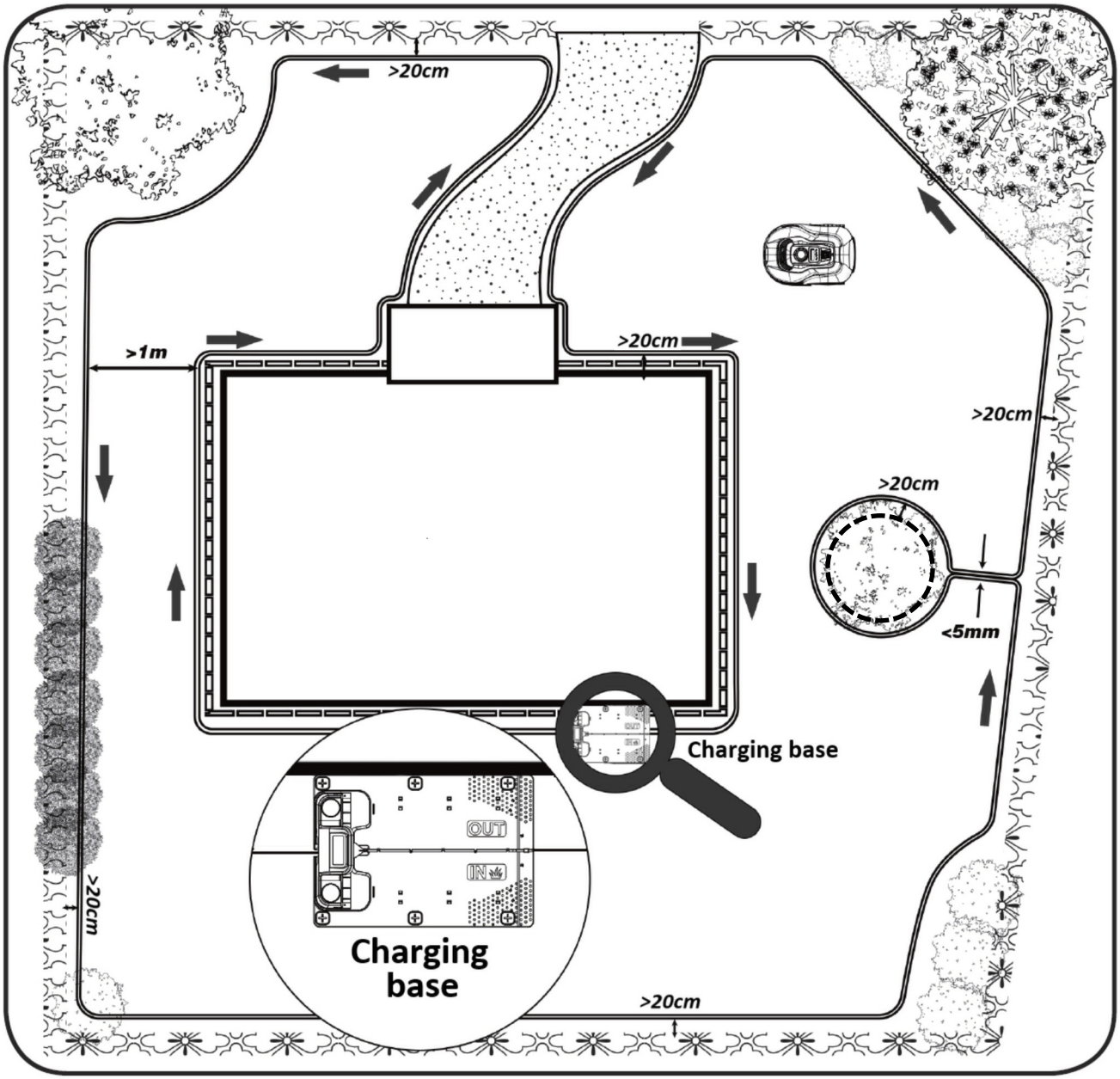
- When the mower is set to automatic mowing cycle, make sure that there is no play or activity on the robot's mowing area during the defined mowing period.

Personal safety

- If the ON/OFF button is broken or does not work properly (cannot be switched off), do not use the robot lawn mower.
- Always be aware of what you are doing and use common sense when using the robot lawn mower.
- Minors must not use the machine.
- The machinery must only be operated by persons who are rested and healthy. Persons under the influence of alcohol, drugs or euphoric substances are not allowed to operate the robot.

4. Preparation before installation

It is recommended to make a sketch of one's lawn with the obstacles that you as a user want to protect. It provides a good overview of the work with cable laying, as well as the best location for the charging station.
Draw the boundary wire from the charging station around the garden and around any obstacles you want to protect, such as flower beds, small trees, etc.



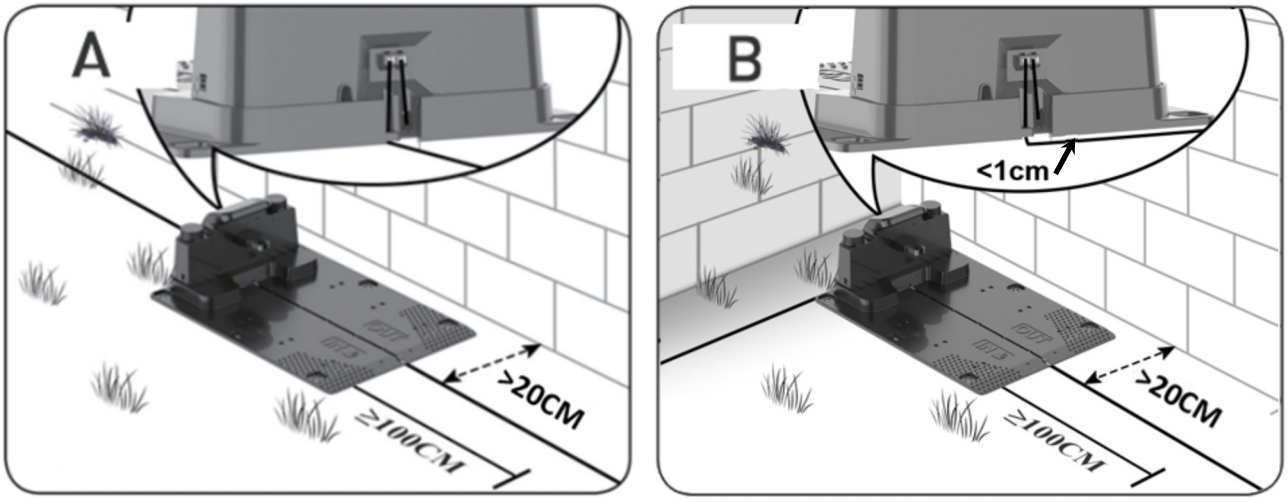
The following chapter explains how to install the robotic lawn mower. Therefore, read this chapter carefully before planning and installing the boundary wire.
Also check the expected need for boundary wire (length). Plenty of cable is included to surround lawns up to the capacity limit, but if you have many flower beds (islands) inside the lawn where the cable will go around, it can consume many meters of extra cable. Here it may be necessary to purchase additional boundary cable and extend it.

5. Installation and placement of charging station

Location of the charging station requires that there is a 230V power outlet nearby. Alternatively, an extension cable must be pulled out to the desired position of the charging station. The flat entrance of the station shall point to the right.
Make sure there is good Wi-Fi coverage, where you place charging station
(close to the Wi-Fi router)

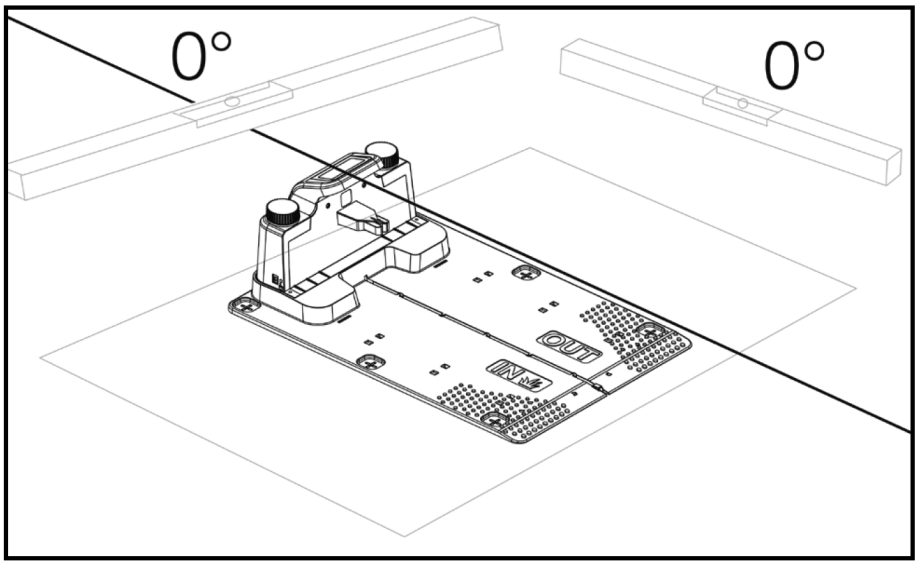
The charging station can be located in 2 ways:

- Along one of the sides (A)
- In a corner (B)



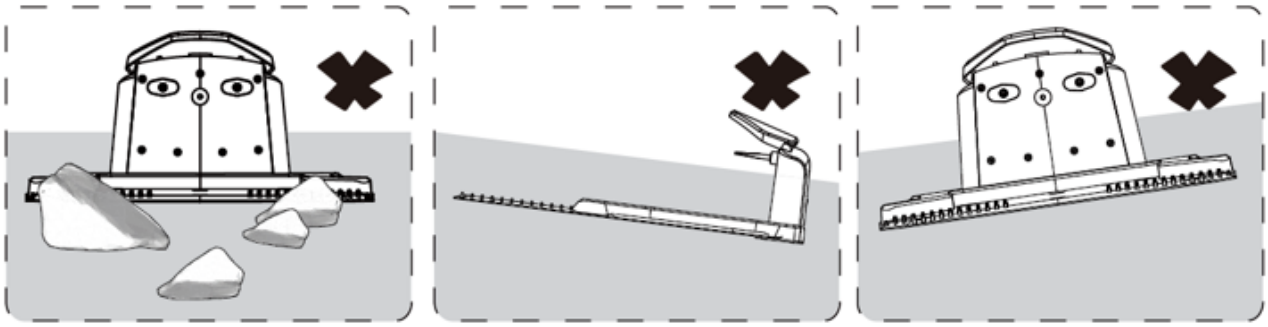
If a corner is chosen, it must be ensured that the boundary wire can go behind the charging station as close to the rear plate as possible (<1 cm) and into the connector, see illustration (B). In this case, there will be a small area behind the charging station, which cannot be cut. The area may be covered with tiles or stones instead of grass.

Note: It is recommended to have 1-2 m of additional cable in excess, if possible.
See section 7 "Connect boundary wire to charging station".



The charging station must be placed on a completely flat surface and must have a completely straight stretch of at least 1 meter in front of the charging station, to ensure that the robot lawn mower gets the right driveway to the charging station. It is important that this is observed.

Incorrect setup:

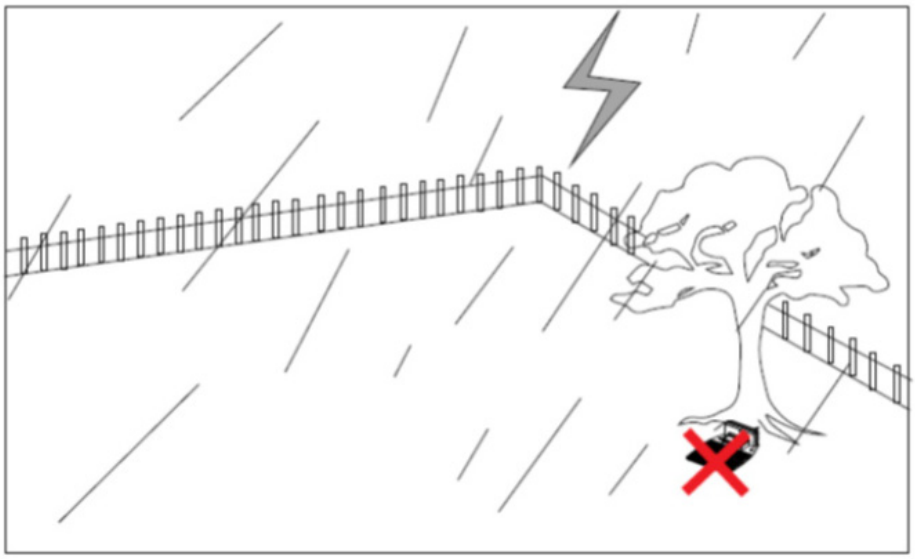


If your lawn/soil in front of the charging station is soft or started to be run up in connection with the robot's entry and exit from the charging station, it is recommended that a plastic plate or rubber mat is placed in front of the driveway to the charging station.

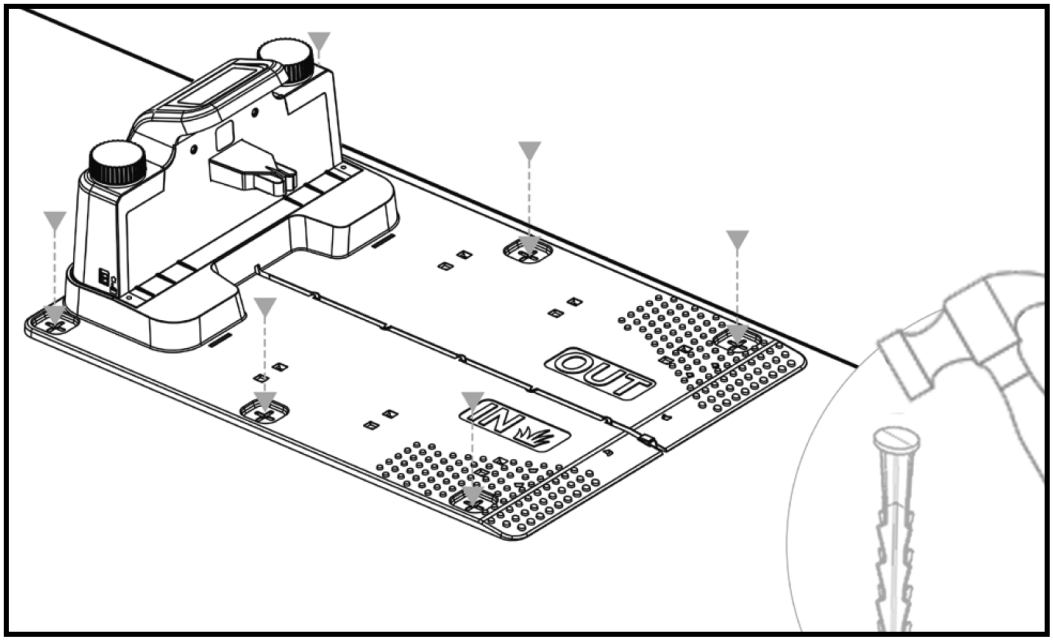
Lightning Strike Protection

To protect the robot lawn mower from lightning, it is recommended not to place the charging station under or near a tall tree. Likewise, no extension cord may be pulled to the charging station around tall trees.

It is recommended that the robot lawn mower does not run when there is a thunderstorm due to damage to electronic components by lightning. Likewise, in the event of a thunderstorm, it is recommended to completely take the power from the charging station and, if possible, to disconnect the boundary wire in the charging station.



Secure the charging station with the 6 supplied screws/pegs.



Make sure the "OUT" area points out towards the edge of the lawn
Once you have found the correct location and the charging station is set up, do NOT connect the power yet. First, the boundary wire must be laid out and connected to the charging station. After that, the power can be connected.

TIP

The charging station and the robot mower can stand under the open sky. But it is recommended to build a roof / garage for the charging station, as it will protect the robot from the weather and extend its lifetime. You can also buy an original garage roof, which fits on the charging station. See more info in section 22 "Accessories".



6. Laying boundary wire

Read the entire section before starting work!

The laying of the boundary wire is the most important thing during installation, since proper cable laying gives a more satisfactory result.

The robot lawn mower cannot cut all the way to the edge due to safety requirements (distance from the cutting deck to the blades). You should therefore be aware, that an edge of grass is left all the way around the lawn, which cannot be cut by the robot lawn mower. Here you have to cut the grass with a grass trimmer or a regular lawn mower, when needed. Alternatively, you can lay a wide tile edge (at least 12 cm) all the way around the lawn at the same level as the grass, which the robot can drive on. Then you avoid a grass edge that cannot be cut. See section "Cutting along tiles".

Ideally, you want this uncut grass edge as small as possible, and therefore the boundary wire should be placed as close to the edge as possible.

Under optimal conditions, a distance of 20 cm (25 cm for TMX1600/2000) will be ideal, but it requires some conditions to be met:

- The lawn must be flat along the edges so that the robot cannot slip in wet conditions.
- Flowers, plants, and branches should not hang low over the lawn.
- The wheels must not enter the soil bed while driving.
- Wheels and cutting deck must not come into contact with any obstacles.

This means that the robot must be able to drive all the way around the boundary wire unhindered without coming into contact with anything and not drive into the soil bed with the wheels.

If the above cannot be met, it may be necessary to increase the distance. It depends on the specific garden layout. It is recommended to have at least 1 cm extra distance, as the boundary wire may shift slightly after some time when the grassroots grow.

If you make a change using the boundary wire (e.g., around a flower bed in the middle of the lawn or an inground swimming pool / trampoline), then it is recommended to increase the distance to 25-30 cm so that it does not risk falling.

Preparation:
First, find the cable reel and find the loose end. Next, find the wire pegs. Prepare a folding ruler or a homemade distance ruler as a measuring stick of e.g., 20 cm long, so you can easily make a consistent and correct distance to the grass edge / obstacles. In addition, a hammer, a crimping pliers and a scissor / wire-cutter must be used to cut the wire (this is not included).

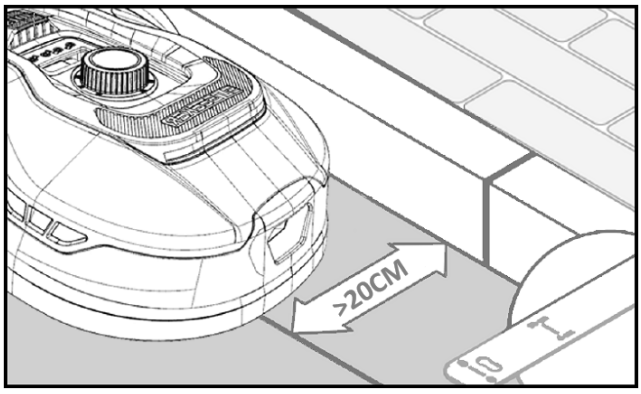
Remember the grass must not be higher than 60 mm before starting work, otherwise it must first be mowed with a regular lawn mower (with collection) first. It is recommended that you cut the grass down to 35-40 mm before installing the robot.

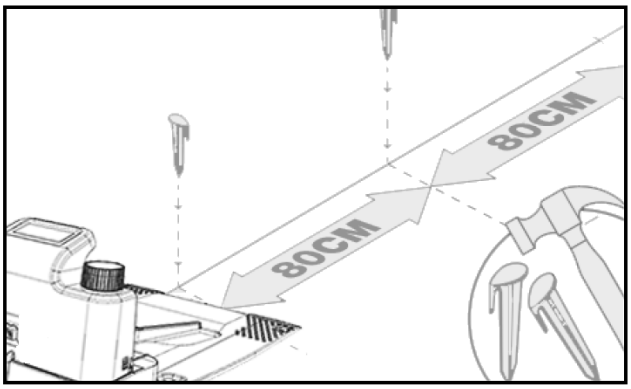
Laying the boundary wire
Start the cable laying at the charging station and put a long part under the charging station, which reaches about 50 cm further back, so there is plenty of cable to work with when connecting the wire into the connectors on the charging station.

Roll out the boundary wire and move clockwise around and place it on the grass and fix it with the wire pegs. It is not necessary to dig the cable into the ground. Within a few months, the grass will grow over the cable, and it will not be visible. (If you want to dig it down, put it about 2 cm below the surface of the grass)

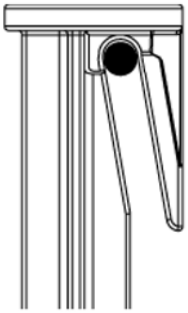
REMEMBER: Keep at least 20 cm distance from the edge of the grass/obstacles (25 cm of model TMX1600/2000). Use a folding ruler or a homemade distance ruler. If there are hedges, flowers/plants hanging low over the lawn, the distance should be increased here. It is important that the robot can pass freely without hitting branches, etc.

NOTE: The maximum allowable length of the boundary wire is 300 m for TMX600/1000/1300 and 400 m for model TMX1600/2000. The total cutting area must not exceed the maximal area the robot can cover.



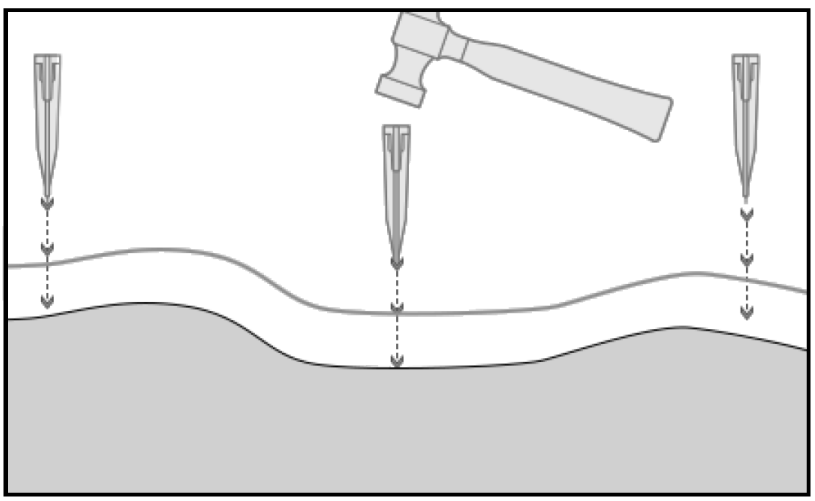


The boundary wire is now laid around the garden according to your garden sketch.
Put a wire peg for every about 80 cm at straight stretches and closer to corners or curves.



The closer to the ground the cable is laid, the less risk there is of falling over the cable or it being cut by the robot lawn mower. The current inside the boundary wire is only 20V and therefore no danger to neither humans or animals.
Make sure that the cable is fixed correctly in the wire peg (see photo) before hammering it into the ground.

Be sure to place wire pegs at the lowest points on the lawn so that the cable is held tightly down against the lawn everywhere. Closer distance than 80 cm may be required.

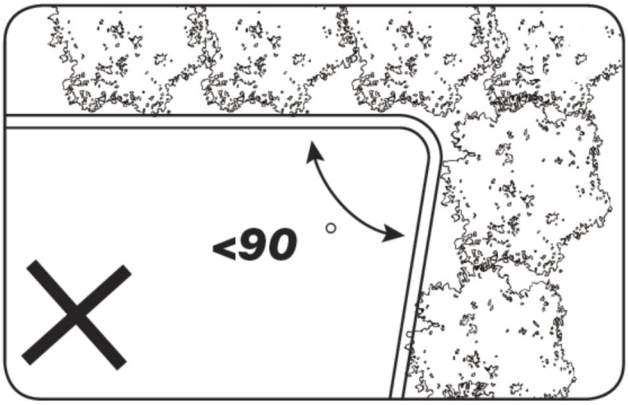


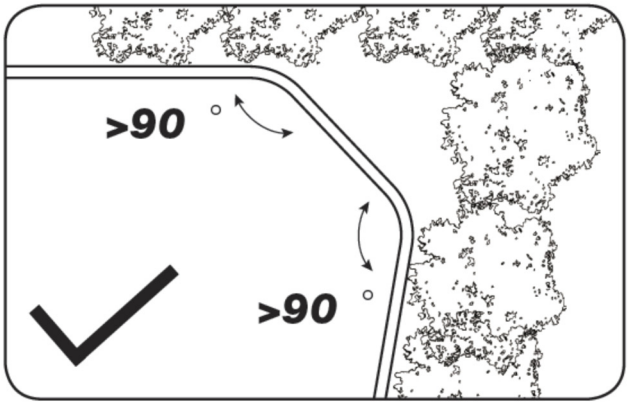
TIP

You can initially lay the wire with a longer distance between the wire pegs (e.g., with a distance of 160/240 cm) but close enough so that it lies reasonably tight everywhere and cannot be hit by the blades. When completed, you can do a test where the robot drives out along the edge and home along the edge to see if it runs freely and unhindered back and forth. It is easier to adjust the location of the boundary wire if there are fewer wire pegs to pull up. Any test drive must be done with the highest cutting height, and it is recommended to remove the blades first, so that there is no risk of cutting the wire!

Corners

When you come to a corner in your garden, it is important that the wire turns in a soft curve and does not follow a corner at a 90° angle. Use several wire pegs here to get the optimal curve. Any point along the wire should have least 20 cm distance from the edge.





Obstacles in the garden

Fixed obstacles in the garden that are higher than 100 mm such as walls, fences, garden furniture, posts, etc., do not need to be protected with the boundary cable, as the robot's obstacle sensors will detect a collision with the obstacle and then stop, turn around and find a new direction.

Trees

Most trees in the garden will simply be seen by the robot lawn mower as an ordinary "fixed" obstacle and therefore do not need to be protected. However, certain trees which are cone-shaped at ground in the form of exposed roots lower than 100 mm must be protected with boundary wire.
This is to prevent the robot from going up on the roots and getting stuck or damaging the blades or cutting deck.



Remove fallen fruit and branches

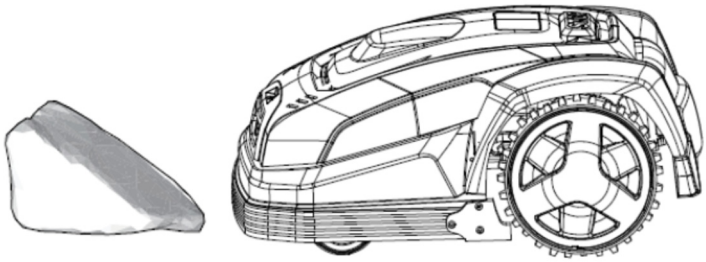
If there is fallen fruit and branches, this can stop the robot lawn mower. Always clear the lawn of these things so that downtime can be avoided.



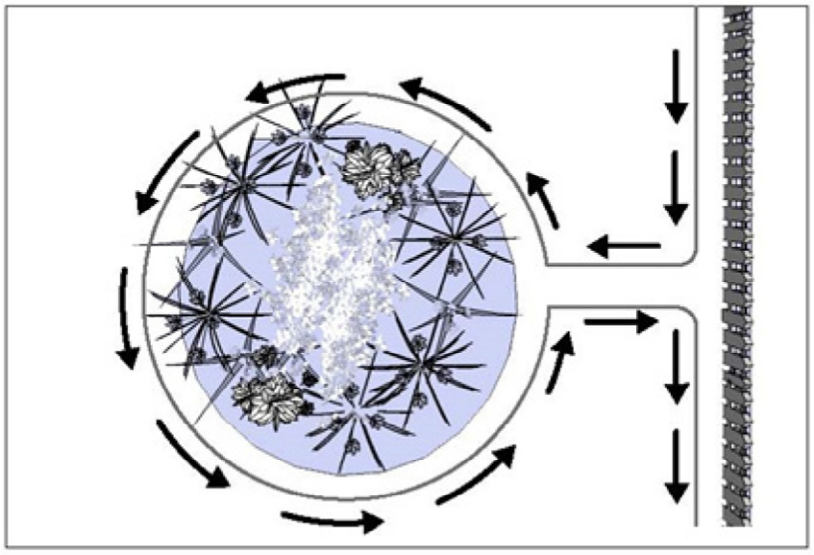
Especially in September-October, many apples fall down from apple trees.
These can cause the robot to stop. If the area under apple trees is included in the robot's cutting area, you must be prepared to remove the apples before the robot runs.
Alternatively, the area under apple trees should be omitted when laying the boundary wire.

Stones

If there are stones in the robot's cutting area, it is important to assess whether the edge of the stone is higher or lower than 100 mm, and whether the stone should be protected or removed to avoid damage to the robot.

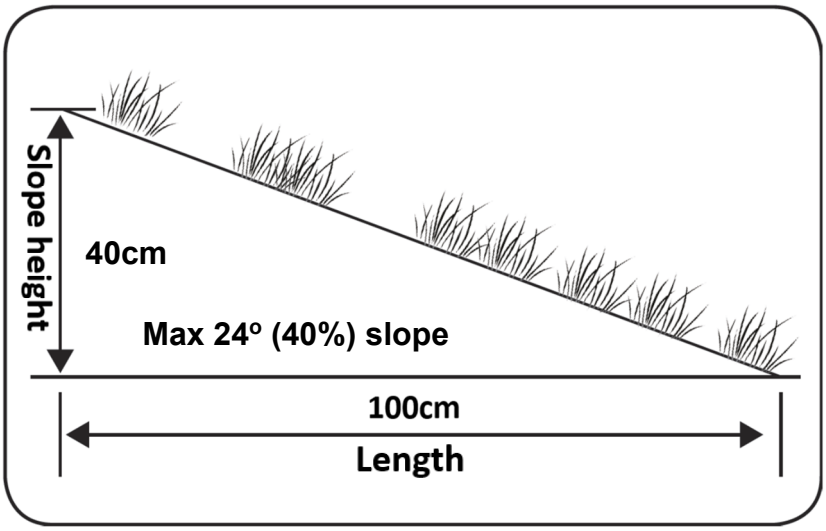


For obstacles/areas that need to be left out of the cutting area by the wire, it is important to follow the direction from which you have started. (See picture)

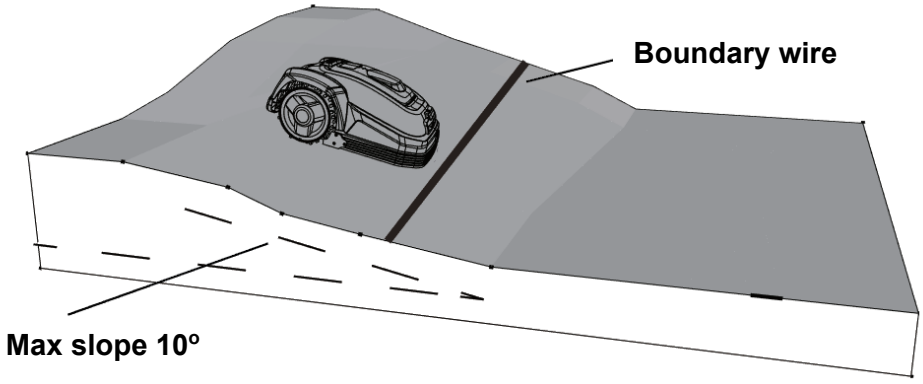


Slopes

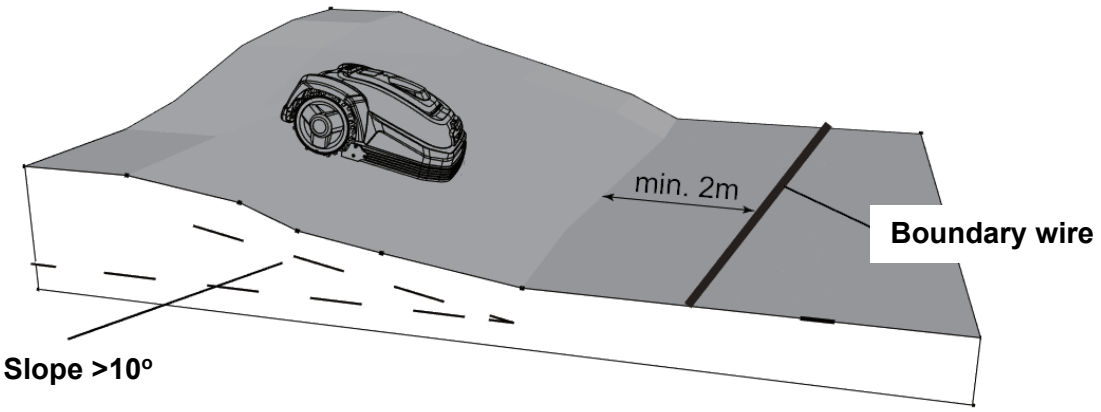
The robot lawn mower can drive up and down slopes with a maximum gradient of 20°.



If there is a direct descent towards the boundary wire, the slope must not exceed 10° to prevent the robot from driving over the wire, if there is low friction in the grass.



If the robot drives down towards the boundary wire from a gradient of more than 10º, there must be a minimum of 2 meters from the edge of the slope to the boundary cable.

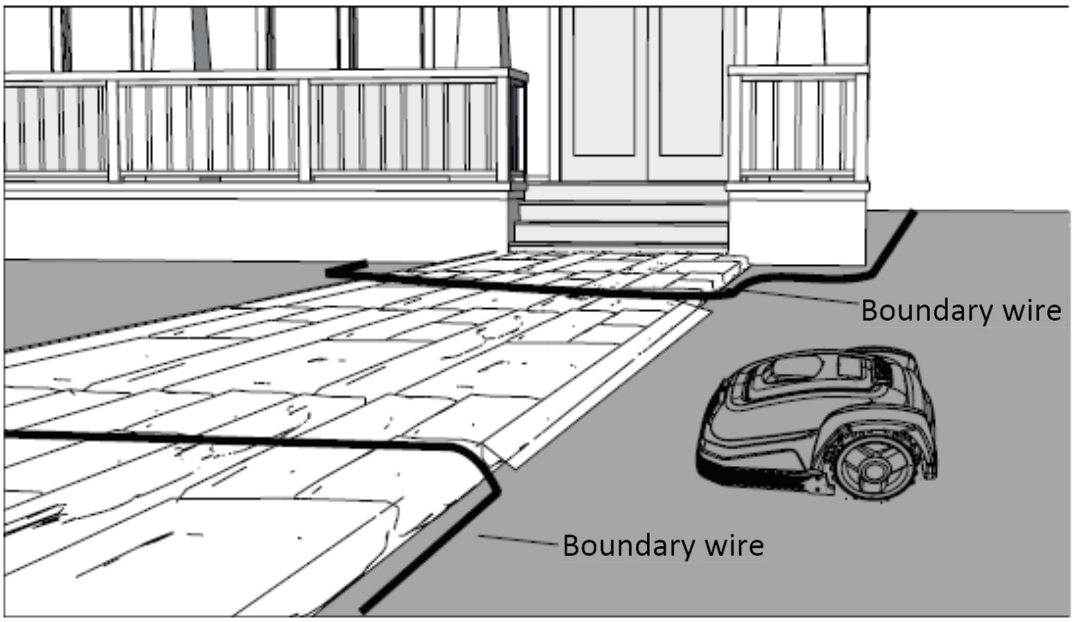


Horizontal distance in cm	Vertical distance in cm	Tilt in degrees
100	18	10º

Paths, driveways and tiles

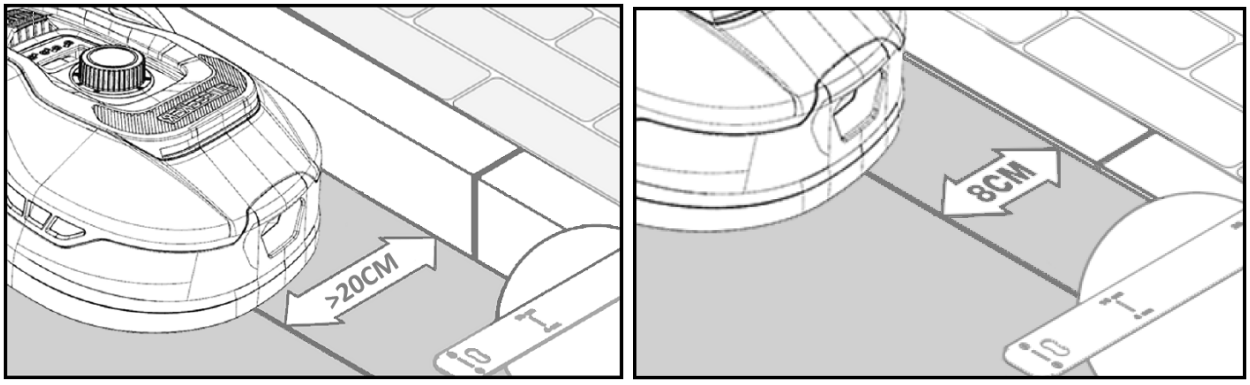
If there is a walking corridor or car driving area in the robot's mowing area that is at a different level than the lawn, it should be avoided that the robot tries to drive over this area to get to the grass on the other side. Instead, a boundary cable should be laid at least 20 cm apart from the area/edge.

If the lawn and the walking corridor/ car driving area are in same height level, you can let the robot drive over the area with the help of the boundary wire (see picture).



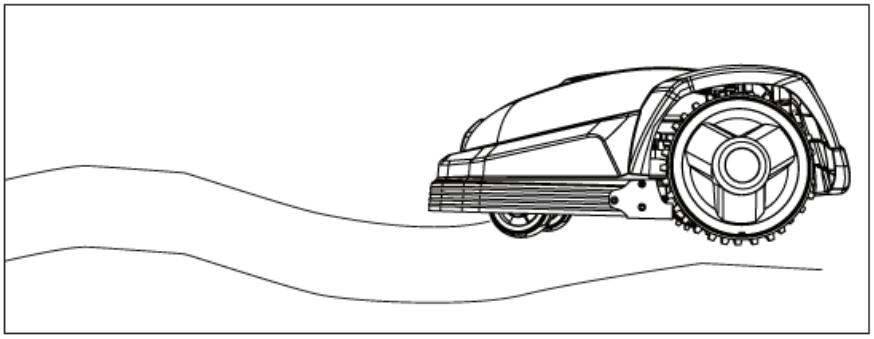
Cutting along tiles

If the tile area is flat and in level with the lawn, you can let the robot drive a little out into the tile area with one wheel and thereby cutting over the edge of the lawn. Lay here the boundary wire with 8 cm distance to the edge.



Uneven lawn surface

If the lawn has an uneven surface, there will be risk of damaging the blades, as they risk hitting the ground. This should be avoided to ensure the durability of the robot mower. Level the cutting area, fill holes with soil. If it is not possible to level the surface, this area should be excluded from the cutting area with a boundary wire.

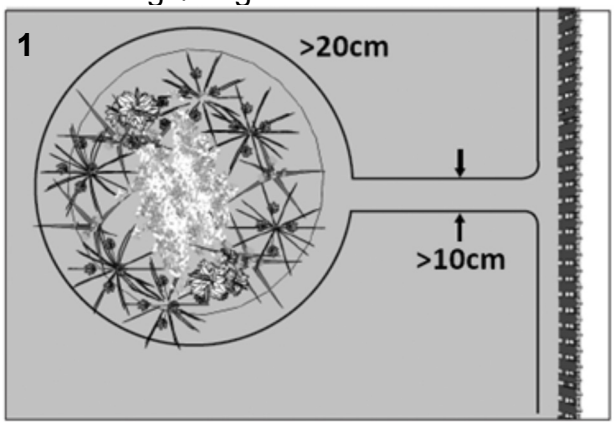


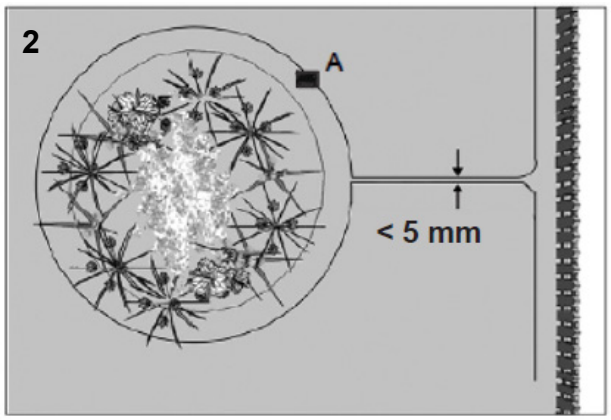
Flower beds

If the cutting area contains flower beds that need to be protected with a boundary wire, there are two options for this, as follows:

1.Use wire as a wall

If you want the robot lawn mower to follow the wire around the flower bed, the parallel wires must be at least 10 cm apart and with at least 20 cm distance to the flower bed (see picture 1). There must be at least 80 cm distance from the edge of lawn to the flower bed (see picture 3). The total length of the "island" must be a maximum of 28 m measured from the edge/long side.







2. Use wire as hidden wall

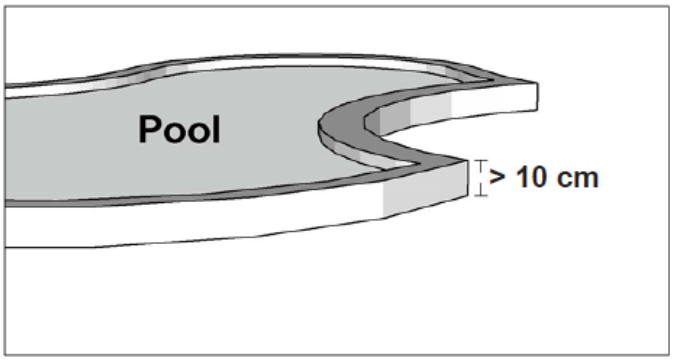
If you want the robot to run over the 2 parallel wires, they must be completely close with a distance of max 5 mm (and not cross). Here it will be necessary to put an obstacle (e.g., stone, pole) on position A (see picture 2) to ensure that the robot does not just drive around in circles. There must be at least 80 cm distance from the edge to the flower bed (see picture 3).

Note: Position A must be a flat area and must not be on a slope. Around position A there should be a minimum of 0.5x0.5 meters of flat area.

TIP
Remember, when laying the boundary wire around the flower beds, it is important to consider how flowers and plants change throughout the year so that at any time of the year there is space for the robot lawn mower to pass the bed without damaging the plants (some plants / flowers can hang over the lawn). Also be aware that if you use the boundary wire around several flower beds, it may result in not being enough cable length to reach all the way around. Check this when sketching the garden. Additional boundary cable can be purchased. See section 22 "Accessories".

Garden pool and swimming pools.

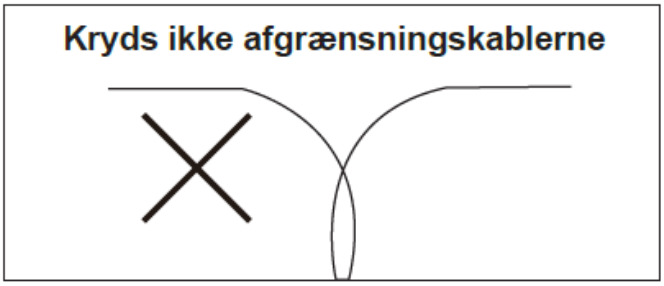
Obviously, the robot lawn mower cannot withstand getting under water. If the garden pool or swimming pool does not have a high edge as in the picture (at least 10 cm), you must make an island around them using the boundary wire, or alternatively put a fence around the pool.



If you use the boundary wire to protect these, it is important that the distance to the water's edge is increased from the normal >20 cm to 1 meter, to prevent the robot from slipping over the edge in wet weather conditions.

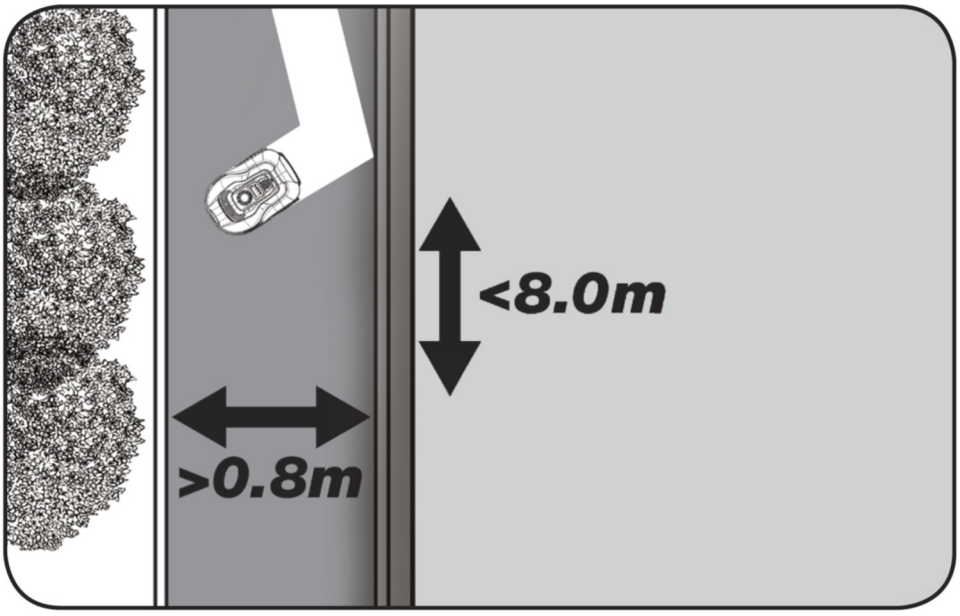
Note

Do not lay the boundary wire over a regular power cable. The electric field in the power cable can interfere with the signal in the boundary cable! When obstacles are to be avoided using the boundary wire, it is important that the cable does not cross itself, as the robot lawn mower will not be able to follow the right direction if it is crossed.



Corridor

If the mowing area has a narrow corridor, there are certain minimum dimensions that must be followed for the robot to run optimally. The length should be a maximum of 8 meters if the width is only 0.8-1 m. And in general, the corridor should not be narrower than 0.8 m anywhere. Driving in narrow corridors consumes more power, as it must turn many times.



If the corridor is narrower than 0.8 meters, the robot cannot maneuver properly around there, and the area must be removed from the cutting area using the boundary wire.

REMEMBER: The boundary wire must NOT cross itself at any time.
Now that you have laid out the boundary wire, strictly observed all distance measurements are followed, and you are satisfied with the way the cable is laid in your garden, then it is time to fix the wire pegs.
Take your hammer and now firmly punch the wire pegs into the ground. Make sure to keep the wire completely tight when the pegs are fixed so that the cable is completely straight.

When you have reached the charging station, pull out about 1 meter of extra cable again, so there is plenty of wire to work with when connecting it to charging station or if you need to correct the wiring somewhere along the lawn.

7. Connect boundary wire to charging station

Now the boundary wire must be connected to the charging station.

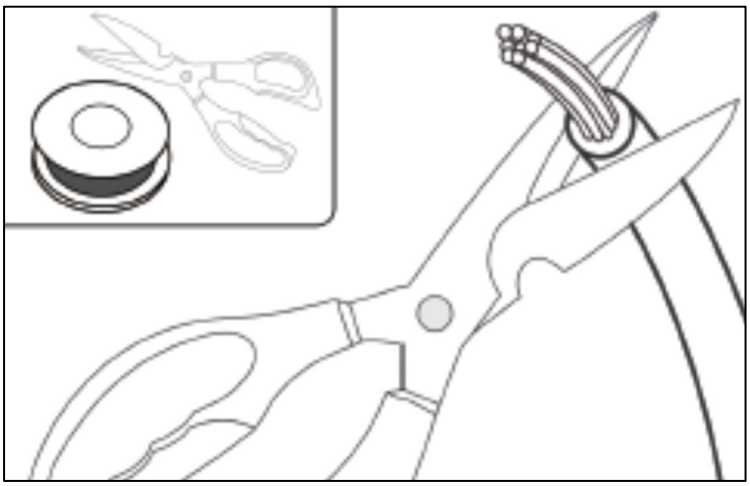
REMEMBER: There must be a minimum of 1 meter of cable in a straight line in front of the charging station's running plate.

It is important to lay the wire from the front under the running plate and pull it out at the rear of the charging station (for red cable input).

Customize the length of the cable, cut away excess wire.

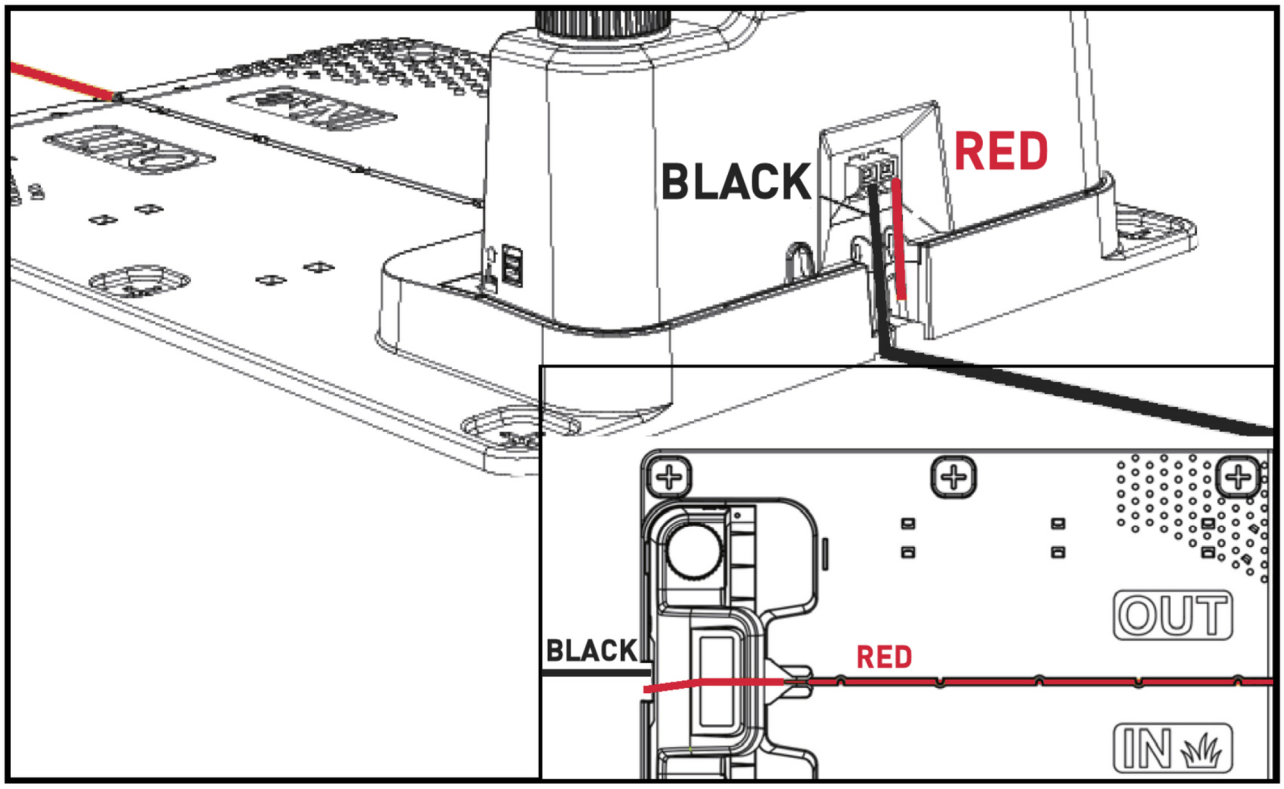
Make sure there is at least 1-meter extra wire in total, if possible, before cutting excess wire.

De-isolate the wire (peel the plastic off the wire) 10 mm of the ends. Use a crimping pliers, or a knife. Watch your fingers! Twist the inside metal wires so that the wire end becomes tight.



Now the boundary wire is ready for assembly.

Insert the boundary wire that goes under the running plate into the red connector and the cable that enters from behind into the black connector. If you get the error code "E1" on the robot, then the two wire ends are connected to wrong connectors (switch them around).



Importantt: Avoid that there is more than 2 meters of coiled wiring nearby the charging station, as this may interfere with the signal. Initially, it is recommended to have about 1-2 m extra cable in excess behind the charging station, which is moved slightly away from the charging station (obliquely backward, away from the cutting area), so that there is extra wire to pull from, if you later need to repair the boundary wire (in case of breakage) or if minor adjustments need to be made to the placement of the wire, which may require extra length.
Test whether the placement of the excess wire interferes with the robot (does it return to the charging station without problems?). If problem, then move the location of the excess wire.
When you are sure that the robot runs without problems and the location of the boundary wire is perfect, you can reduce the excess wire length to about 20-30 cm.

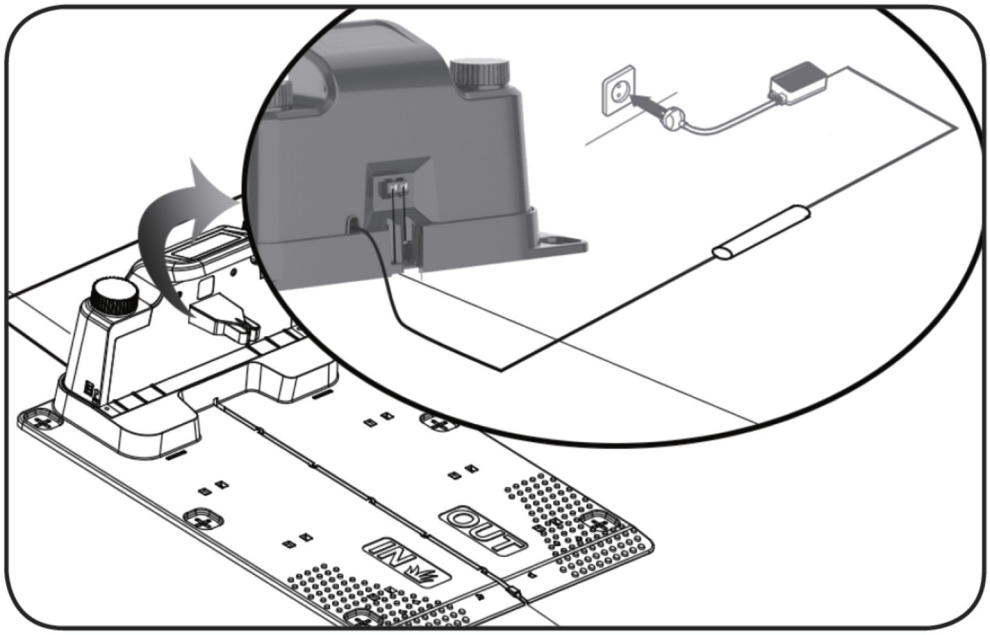
Connecting sleeve when using or extending cable
In case of breakage of the boandary wire that needs to be repaired - or when extending the cable - it is important that a waterproof connector sleeve (silicone sleeve) is used. De-isolate approximately 7-10 mm of the wire before inserting it into the silicone sleeve (insulated wire must not be exposed outside the junction sleeve). Then press the blue piece down, which seals the silicone sleeve. A bit of silicone will come out of the assembly sleeve. The sleeves should be put down into the lawn, so that the blades cannot hit it.

Silicone sleeves are not included. If such are needed, a set can be purchased at www.texas.dk. See section 22 "Accessories".

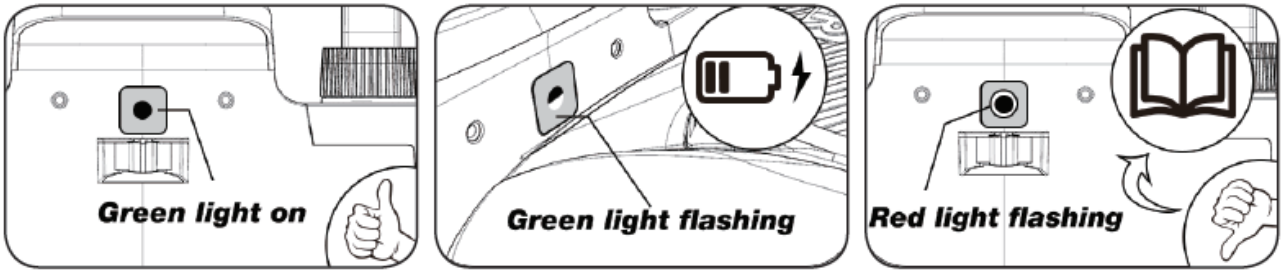


8. Power the charging station

Now the 230V power supply can be connected to the charging station.



A small LED diode lights up. If the diode lights up green, everything is OK and there is a connection through the boundary wire.



If there is no light in the diode, first check if the 230V power supply is connected correctly and turned on. If the LED does not constantly light up or flash green, and there are no problems with the 230V power supply, check the following troubleshooting scheme:

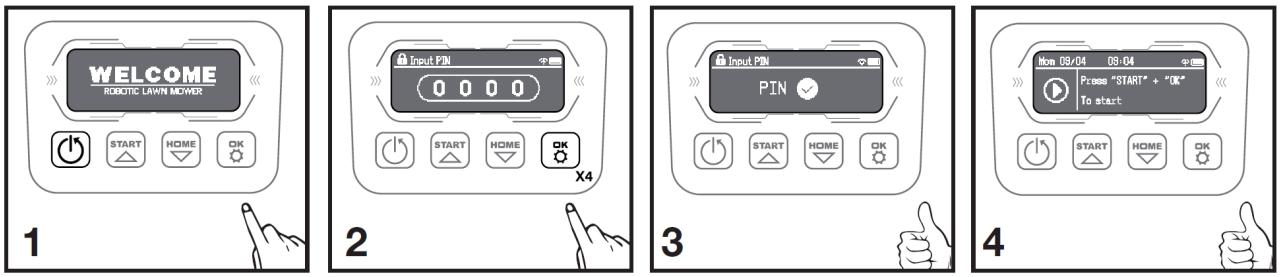
	LED diode	**DESCRIPTION**
1	Green light	The boundary wire is mounted correctly and the robot is fully charged.
2	No light	There is a lack of power. Check that the power supply is fitted correctly to the charging station and in the wall socket.
3	Green light flashing	The robot mower is charging
3	Red light flashing	The boundary wire is not fitted correctly in the red/black connector or there is breakage on the boundary wire. Check the wire connecting points if necessary.

Note: A faint buzz may be heard at the charging station's power supply. This is normal. Model TMX1600/2000 also has a green LED diode for Wi-Fi and Super-Link.

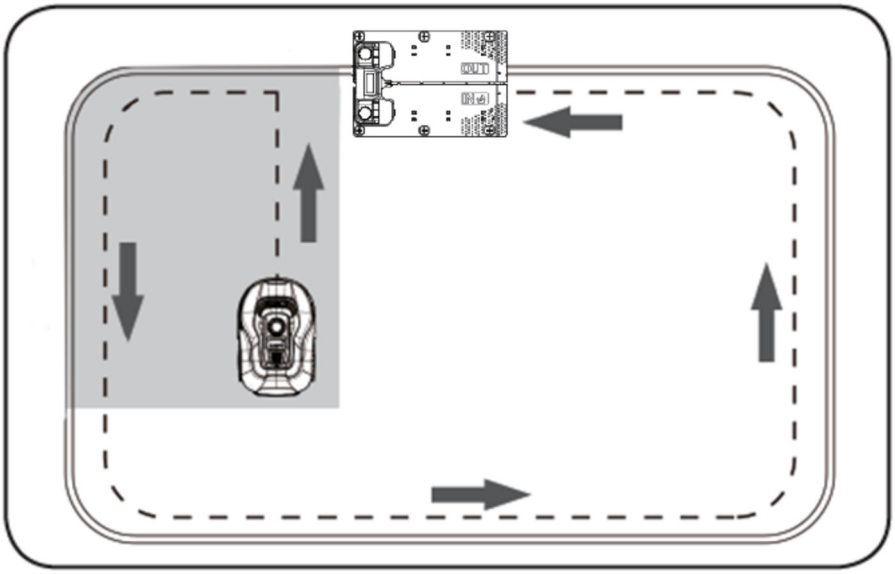
9. Booting and testing the installation

When the LED diode is constantly lightning green, it's time to test the robot lawn mower:

1. Adjust the cutting height to maximum height (60 mm)
2. If necessary, remove knives to avoid cutting the boundary wire if it is not laid completely flat / tight on the lawn
3. Make sure to switch off the ultrasonic sensor (TMX1600/2000) in the App.
4. Put the robot inside the lawn area, at least 2 m away from the charging station
5. Press the ON/OFF button until the robot turns on.
   Press in the PIN. The code will be 0000, which is set from the factory (later a personal PIN code can be set, read the chapter "10. Settings"). Use the up/down arrows to set each of the 4 pin numbers and press OK to confirm.



6. Press START, and then press OK to start the lawn cutting. Now, the robot will start driving. Let it run for few minutes.
7. Press the big STOP button.
8. Move the robot so that it points towards the area behind the charging station (approximately 1 m distance from the cable).
9. Press HOME and then OK and see if the robot finds it way back to the charging station by driving out to the boundary wire and following it counterclockwise home.



Important: This is where you can check if your wire laying is optimal. Follow the robot as it returns to the charging station along the boundary wire and check that it does not come into contact with obstacles along the way (high edges, branches, plants, etc.) and that the wheels stay inside the lawn at all time. If the robot hits/touches an obstacle, the boundary wire must be moved further away from the edge and the test must be carried out again. If there are several centimeters of safety distance to the nearest obstacle / soil bed, then the boundary wire can be moved closer to the edge. Repeat the test and see if OK. However, it is recommended to have at least 1 cm safety distance all around the edge.

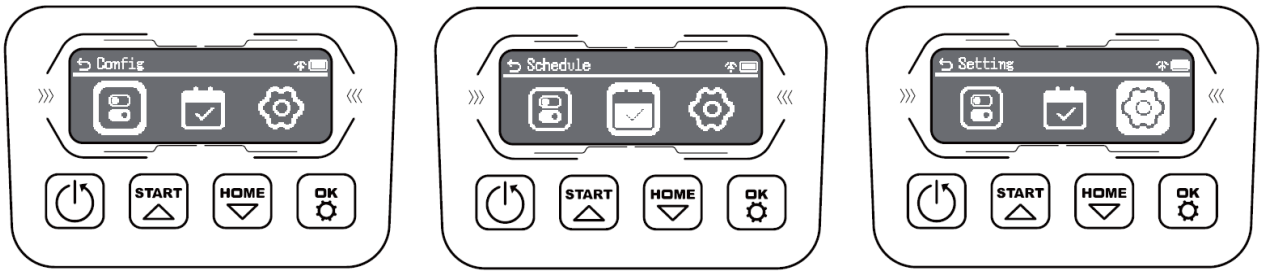
10. At the charging station, the robot will start charging the battery completely. Should it happen that the robot cannot go into charging station, the position of the charging station (or the boundary wire in front of it) will probably need to be adjusted. Also check that the surface is flat and solid.

NOTE: The robot will automatically switch off if it does not receive any input within 30 seconds after being turned on.

10. Settings

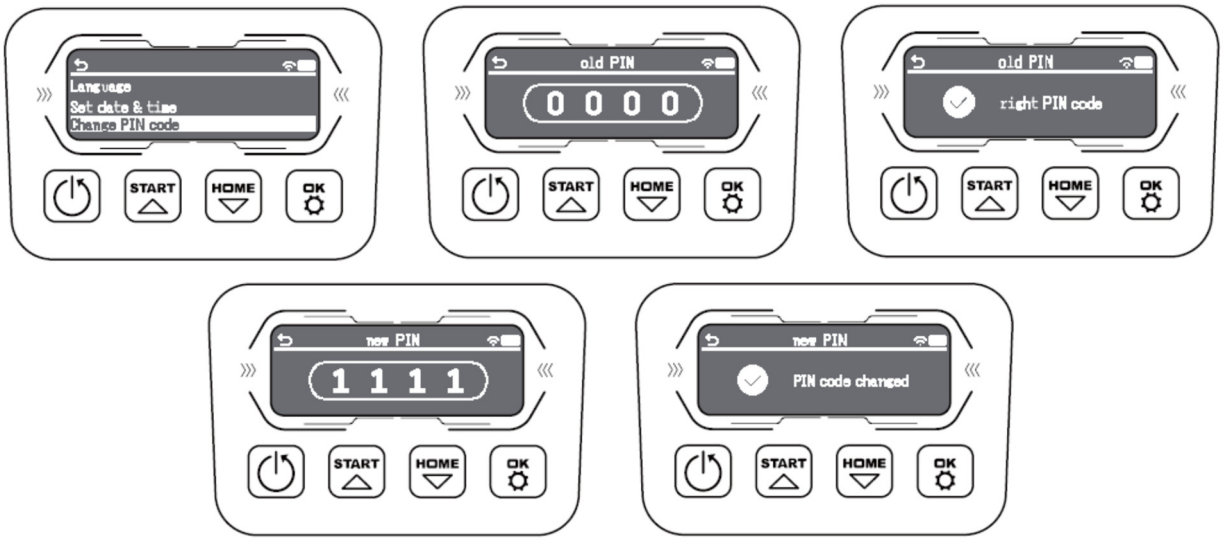
Settings can easiest be done by connecting the robot to the App rather than doing via the display of the robot. When connecting to the App, the time and date are set automatically. See section 14 "Setting Up App".

If you want to access the settings menu via the display, you must turn on the robot, enter the PIN code and press OK. Next, hold down the "START" button for 3 seconds. You will then have access to 3 main menus:

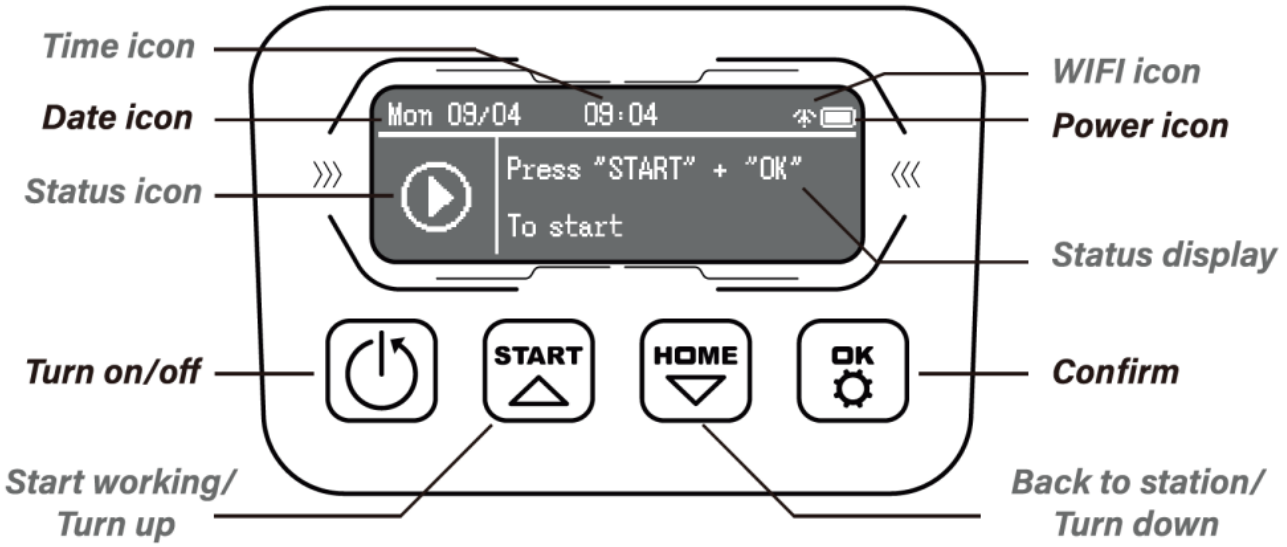


Change PIN code

When the cursor is in "Change Pin code", press the "OK" button to enter the password setting interface. The LCD display requires the input of an old password. At this time, press the "Start" and "Home" buttons to change the number, and press the "OK" button to confirm. If the old password is entered incorrectly, a prompt of "Wrong PIN code" will be displayed and the interface for entering the old password will be redirected; If the old password is correct, a prompt of "Right PIN code" will be displayed and you will be redirected to the new password input page. After entering the new password, press the "OK" key and display "PIN code changed" before returning to other settings pages.



11. Description of display



	**On/off/cancel button:** For each long press, the robot either turn on or turn off In the setting menu, this button will function as ”cancel”.
	**Start Button:** The robot lawn mower will start its mowing cycle when this button is pressed (followed by "OK"). This button is also used as arrow up.
	**Home Button:** The robot lawn mower will drive directly back to the charging station when this button is pressed (followed by "OK"). This button is also used as arrow down.
	**OK Button:** Used to confirm commands.
	Wi-Fi signal icon
	Battery icon

12. Installing App

The robot is an IOT (internet of things) device. To take advantage of all features and keep its software up to date, the associated App must be downloaded, and the robot connected to a smart phone via Wi-Fi 2.4 GHz or Bluetooth 4.0.

Download the app
Download the free robot app "**robotic-mower connect"** first. It can be used for iPhone (with iOS 11 or higher) or Android phones (version 4.4.2 or higher).

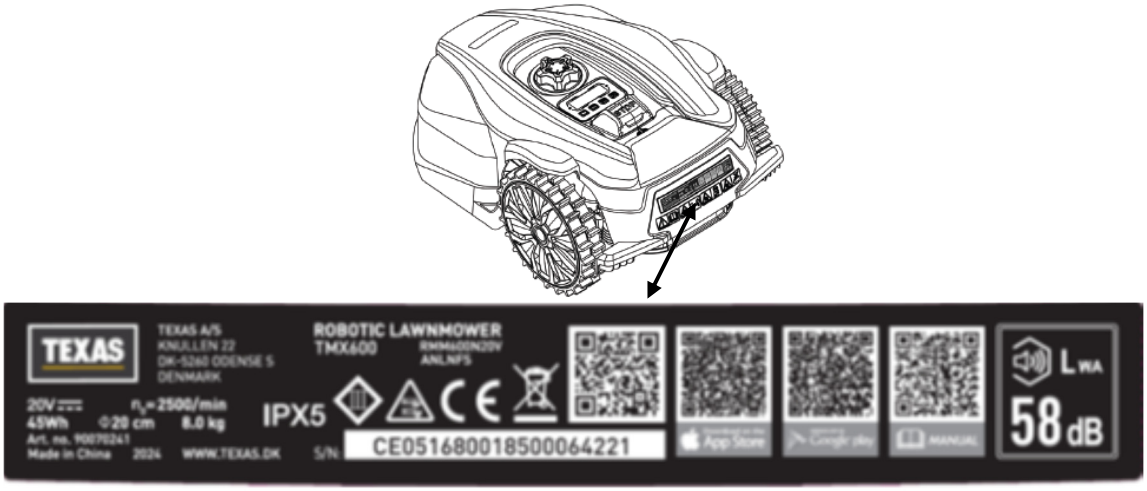
You can also scan the QR code below with your mobile phone's camera and bring you to a website (the camera shows a link, press this), then press the "Install" button on the website that appears. It will bring you to the correct App in the App Store and Google Play respectively:

Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

13. Preparation before connecting to robot

1. Make sure you have:
- Your Wi-Fi network name and password
- The robot lawn mower serial number (S/N), which can be found on the sticker on the back of the machine. You can also scan the serial number's QR code with your mobile phone's camera. The QR code is placed on the rear label (the most left QR code).



2. Check your Wi-Fi settings
- The robotic lawn mower only works with 2.4 GHz.
- Make sure your robot and your phone are on the same Wi-Fi frequency (2.4 GHz). (Many home networks have both a 2.4 GHz and 5 Ghz frequency)
- Make sure the distance between your mower, phone and router is as close as possible during the connection (within 10m should be OK in most cases).

14. Setting up the App

1. Open the App and click "Register"
2. Enter email and press the "Send" button to have a verification code sent to you. Then enter the code (within 30 min) and choose a password, which is entered 2 times. Finally, press the "Register" button

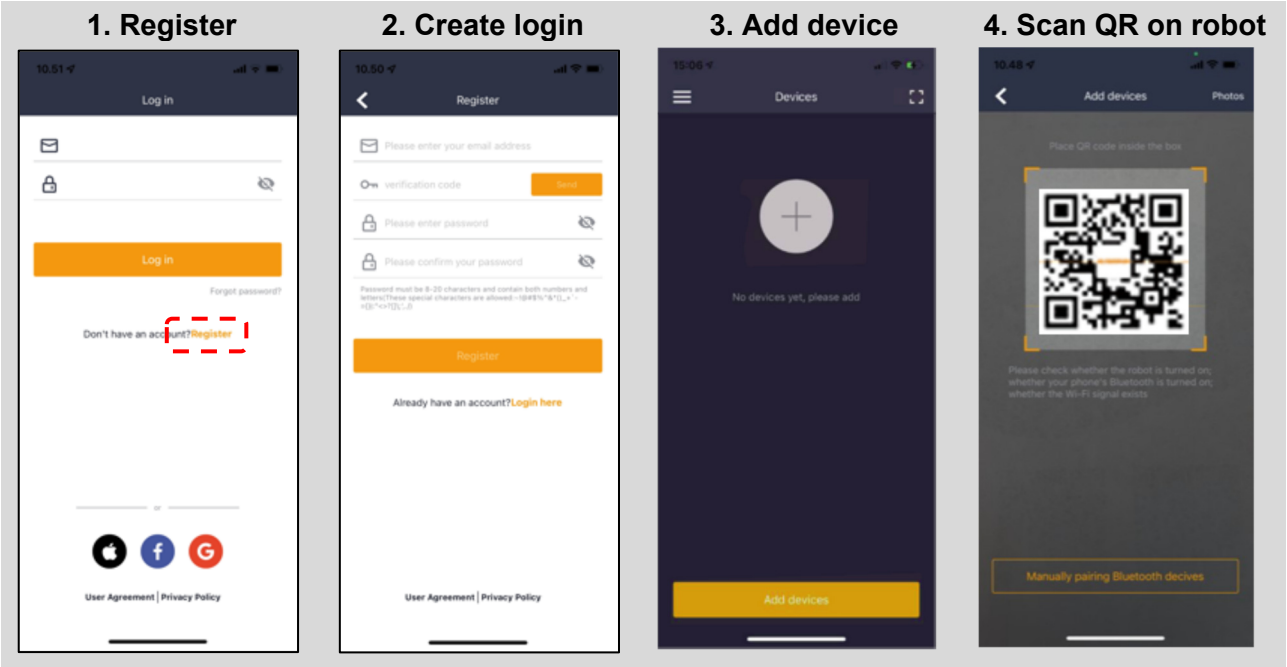
Setup and connection

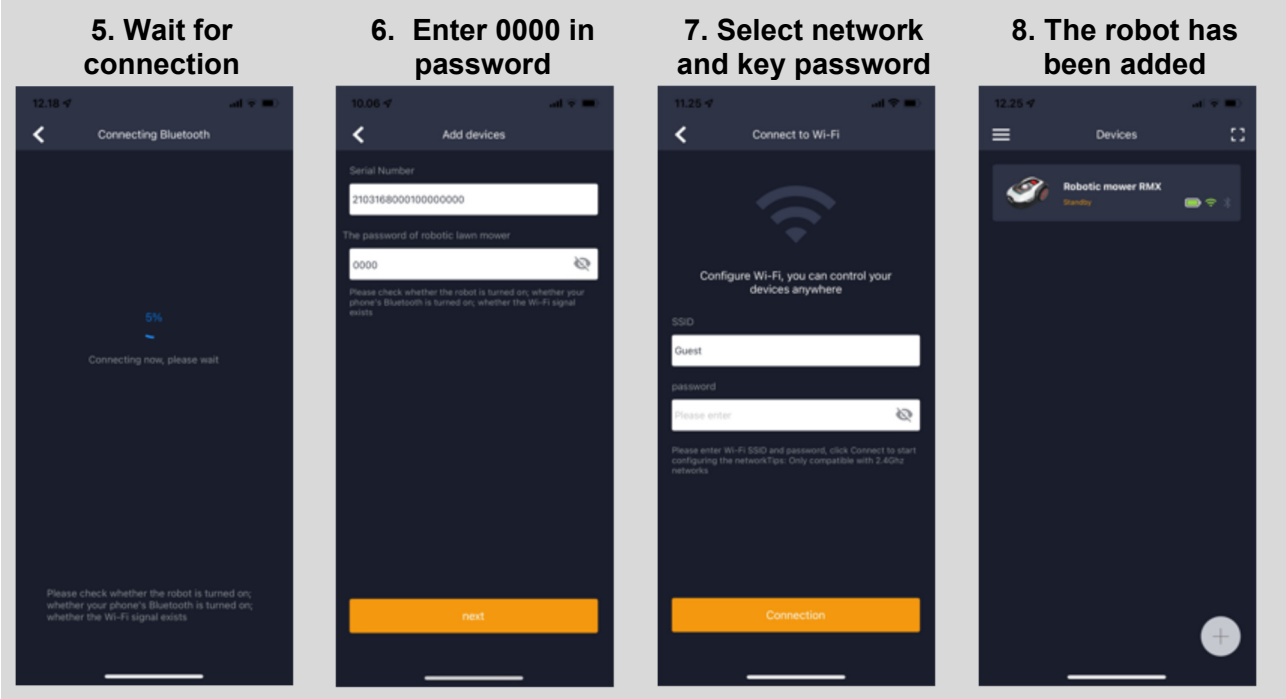
Setup can be done in 2 ways. Via QR code or manually

Connection via QR code

1. To add your robot, press the circle with (+) in the middle of the screen.
2. Then scan the QR code on the sticker on the back of the robot (left one). (The robot must be turned on, same with Bluetooth and Wi-Fi on your mobile phone) Allow the App to have access to your camera and location.
3. The App is trying to connect, which may take a few minutes.
4. Serial number now appears. Enter the PIN code for the robot. By default, the code is 0000, but if you have manually selected another PIN code via the robot's display, the new one must be used.
5. Select Wi-Fi network (only 2.4 GHz) and enter password for the network.
6. The robot is now added and appears in the overview "Devices" and a Wi-Fi icon will light up on the robot's display.
7. You can finally name the robot (can also be changed under "Settings")

More robots can be added if you need more than one robot.





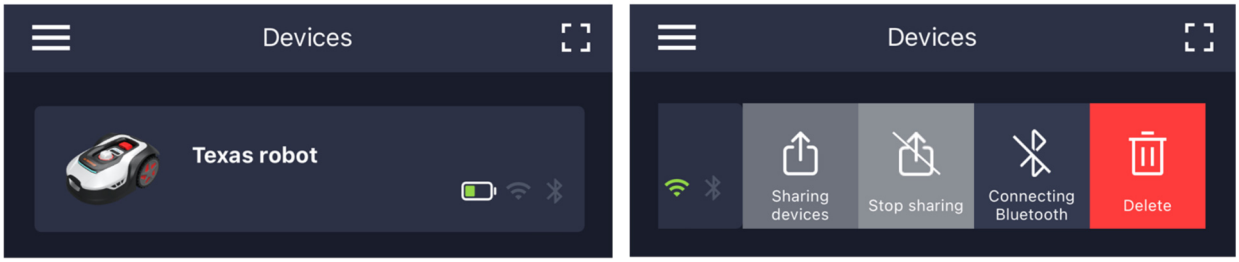
Manuel connection (without using QR code)

1. Stand next to the robot while it is turned on.
2. Tap the circle with (+) in the middle of the screen.
3. Then press the "Manually pairing Bluetooth devices" button at the bottom of the screen
4. A list of Bluetooth devices will appear. Select "Mower_XXXXXXXX"
5. Serial number now appears. Enter the PIN code for the robot. By default, the code is 0000, but if you have manually selected another PIN code via the robot's display, the new one must be used.
6. Select Wi-Fi network (only 2.4 GHz) and enter password for the network.
7. The robot is now added and appears in the overview "Devices" and a Wi-Fi icon will light up on the robot's display.
8. You can finally name the robot (can also be changed under "Settings")

Control robot in a second mobile phone

If you want another mobile phone to also be able to control the robot, you can do this by sharing the device:

1. First, install the robot App on the second mobile phone.
2. Choose the overview (Devices) on the mobile phone where the robot is connected to
3. Touch and hold the robot’s name and swipe left
4. Click on "Sharing Devices". After that, a QR code will appear.
5. Choose the round circle with (+) on the second mobile phone and scan the barcode, after which the robot will be added here as well.
   The original phone (the owner) can stop sharing the robot with others at any time without their approval. In this case, select "Stop sharing" and confirm.



NOTE: When the robot lawn mower moves to an area of your lawn with poor or no Wi-Fi signal, commands sent from the App will only be executed when the mower returns to an area with good Wi-Fi signal.
The Bluetooth icon will only light up when the phone is near the robot and connected. The robot can be controlled over Wi-Fi, even if you are away from home, if the coverage is ok.

15. Using the App

Using the App provides extended functions compared to operation via the robot's display. The most important features are reviewed here.

Note: The App is automatically updated with new features, which is not described in this user manual. Check the App for details.

Home

When you are logged in and have selected the robot, you are on the home screen, where you have an overview of the robot, its battery status, whether it has Wi-Fi / Bluetooth connection and whether the robot is in standby mode or working.

Further down there are 4 round buttons: RETURN - WORK - EDGE - STOP

- If the robot is running and you want it to drive home, first press STOP, and then "RETURN".
- If you want to start the robot manually, first press STOP (so that the WORK button turns white) and then "WORK".
- If you want to start the robot with edge cutting mode first, press EDGE.
  This function only works when robot is parked in the charging station.
- The STOP button must generally be pressed first before you can select RETURN or WORK.

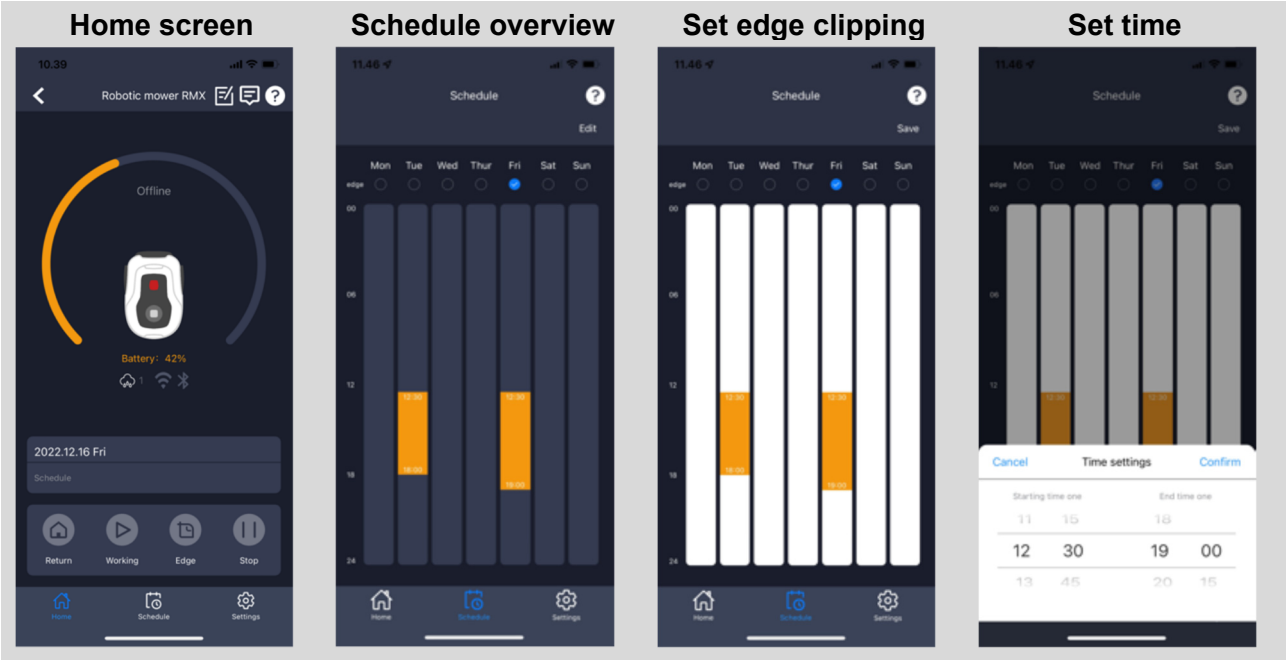
Battery health

Note that the battery state will typically show 9X% (and not 100%) and that it will slowly decrease. This is completely normal and is done to protect the battery and extend its lifetime (it is not optimal for the battery to be charged 100% all the time). The charging station will start charging the battery again once it gets below 90%.

Schedule

Under schedule you can see scheduled cutting times and set when the robot should work.

- Tap "Edit" to edit the schedule.
- Tap the day of the week you'd like to set the robot to run.
- Then select the start time and end time and press "Confirm".
- **Edge cutting**: In the top line "edge" (under "Edit") you can put a blue check mark if you want the robot to edge cut the first time it starts. The robot will then follow the boundary wire all the way around and cut along it (note that the robot will still leave an uncut edge with grass, as the knife cannot cut all the way to the edge for safety reasons).
  If you start the robot manually via START + OK on the display, the robot will not edge cut. To avoid wheel tracks, it is recommended to choose" edge" only a few days a week.
- When a schedule is defined (orange) you can also change the start/end time by pressing "Edit" and holding your finger on the orange area and letting your finger swipe up or down.
- Press "Save" when the schedule is completed.



If you have a large lawn area, the robot has to work more often than if the lawn is smaller. If your lawn is close to the robot's max capacity (m^2), it will probably have to work every day for extended periods daily. The layout of the lawn also has an impact on how much the robot needs to work to keep the grass down. A single square lawn without obstacles is faster to mow rather than a lawn with narrow passages and many obstacles, since the robot here has to spend more time stopping and changing direction.

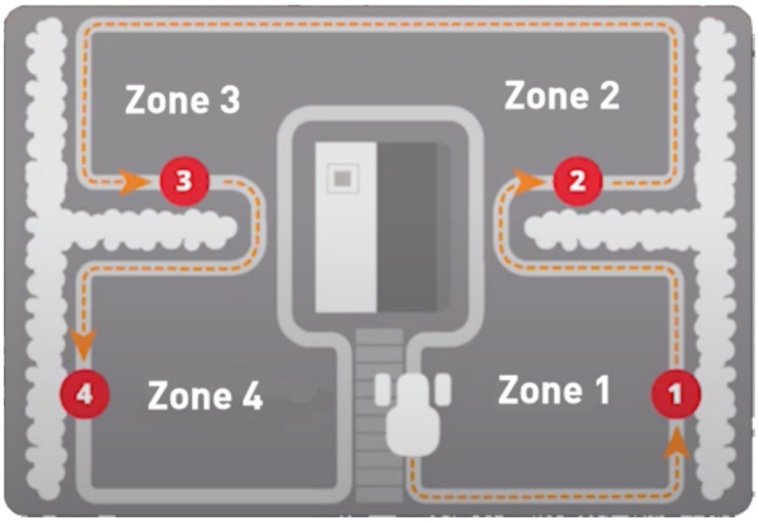
It is recommended to try it out different time settings and see the result. The robot should not work more than necessary to avoid driving tracks on the lawn.
During the growing season and when it rains quite a bit, the robot needs to work more often. During dry periods, it should work less.

It is also recommended, as far as possible, to let the robot run in when the grass is dry. In some periods, the grass is damp at the beginning of the day and at the end of the day. Afternoon is typically the best time.

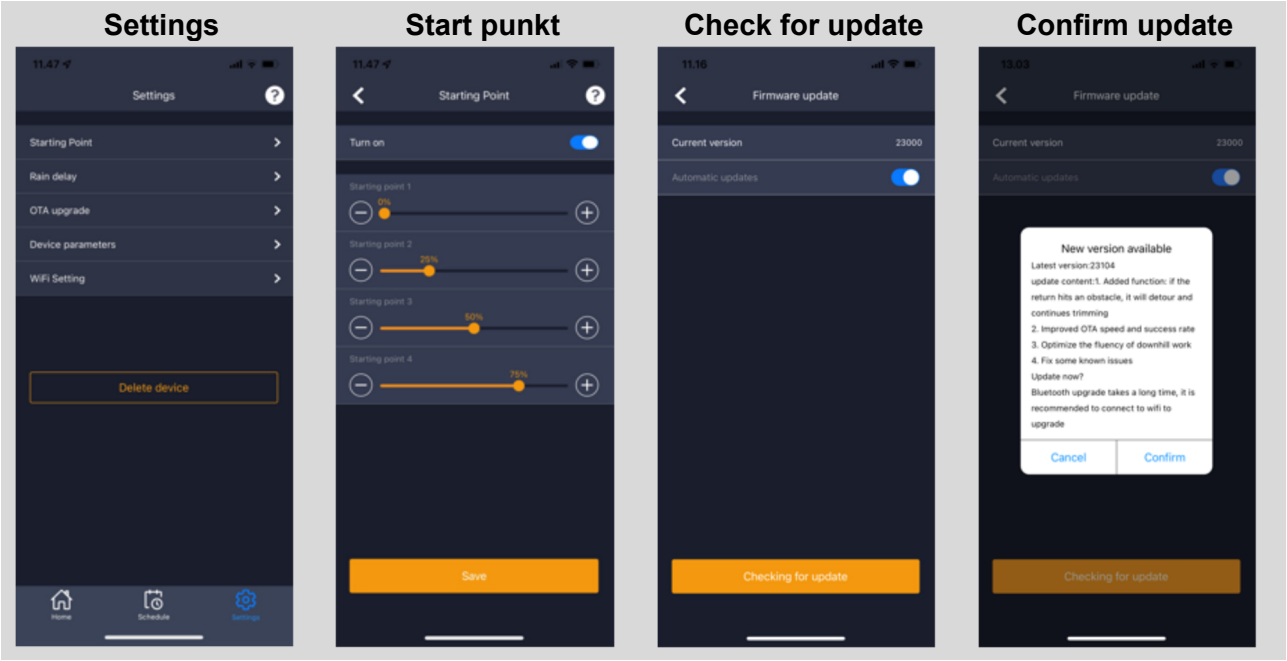
Settings

Under settings, there are several important features that should be looked at.

- **Starting point**:
  Instead of the robot starting in the same place every time, you can turn on a function where you individually define 4 points where the robot starts from. If you turn on this function, it will by default switch between 4 places along the boundary wire, where it runs out. This partly helps to ensure that the robot runs in different patterns and covers every area better, but it is especially an advantage if you have several zones that are separated by narrow passages. Here you can ensure that the robot e.g., 1st time first starts in zone 1, 2nd time in zone 2, etc. See picture. If the setting is set to 0%, then the robot will start cutting as soon as it exits the charging station. If set to 25%, then it runs about 25% along the total length of the boundary wire and starts from there. Same for other % settings. The robot itself learns how far the boundary cable is. If edge cutting is enabled, the robot will run all the way around and edge cut for the first time every day before it starts following the selected starting points.



- **Rain delay**:
  The robot has a rain sensor on the upper deck, which is activated by default. When the rain sensor on the robot detects water, the robot will stop mowing grass and return to the charging station and wait 3 hours (from the last moisture is registered) before continuing - if it is still within the scheduled working time. The waiting time is 3 hours by default but can be adjusted in hours and minutes. If the waiting time is adjusted, this is confirmed by pressing "Save". If 00H 00M is selected or the function is turned off, the robot will cut grass even if it rains.
- **Firmware update:**
  Under this menu item you can update the robot's firmware.
  Press the "Checking for update" button. If there is an update, a message will pop up and ask for confirmation before installing. Press "Confirm" to proceed. The update will be downloaded to your phone (takes several minutes) and will be sent to the robot if it is within the Wi-Fi signal range. The App shows when update is completed.
- **Device parameters**:
  Below this menu is the device information (model name and serial number).
  It is possible to change the name of the robot here.
- **Wi-Fi settings**:
  Here you can connect the robot to a new Wi-Fi network.



Change language

By default, the language is set to match the mobile phone's language, but if this does not exist, English is the default. It can be changed under the menu ⚙ in the upper right corner under "App Settings" ☰

Sign into the app

In the app's home screen there is a log that records everything the robot does every day. If something unexpected happens, it may be a good idea to see, what is registered here.

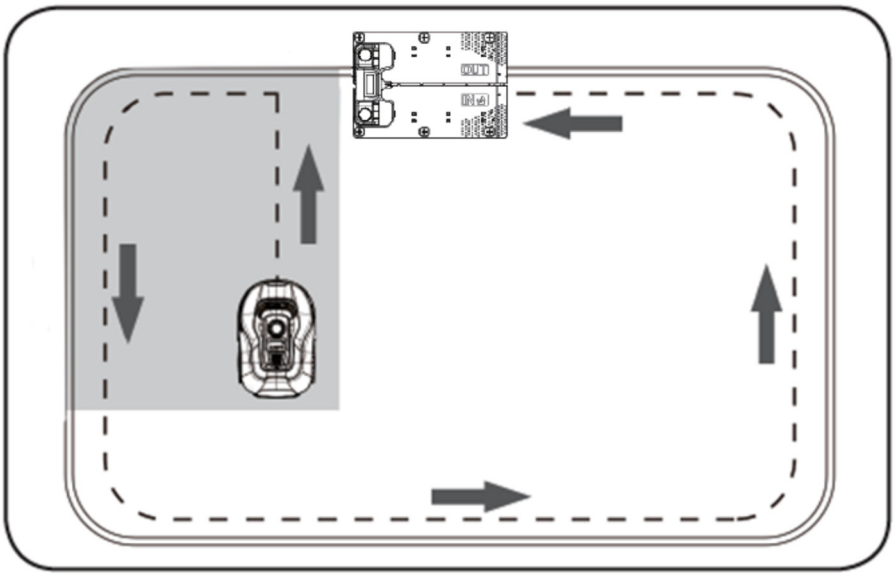


16. Functions of the robot

Basic principles of operation of the robot lawn mower
The robot lawn mower works in what seems to be a randomly pattern. In fact, the working pattern is defined by advanced software, to cover the cutting area in the best way within the scheduled working time. After a week of lawn mowing, it will have covered the entire lawn area within the boundary wire if the working time matches the size of the lawn.

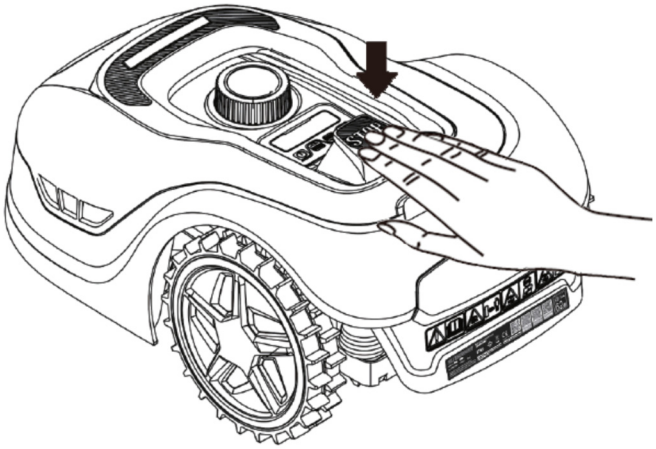


Returning to the charging station
When the battery is discharged, the robot lawn mower will go towards the boundary wire and then automatically following it (without mowing) counterclockwise back to the charging station. Here it will fully charge and continue its cutting cycle.



Boundary wire recognition
As the robotic lawn mower approaches the boundary wire, the sensors installed in the front of the cover will sense it. But to ensure the best cutting result, the robot will drive beyond the boundary wire with the front by about 10-12 cm (does not cut here). This is important to keep in mind when you put down the boundary wire along the garden.

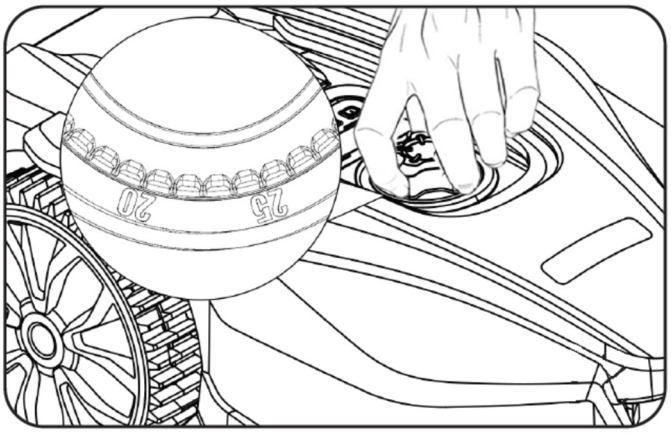
Stopping the robot lawn mower
If you want to stop the robot lawn mower while it is mowing the lawn or returning back to the charging station, press the big red STOP button.

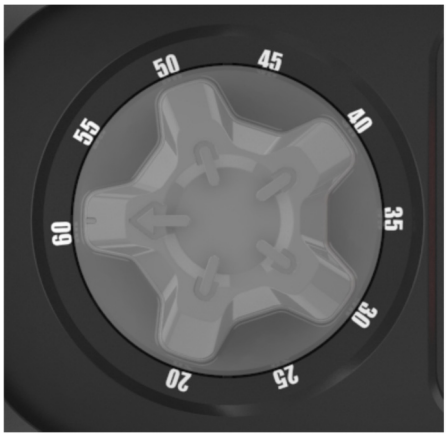


Setting cutting height
The robot lawn mowers cutting height can be adjusted from 20-60 mm.
If the grass is higher than 60 mm when the robot is being installed, it will be necessary to cut the grass with a regular lawn mower first, otherwise there will be too much load on the robot's blades, which gives a poor cutting result, just as the machine will easily get stuck.

It is recommended to start by setting the cutting height to max (60 mm) the first time and gradually lower the cutting height over a few days until the desired grass height is achieved. Normally a cutting height of 30-40 mm is recommended.

The cutting height is set by pressing the STOP button (if the robot is running). When the robot is stationary, the cutting height can be adjusted by turning the height adjustment knob on top of the robot (see picture).
The robot lawn mower can mow grass when wet, but this will lead to greater accumulation of grass on the underside of the robot, greater friction on the blades, higher noise level and a greater risk of it getting stuck. Clean away the grass with a soft brush. (ALWAYS turn off the robot before working with the blades)





Cutting limitations for robot lawn mower
If you and your neighbor both have a TEXAS robot lawn mower, it is important that there is a minimum of 1 meter between the boundary wires to avoid interference between the wire signals.

In addition, it is also important that the charging station is set up at least 10 meters from the neighbor’s boundary wire.

If your neighbor has a robot lawn mower from another manufacturer, it may be necessary to keep a distance to the neighbor's boundary cable of 2 meters to avoid interference.

17. Rain sensor

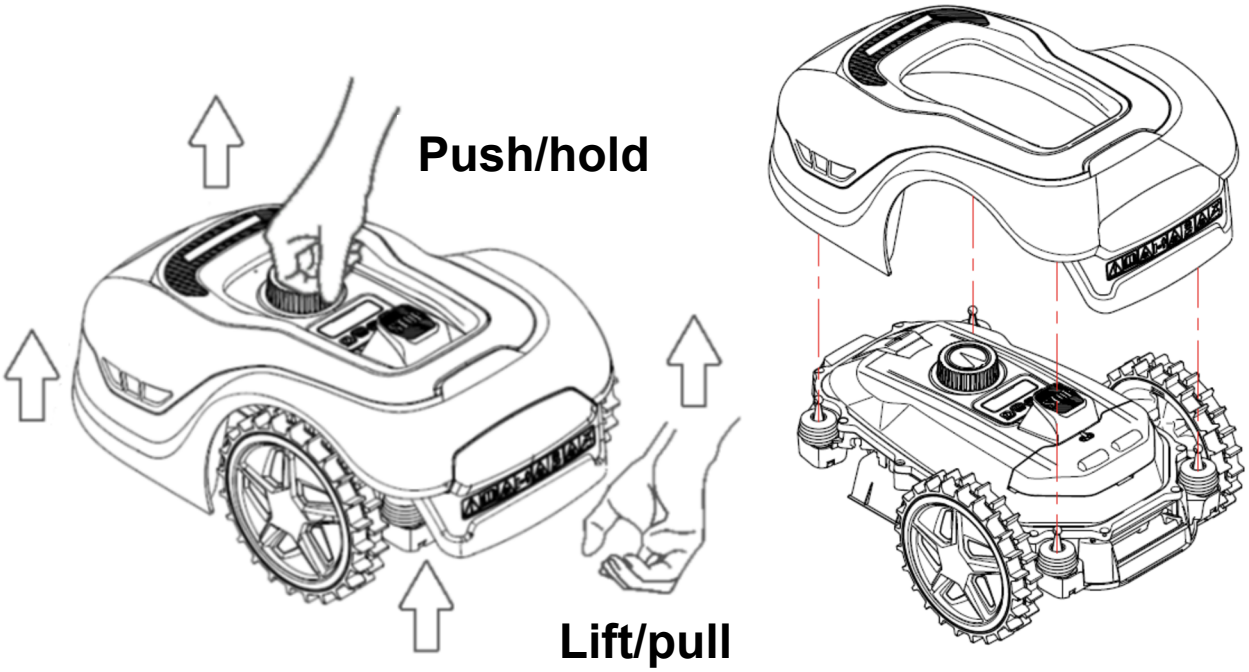
The robot has a rain sensor built in. If it registers water, the robot will stop working and return back to the charging station and wait 3 hours. The rain sensor settings can be adjusted inside the App. See Section 15 "Using the APP."

18. Handling the robot lawn mower

Removing cover (only TMX600 / TMX1000 / TMX1300)

The upper cover can be removed if necessary. Follow this procedure:

1. Press down on the robot's height adjustment button (keep hold it down)
2. Grap the underside of the upper deck in one of the rear corners and pull up until you can feel it release its grip.
3. Then grab the opposite back corner and pull it up so that it released.
4. Repeat with both of the front corners (one at a time)
5. Once the upper cover is free in all corners, it can be removed (there are no cables attached to it)

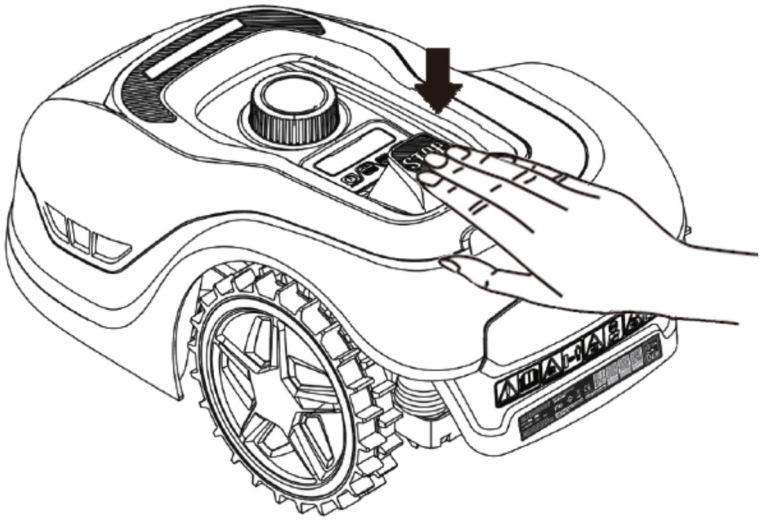


Attach cover

1. Put the cover on top of the robot lawn mower. Look through the hole above the display and make sure that the holes in both back corners match the 2 sticks on the robot.
2. Press the cover firmly on the 2 sticks (one at a time) by pressing on the cover just above the sticks.
3. Repeat over the 2 sticks in the front of the robot (one at a time)

Transport and moving the robot

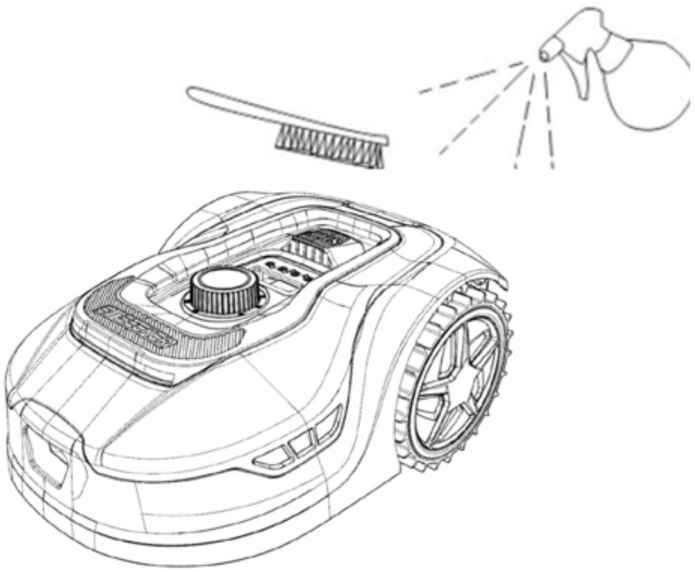
1. Use the carrying handle under the rear end to carry the robot with. Never lift it at the edge of the cover, as the upper cover may risk detach, resulting in dropping the robot to the ground.
2. It is recommended to transport the robot lawn mower in the original packaging if it is over longer distances. It is also good to have it for winter storage of the robot.
3. When the robot needs to be moved away from the cutting area or to change settings via the display, the big red STOP button must be activated (see picture).
4. When the STOP button is activated, the robot must be turned off. Hold down the OFF button until the display turns off.



19. Cleaning and replacement of parts

It is important to keep your robot lawn mower clean to extend its life.

The robot will be able to handle slopes more easily if the wheels are clean and in order. Likewise, the cutting result becomes better when the blades are sharp and can turn around freely (always turn off the robot completely before touching the blades).

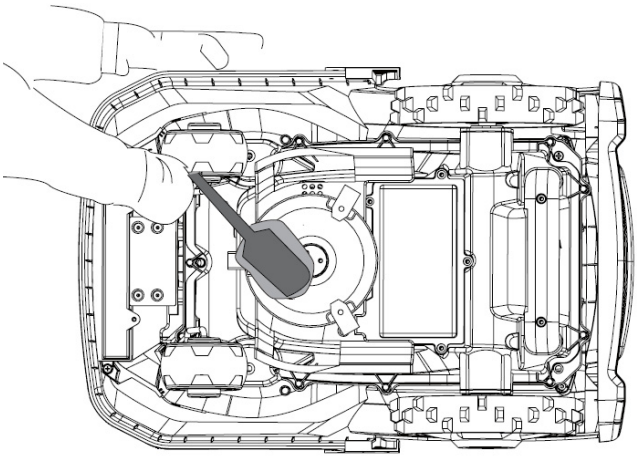


Cleaning the plastic cover

Do not rinse robot with a water hose or pressure washer to protect the electronics and battery in the robot lawn mower.
It is recommended to use a soft brush to remove grass and other dirt. Possibly a water atomizer or damp cloth to dissolve dirt.

Grass can also get stucked around the 4 sensor sticks under the upper cover.
Remove the upper cover (see Section 20 “Handling the robot lawn mower”) and remove all grass with a soft brush. Move the 4 sensor sticks with your hand to make sure they are ok.

Cleaning the underside



Use work gloves just in case! At least every month it will be necessary to clean the robotic lawn mower on the underside and especially at the blades.
Remember to start by turning off the robot. Place the robot on its side on a soft surface (e.g., the lawn) so as not to scratch it.
Use a soft brush or a plastic scraper to clean grass to ensure a good mowing result. Regular cleaning also reduces cutting noise and vibration.

4. Check that the knife holder can rotate freely.
5. Check that the blades can rotate freely.
6. Check that the front wheel can rotate and rotate freely.

Important! Regular cleaning is essential for the robot to work as it should!
Be sure to follow the above cleaning advice - and do it often. Grass settles easily anywhere and can affect sensors and functionality. Especially before winter storage! Problems caused by lack of cleaning are not covered by the warranty.

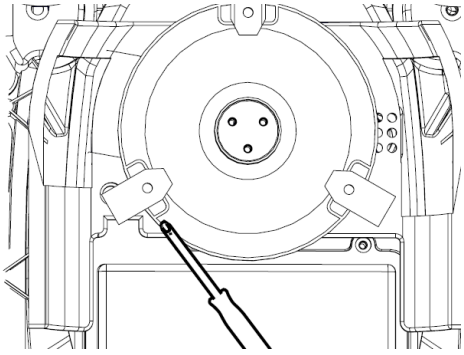
Cleaning of charging station.

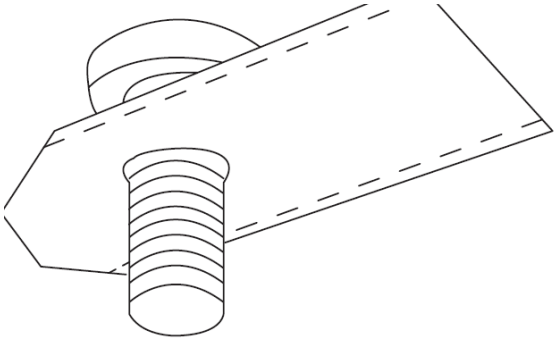
Just as the robot must be cleaned often, it is a good idea to clean the charging station at the same time. Remove grass and soil on the running plate. Cut down grass growing around the charging station. Use a simple grass shear.
Approximately, every 2 months the charging contacts at the charging station and on the robot should be inspected and possibly cleaned. Use some fine sanding paper or steel wool to remove any rust or iring on the charging connectors.

Cutting blades

The blades have two sharp sides. Therefore, they can be turned over when they have become blurry on one side. It is recommended to replace all the blades and screws (at the same time) after each season to ensure a good cutting result. (keep an eye on the blades and replace more often if needed). The cutting blades can be easily changed. Use a Phillips screwdriver (turn off the robot before working with the blades). Unscrew the screw, remove dirt and grass debris on the blade disc. Replace the blades with new ones and at the same time replace the screws. Use the included extra blades and screws. Make sure the blade screws are tightened well. Use gloves to protect the hands.

Note: All 3 blades must be turned or changed at the same time to avoid imbalance.





Important: Inspect the blade screws when turning the blades over. Since the rotations of the blades cut into the screw, it is necessary to change the screws simultaneously with the blades.
Use only original blades. See Section 22” Accessories"

20. Winter storage

- When cutting the grass for the last time of the year, the cutting height should not be set to lower than 40 mm. If the grass is cut lower, the grassroot system weakens and it can cause yellow spots.

- When storing the robot lawn mower during winter, it is recommended that the robot and charging station are taken inside and kept dry and warm and to turn off the main switch (OFF) to protect the battery. Charge the battery in the robot lawn mower fully in the charging station before the robot is taken inside for the winter storage.

- The robot lawn mower's battery is a maintenance-free lithium battery, with an estimated lifetime of up to 3-5 years, depending on the use, surroundings and winter maintenance. The battery must not be exposed to frost!

  It is recommended that the charging station is also taken inside in winter. The boundary wire should NOT be taken up!

- It is important to charge the robot lawn mower 1-2 times during winter storage (at least every 3 months) to ensure the health of the battery. Take the robot lawn mower and put it in the charging station and fully charge it for 2-3 hours (can be done indoor). Then take the robot out of the charging station again and leave it in a dry and warm room. If these winter charges are not followed, there will be a risk of the battery losing capacity or collapsing completely (not covered by warranty).

- Check that all bolts, screws and nuts are tightened properly, as it ensures the best working conditions for the robot. Replace worn and broken spare parts.

Preparations for spring

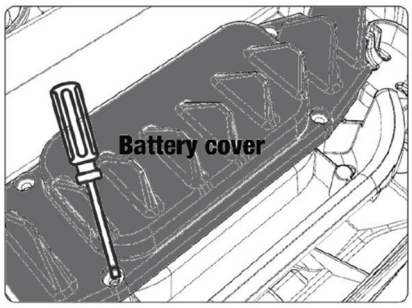
After winter storage, it is a good idea to clean the charging connectors at the charging station and charging plates on the robot lawn mower with a stiff brush. It will improve the power connection when charging.

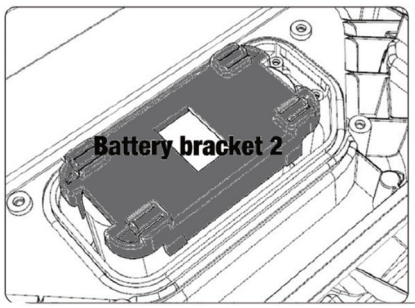
21. Replacing the battery

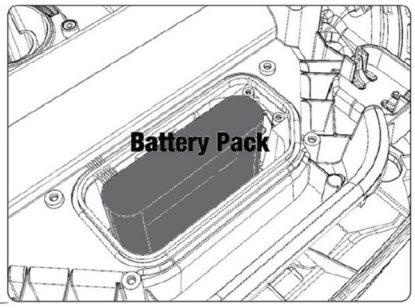
WARNING
Before attempting to adjust, repair or replace the battery, blades, or other spare parts, it is IMPORTANT that the robot is completely turned off and that you use safety equipment in the form of protective gloves.

Battery lifetime depends of workload, maintenance, and winter storage.
Under normal conditions, the lifetime will be up to 3-5 years. The battery is easily replaced by following these steps:

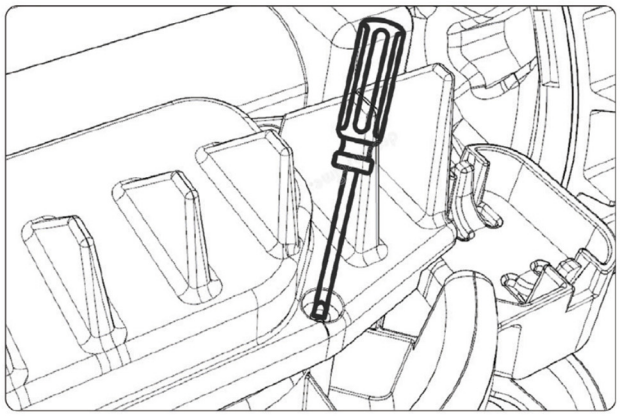
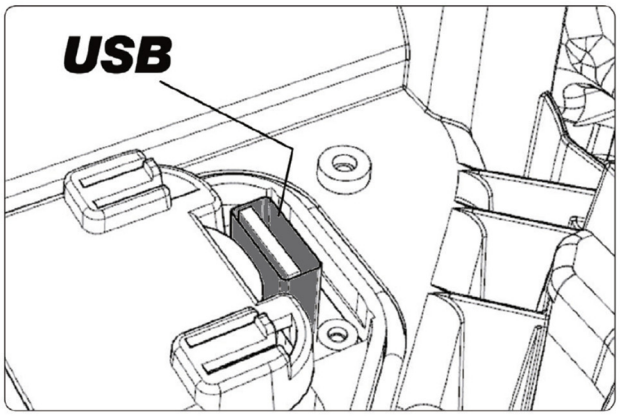
1. Turn the robot upside down
2. Remove all grass and dirt around the battery cover before removing it.
3. Unscrew the screws which holds the battery cover. Remove the battery cover
4. Remove the battery bracket on top of the battery.
5. Carefully pull out the old battery. Press the clamp lock and release the connectors.
   NOTE: Do not pull the cables. Hold the connectors and release the clamp lock.
6. Connect a new original battery by plugging in the connectors until they click into place.
7. Insert the battery into the bracket at the bottom of the chamber, put the battery bracket and the battery cover back into its position and tighten the screws.







There is a USB port under the battery cover. This USB port should normally only be used by an authorized service shop. But it can also be used to pull out a log file from the robot. Make sure that no grass and dirt get on it.

22. Accessories

There are some accessories/spare parts for the robot that can be purchased.

Art. no.	Description	Photo
90070223	**Blade set:** 9 blade 9 screws	
90070221	**Additional boundary cable:** 170 m	
90070222	**Extra wire pegs:** 100 pcs.	
90070224	**Cable connector package** Consists of 6 silicone (waterproof) connector sleeves	
90070215 For TMX 600/1000/1300 _____ 90070216 For TMX 1600/2000	**Garage roof for charging station:** Consists of 2 aluminum legs and a UV protected sunroof (partially transparent) and integrates into the charging station itself.	

The list of accessories will be expanded, just as some of the content of the displayed accessories may change.
See the latest list of accessories under the TMX robots on www.texas-garden.com

23. Error codes

Display	Notice	Solution
E1	Robot outside the work area	Check if the robot is within the work area. If yes: 1. Check if the charging station is properly connected to the power supply and outlet. 2. Check if the boundary wires are correctly plugged into the charging station connector (red/black).
E2	Wheel motor blocked (locked/ damaged)	1. Turn off the robot completely (hold down the off button) and carry it to a flat area without obstacles. 2. Turn on the robot, enter PIN code, press START and OK 3. If the error message still appears, turn off the robot. Turn the robot upside down and check if there is anything preventing the wheels from spinning. 4. Remove any obstacle that blocks the wheels, turn the robot back again, turn it on and press START and then OK.
E3	Blade engine blocked	1. Turn off the robot completely (hold down the off button) 2. Turn the robot upside down and check if there is anything that prevents the blade disc from rotating 3. Remove any obstacle that blocks the blade disc. 4. Move the robot to an area with short grass or adjust the cutting height to max (60 mm). Turn it on, press START and then OK.
E4	Obstacle sensor does not work.	1. The upper cover may not be mounted correctly. Press it firmly down on the machine (onto the 4 sensor sticks) 2. Turn off the robot and carry it to a flat area without obstacles. 3. Remove the upper cover (see section 18) and check if there are 2 round magnets next to each other on the inside - in front near the inner edge. If the magnets are missing, the top cover must be replaced. 4. Turn on the robot, press START and then OK.
E5	The robot has been lifted	1. Turn off the robot and carry it to a flat area without obstacles. 2. Turn on robot, enter PIN code, press START and then OK. 3. If the error message still appears, turn off the robot, turn it upside down and check if there is anything preventing the front wheel axle from rotating. 4. Remove any obstacle that blocks the front wheel, turn the robot over again. Turn it on, enter PIN code and press START and OK
E6	Sensor detected that the robot has been tipped over.	1. Check if slopes are too steep or too wet to drive up, or if the robot hit something that caused it to tip over. If necessary, this area should be avoided when moving the boundary cable. 2. Turn the robot over in the correct position, press START and then OK.
E7	Tilt sensor has been triggered Slope may be too steep	If the slope of the lawn is higher than 24º, it can make the robot stop. The area should be removed from the cutting area. 1. Turn off the robot and carry it to a flat area without obstacles. 2. Turn on the robot, enter password, press START and then on OK
E8	Return to charging station failed	1. Check that the boundary wire in front of the charging station is straight for 1 m without corners or obstacles to ensure correct connection. 2. The charging station must be placed on a completely flat and solid surface. It must not be placed on a sloping surface. 3. Avoid that there are more than 2 meters of coiled cable nearby to the charging station, as this may interfere with the signal. If necessary, move excess cable and shorten it. 4. Be sure to remove/cut grass that grows up around the charging station 5. Manually lift the robot into the charging station for charging. When the robot is fully charged, turn it on, press START, and then OK.

Display	Notice	Solution
E9	Trapped	1. Place robot in another area free of obstacles and restart it.
E11	No boundary wire signal	Check the charging station's LED diode while the robot is within the work area. If it lights up red, it means that there is no signal through the boundary wire. 1. Check if the boundary wires are correctly plugged into the charging station connector (red/black). 2. Check if there is a breakage along the boundary wire.
E12	Battery error	1. Battery might be defect and need to be replaced. Try restart robot mower and see if it works. Avoid extreme heat/cold.
E13	Charging error	1. Check if the charging head/pole is clean on charging station and on robot.
E14	Exceeds usable area	The cutting area exceeds the cutting capacity. Reduce the area. See instructions in the operating instructions.
BP	Battery temperature is too high or low	1. Check if battery is very hot. If necessary, put the robot in shadow. Wait until the battery is cooled off and restart. A garage/roof protects the robot from weather conditions. 2. Check if the battery's temperature is too low (do not leave the robot outdoor if the temperature drops below 0 degrees). Wait until the battery is in an environment that are above 5 degrees and restart. 3. If that doesn't fix the problem, the battery is probably damaged and needs to be replaced.
EE	Error unknown	1. The upper cover may not be mounted correctly. Press it firmly down on the machine (onto the 4 sensor sticks) 2. Restart the robot. Turn off the robot and wait 10 seconds. 3. Turn the robot back on, enter PIN code, press START and then on OK. If the error code still appears, contact Texas
LOCK	Multiple entering wrong password	1. Keep robot ON for 10 minutes. 2. After 10 minutes you can enter correct password again.
-	Increased noise Poor cutting result	1. The blades are wrapped with grass and cannot rotate freely. Unscrew blades, remove grass and reattach. 2. Restart the robot. Turn off the robot and wait 10 seconds. 3. Turn the robot back on, enter password, press START and then on OK. If the error code still appears, contact Texas
-	The robot runs in circles around itself	1. Check if one of the wheels can turn without resistance. If so, the pipe split in that wheel may have broken and need to be changed. Contact Texas.

If the robot has run out of power and cannot be started, manually lift it back into the charging station and charge it before attempting troubleshooting. For other error codes, turn off robot and restart. If none of these solutions solve the issue, contact TEXAS.

Regardless of the problem that occurs, it is always recommended to first try to restart the robot and see if that fixes the problem. Turn off the robot, wait 10 seconds and turn it back on.

For further assistance and troubleshooting, contact Texas by phone: +45 6395 5555.

24. Technical data

Model	TMX 600	TMX 1000	TMX 1300	TMX 1600	TMX 2000
Art. No.	90070241	90070243	90070244	90070245	90070247
Motor specifications					
Motor model	Battery	Battery	Battery	Battery	Battery
Motor type	20V, 2.5 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion
Drive system					
Max capacity	Up to 600 m^2	Up to 1000 m^2	Up to 1300 m^2	Up to 1600 m^2	Up to 2000 m^2
Charging time	120-140 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min
Instrument					
Working width	20 cm	20 cm	20 cm	22 cm	22 cm
Blade system	3 rotating blades	3 rotating blades	3 rotating blades	3 rotating blades	3 rotating blades
Working height min-max	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm
Height settings	9	9	9	9	9
Height adjustment	Central	Central	Central	Central	Central
Floating upper deck	Plastic	Plastic	Plastic	Plastic	Plastic
Lifting sensor	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Obstacle sensor	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Overturn sensor	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Tilt sensor	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Rain sensor	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Map function in APP	No	Yes	Yes	Yes	Yes
Ultrasonic sensor	No	No	No	Yes	Yes
Multizone	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
Working schedule	1	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto
Slope	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%
Equipment					
Bounding cable	130 m	170 m	200 m	220 m	250 m
Pegs	180 pcs.	230 pcs.	250 pcs.	280 pcs.	320 pcs.
Extra knives	6 pcs.	6 pcs.	6 pcs.	6 pcs.	6 pcs.
Charging station	1 pcs. (28W/1.1A)	1 pcs. (76W/3.0A)	1 pcs. (76W/3.0A)	1 pcs. (76W/3.0A)	1 pcs. (76W/3.0A)
Dimensions					
Length x Width x Height	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	600 x 470 x 250 mm	600 x 470 x 250 mm
Weight	8 kg	8.2 kg	8.2 kg	11 kg	11 kg

25. EC declaration of conformity

Hereby, manufacturer, **Texas Andreas Petersen A/S, Knullen 22, DK-5260 Odense S, Denmark** declares that the following equipment meets the relevant safety and work requirements cf. the EU directives:

1.	Product Description: Function:	**Robotic lawn mower, battery powered** **Battery operated grass mowing machine**
2.	Type/Model:	**Machine type:** **TMX600 (RMM600N20V), TMX1000 (RMM900N20V)** **TMX1300 (RMM1200N20V)** **TMX1600 (RML1600L20V), TMX2000 (RML2000L20V)** **Charger model: CB03A+CGF251/CB04A+CGF253**
3.	Serial Number:	**CE051680018500000000 - CE051680018799999999**
4.	Current EU directives :	**Machinery directive 2006/42/EC** **Low-voltage directive 2014/35/EU** **EMC directive 2014/30/EU** **Noise directive 2000/14/EU (amended by 2005/88/EU)** **RoHS directive 2011/65/EU (amended by 201/863(EU)**
5.	Met standards:	**EN 60335-1: 2012+A11: 2014+A13:2017+A1 :2019+** **A2 :2019+A14: 2019 +A15: 2021** **EN 50636-2-107: 2015+A1: 2018+A2: 2020** **EN IEC 55014-1: 2021, EN IEC 55014-2: 2021** **EN 300 328 V.2.2.2, EN 303 447 V1.1.1** **EN 301 489-1 V2.2.3, EN 301 489-3 V2.3.2** **EN 301 489-17 V3.2.4** **ISO 11094:1991, EN ISO 3744:1995, EN ISO 3744:2010,** **IEC 62321-3-1:2013; IEC 62321-4:2013+AMDI:2017** **IEC 62321-5:2013; IEC 62321-6:2015, IEC 62321-8:2017** **EN IEC 61000-3-2: 2019+A1: 2021, EN 50419: 2006** **EN 61000-3-3: 2013+A1: 2019+A2: 2021** **EN 60335-2-29: 2021, EN 62233: 2008** **EN IEC 60335-1: 2012+A11: 2014+A13: 2017+** **A1: 2019+A2: 2019+A14: 2019+A15: 2021**
6.	Responsible for documentation:	**Johnny Lolk, Knullen 22, DK-5260 Odense S**

TMX600/1000/1300	Measured sound pressure level L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX600/1000/1300	Guaranteed sound power level L_{wA}	**58 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Measured sound pressure level L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Guaranteed sound power level L_{wA}	**57 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**

Conformity assessment method for Annex VI - EU *Directive 2000/14/EU*

Texas Andreas Petersen A/S
Knullen 22 • DK-5260 Odense S

24.10.2024



Johnny Lolk
CEO

DE - Originalanleitung

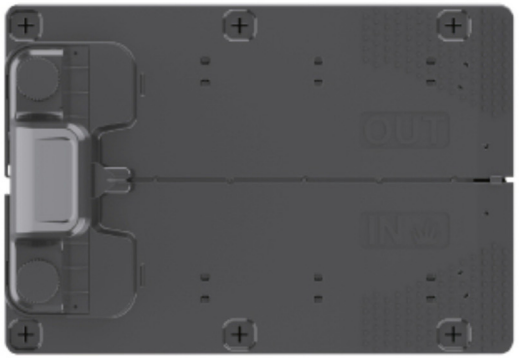
1. Inhalt des Kartons 87
2. Warnsymbole 88
3. Sicherheitsvorschriften 89
4. Vorbereitung vor der Installation 91
5. Installation und Platzierung der Ladestation 92
6. Verlegen des Begrenzungskabels 95
7. Anschluss des Begrenzungskabels an die Ladestation 103
8. Schließen Sie die Ladestation an die Stromquelle an 105
9. Start und Test der Installation 106
10. Einstellung 107
11. Beschreibung der Display 108
12. Installieren der App 109
13. Vorbereiten des Roboters vor der Verbindung 109
14. Einrichten der App 110
15. Nutzung der App 113
16. Funktionsweise der Rasenmähroboter 117
17. Regensensor 119
18. Handhabung des Rasenmähroboters 119
19. Reinigung und Einbau von Ersatzteilen 120
20. Aufbewahrung während des Winters 122
21. Batteriewechsel 123
22. Zubehör 124
23. Fehlercodes 125
24. Technische Daten 127
25. EU-Konformitätserklärung 128

Die Gebrauchsanweisung wird laufend aktualisiert. Finden Sie immer die neueste Handbuchversion auf www.texas.dk
(Scannen Sie den QR-Code auf der Rückseite des Roboters)
Vergleichen Sie die Versionsnummer auf der Startseite

1. Inhalt des Kartons



Mähroboter



Ladestation



Schrauben für Ladestation (x6)



Ersatzmesser (x6)



Begrenzungskabel
130m (TMX 600)
170m (TMX 1000)
200m (TMX 1300)
200m (TMX 1600)
250m (TMX 2000)



Kunststoffhering
x180 (TMX 600)
x230 (TMX 1000)
x250 (TMX 1300)
x280 (TMX 1600)
x320 (TMX 2000)



Netzteil



Bedienungsanleitung

Aus eigenen Werkzeugkasten



Beißzange



Crimpzange



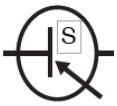
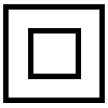
Hammer



Zollstock

2. Warnsymbole

WARNSYMBOLE AUF DIE MÄHROBOT	
	Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Produkt in Betrieb nehmen
	Halten Sie während des Betriebs einen Sicherheitsabstand zur Maschine ein. Halten Sie Ihre Hände und Füße von den rotierenden Messern fern
	WARNUNG: Deaktivieren Sie das Produkt, bevor Sie an der Maschine arbeiten oder sie an.
	Fahren Sie nicht auf der Maschine. Stellen Sie Ihre Hände oder Füße niemals in die Nähe oder unter die Maschine.
	CE approval mark
	WARNING: Füße und Hände nicht unter dem Mäher halten!
	Es ist nicht gestattet, dieses Produkt als normalen Hausmüll zu entsorgen. Stellen Sie sicher, dass das Produkt gemäß den örtlichen gesetzlichen Bestimmungen recycelt wird.
	Geräuschemissionen in die Umgebung. Die Emissionen des Produkts sind in den technischen Daten auf Seite XX und auf dem Typenschild angegeben
	Das Niederspannungskabel darf nicht gekürzt, verlängert oder gespleißt werden. Verwenden Sie keinen Trimmer in der Nähe des Niederspannungskabels. Seien Sie vorsichtig, wenn Sie Kanten abschneiden, an denen die Kabel verlegt sind.
WARNSYMBOLE AUF DER AKKU	
	Tauchen Sie den Akku nicht in Wasser.
	Entsorgen Sie die Batterie nicht ins Feuer und setzen Sie sie keiner Wärmequelle aus (max 40° C)
	Recycling-Marke

	Es ist nicht gestattet, diesen Akku als normalen Hausmüll zu entsorgen. Stellen Sie sicher, dass der Akku gemäß den örtlichen gesetzlichen Bestimmungen recycelt wird
	WARNSYMBOLE AUF DIE LADESTATION BASE
	SMPS (Schaltnetzteil)
	Doppelisolierung
	SMPS (Schaltnetzteil) mit kurzschlussfestem, sicherheitsisolierendem Schaltnetzteil

3. Sicherheitsvorschriften

ACHTUNG! Lesen Sie alle Sicherheitswarnungen und alle Anweisungen!

Bei der Arbeit mit dem Rasenmähroboter sollten die Sicherheitshinweise genau befolgt werden. Lesen Sie die Gebrauchsanleitung gründlich durch, bevor Sie Ihre Maschine einschalten. Stellen Sie sicher, dass Sie die Maschine im Falle eines Unfalls sofort anhalten können.
Werden die Warnungen und Sicherheitshinweise nicht befolgt, kann dies zu Stromschlägen, Bränden und/oder ernsten Verletzungen führen.

Die in dieser Gebrauchsanleitung beschriebenen Warnhinweise, Verhaltensmaßnahmen und Anweisungen decken nicht alle Verhältnisse oder Situationen ab, die entstehen können. Der Benutzer muss daher den gesunden Menschenverstand walten lassen und bei der Anwendung dieser Maschine achtsam sein.

Sicherheit
- Lesen Sie die Anweisungen gründlich durch und vergewissern Sie sich, dass Sie, der Nutzer, alle Anweisungen verstehen.
- Gestatten Sie nicht Personen, die nicht mit der Verwendung des Rasenmähroboters vertraut sind, auch nicht Kindern, den Rasenmähroboter zu bedienen.
- Derjenige, der die Maschine bedient, ist für andere Personen im Arbeitsbereich und deren Eigentum verantwortlich.

Verwendung der Maschine
- Sorgen Sie dafür, dass das Begrenzungskabel so wie im Handbuch beschrieben montiert ist.
- Kontrollieren Sie regelmäßig den Bereich, in dem die Maschine verwendet werden soll, und entfernen Sie sämtliche Steine, Holzstücke und andere Abfälle, die den Rasenmähroboter beschädigen könnten.
- Messer und Schrauben alle 2 Monate kontrollieren: Kontrollieren Sie, ob die Messer abgenutzt oder beschädigt und die Schrauben intakt sind (die Messer schneiden langsam in die Schrauben und zerstören diese schließlich). Ersetzen Sie abgenutzte oder beschädigte Messer und Schrauben nötigenfalls, um das Gleichgewicht beizubehalten. Die Messer können gewendet werden, sodass sie sich zweimal verwenden lassen. Ersetzen Sie immer alle Schrauben und Messer gleichzeitig!

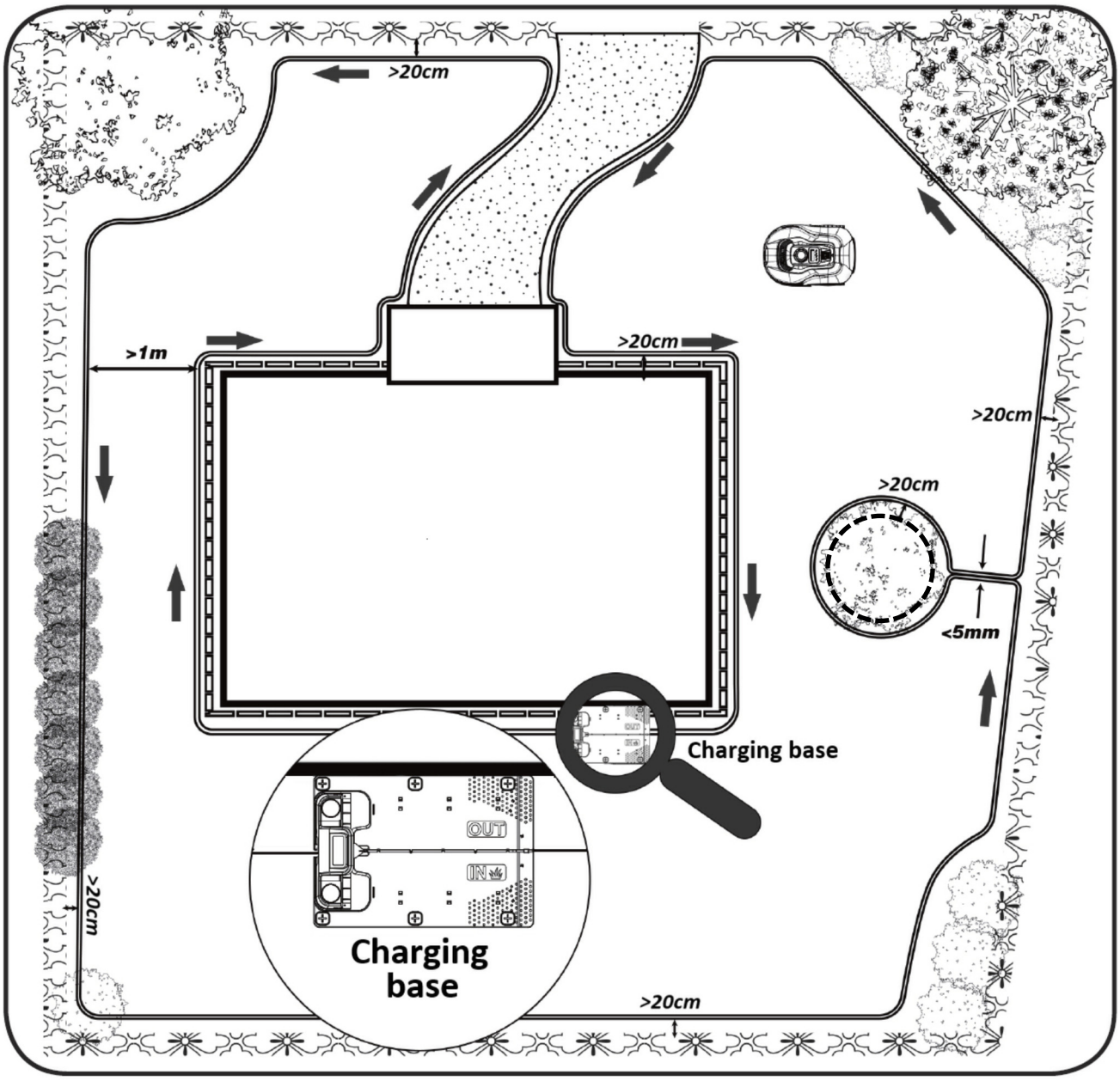
Es empfiehlt sich, diese jedes Jahr auszutauschen.
- Die Maschine darf nicht für andere Arbeiten als die, die in der Gebrauchsanleitung beschrieben sind, verwendet werden.
- Verwenden Sie ausschließlich Originalzubehör und -ersatzteile. Der Einbau nicht zugelassener Teile kann zu einem erhöhten Risiko führen und ist daher nicht zulässig. Für Sach- oder Personenschäden, die durch den Einbau nicht originaler Teile verursacht werden, besteht keinerlei Haftung.
- Wenden Sie keine Gewalt an, wenn Sie Werkzeug verwenden. Verwenden Sie für die jeweilige Aufgabe das richtige Werkzeug.

Allgemeines
- Verwenden Sie den Rasenmähroboter nur dann, wenn die Kunststoffabschirmungen korrekt an der Maschine befestigt sind.
- Halten Sie Hände und Füße von den rotierenden Teilen fern.
- Halten Sie den Rasenmähroboter nicht und heben Sie ihn nicht an, solange ein Rad- oder ein Schneidemotor läuft.
- Drücken Sie zunächst auf den „STOP”-Schalter.
  Stellen Sie den Hauptschalter des Rasenmähroboters auf „OFF”, bevor Sie:
  - alle Arten von Schmutz oder blockierende Gegenstände entfernen,
  - den Rasenmähroboter warten, reinigen oder überprüfen.
- Schalten Sie den Rasenmähroboter wie in der Anleitung beschrieben ein. Halten Sie Hände und Füße von den rotierenden Messern fern, sobald der Hauptschalter auf „ON” steht.
- Wenn der Hauptschalter eingeschaltet ist, dürfen Sie den Rasenmähroboter weder anheben noch tragen.
- Gestatten Sie nicht, dass Personen den Rasenmähroboter verwenden, die nicht wissen, wie er funktioniert.
- Legen Sie nichts auf den Rasenmähroboter oder auf die Ladestation.
- Verwenden Sie den Rasenmähroboter nicht, falls Messer, Kunststoffabschirmungen, Bolzen, Schrauben usw. beschädigt sind.
- Vermeiden Sie, dass der Rasenmähroboter durch nasses Gras fährt (dies erfordert mehr Reinigung).
- Wurde der automatische Mähzyklus des Rasenmähers aktiviert, muss der Rasenmähroboter beaufsichtigt werden, falls sich Tiere, Kinder oder Erwachsene im Mähbereich des Roboters befinden.

Persönliche Sicherheit
- Falls der Hauptschalter kaputt ist oder nicht korrekt funktioniert, darf der Rasenmähroboter nicht verwendet werden. Weitere Informationen sind auf www.texas.dk erhältlich.
- Seien Sie stets achtsam und lassen Sie den gesunden Menschenverstand walten, wenn Sie den Rasenmähroboter verwenden.
- Minderjährige dürfen die Maschine nicht bedienen.
- Die Maschine darf nur von Personen bedient werden, die ausgeruht und gesund sind. Personen, die unter dem Einfluss von Alkohol, Arzneimitteln oder Drogen stehen, dürfen den Roboter nicht bedienen.

4. Vorbereitung vor der Installation

Wir empfehlen Ihnen, eine Skizze Ihrer Rasenfläche anzufertigen, die die Hindernisse enthält, die Sie schützen möchten.
Sie verschaffen sich so einen guten Überblick, wie das Begrenzungskabel verlegt werden kann und wo die Ladestation optimal platziert werden kann.
Zeichnen Sie das Begrenzungskabel in die Zeichnung ein – von der Ladestation durch den Garten und um eventuelle Hindernisse wie Blumenbeete, Bäume usw. herum, die Sie schützen möchten.



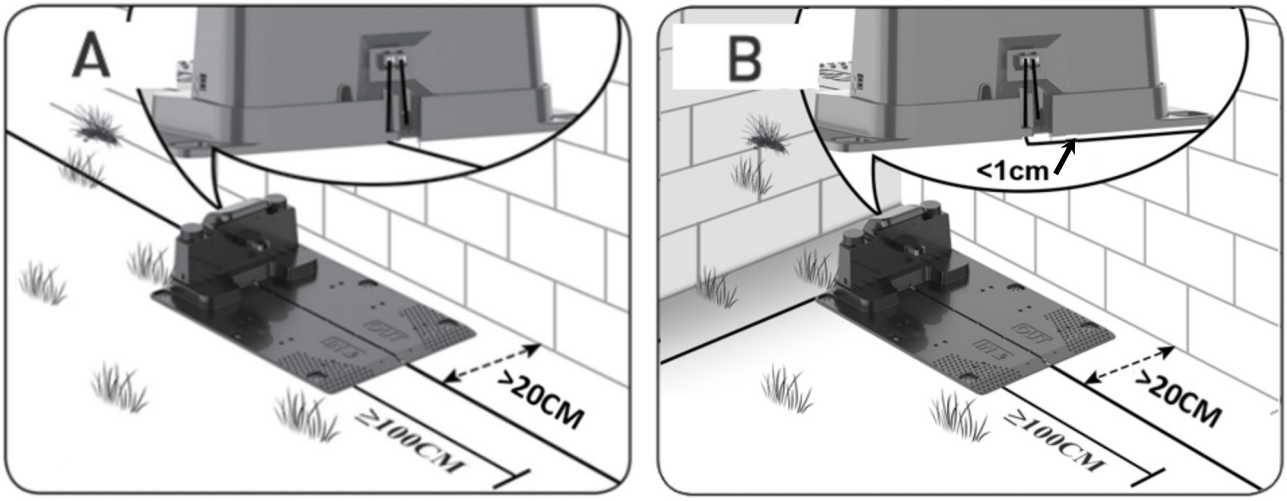
Im folgenden Kapitel wird erläutert, wie der Rasenmähroboter zu installieren ist. Lesen Sie dieses Kapitel darum sorgfältig durch, bevor sie das Begrenzungskabel einplanen und verlegen.
Kontrollieren Sie auch, wie viel Begrenzungskabel (Länge) Sie benötigen. Es wird reichlich Kabel mitgeliefert, um Gärten bis zur Kapazitätsgrenze zu umschließen. Wenn Sie aber viele Blumenbeete (Inseln) innerhalb des Rasens haben, um die herum das Kabel verlegt wird, kann dies viele Meter zusätzliches Kabel verbrauchen. Hier ist es möglicherweise nötig, zusätzliches Begrenzungskabel zur Verlängerung zu kaufen.

5. Installation und Platzierung der Ladestation

Nahe des Standorts der Ladestation sollte eine 230 V Steckdose verfügbar sein. Andernfalls muss ein Verlängerungskabel bis zum gewünschten Standort der Ladestation hinaus gezogen werden. Die ebene Einfahrt der Ladestation muss nach rechts zeigen. Stellen Sie sicher, dass der WLAN-Empfang am Standort der Ladestation gut ist (in der Nähe des WLAN-Routers).

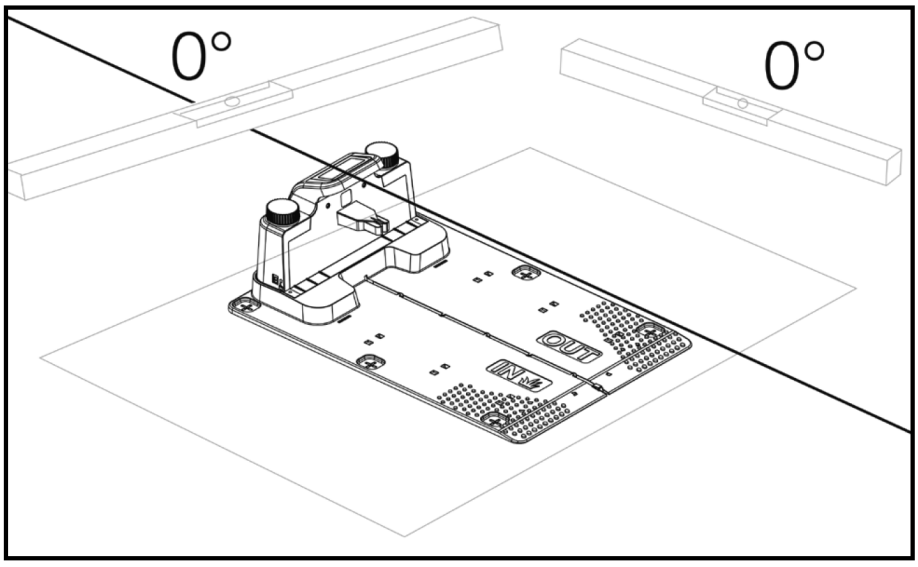
Die Ladestation kann auf zwei Arten platziert werden:

- An einer der Seiten (A)
- In einer Ecke (B)



Bei Wahl einer Ecke muss sichergestellt werden, dass das Begrenzungskabel hinter der Ladestation so nahe an der Rückplatte wie möglich (> 1 cm) und in den Anschluss (siehe Abbildung B) geführt werden kann. In diesem Fall gibt es einen kleinen Bereich hinter der Ladestation, der nicht gemäht werden kann. Statt mit Rasen kann dieser Bereich mit Fließen oder Steinen bedeckt werden.

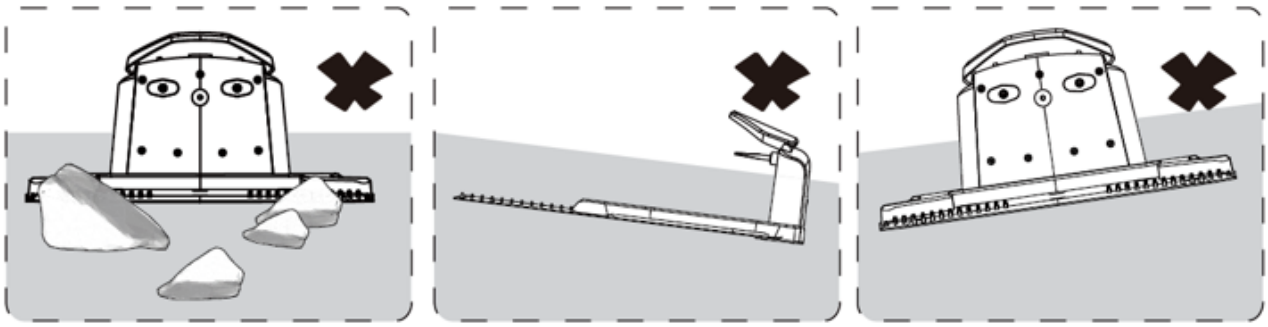
Hinweis: Es empfiehlt sich, möglichst 1-2 m zusätzliches Überschusskabel zu haben. Siehe Abschnitt 7 „Anschluss des Begrenzungskabels an die Ladestation“.



Die Ladestation muss auf einer flachen Unterlage platziert werden. Vor der Ladestation muss sich eine mindestens 1 Meter lange, gerade Strecke befinden, damit der

Rasenmähroboter korrekt auf die Ladestation zufahren kann. Es ist wichtig, dass dies eingehalten wird!

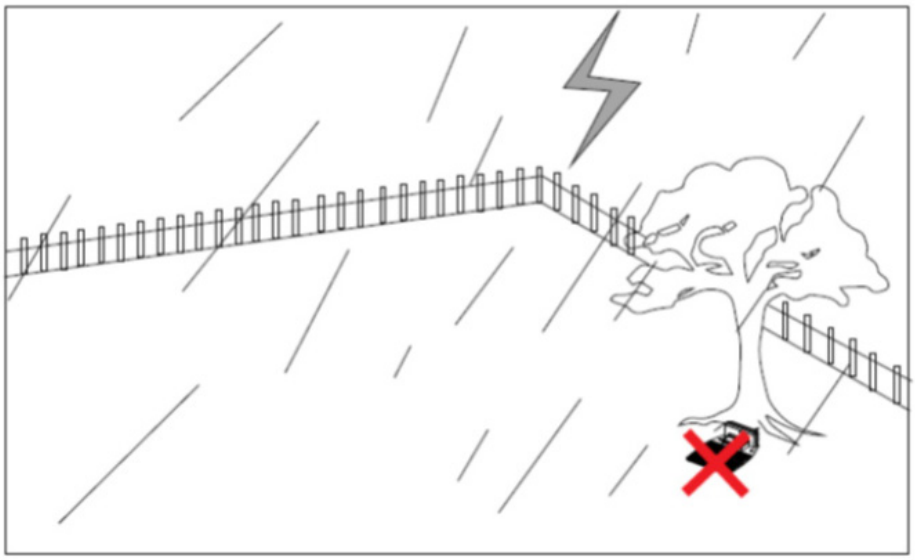
Falsch aufgestellte Ladestationen:



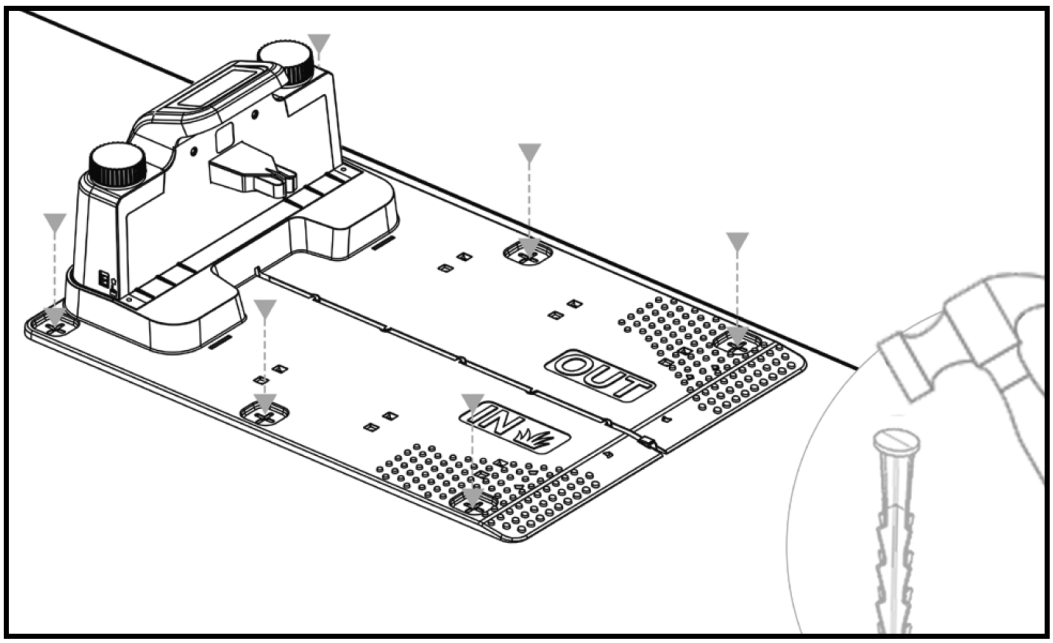
Falls der Rasen/die Erde vor der Ladestation weich und/oder zerfahren ist, empfehlen wir, eine Kunststoffplatte oder eine Gummimatte vor der Einfahrt in die Ladestation auszulegen.

Schutz vor Blitzschlag

Wir empfehlen, die Ladestation nicht unter oder in der Nähe eines hohen Baums zu platzieren, um den Rasenmähroboter vor Blitzschlag zu schützen. Verlängerungskabel zur Ladestation sollten auch nicht um hohe Bäume herum verlegt werden.
Wir empfehlen, den Rasenmähroboter während eines Gewitters nicht mähen zu lassen, damit elektronische Komponenten nicht durch Blitzschlag beschädigt werden. Außerdem empfehlen wir, die Ladestation von der Stromversorgung und – falls möglich – das Begrenzungskabel von der Ladestation zu trennen.



Festen Sie die Ladestation mit den 6 mitgelieferten Schrauben.



Stellen Sie sicher, dass der Bereich „OUT“ nach außen zum Rasenrand zeigt.
Nachdem Sie den richtigen Standort gefunden und die Ladestation eingerichtet haben, schließen Sie sie noch NICHT an den Strom an. Erst muss das Begrenzungskabel verlegt und mit der Ladestation verbunden werden. Danach kann der Strom angeschlossen werden.

TIPP

Ladestation und Rasenroboter können unter freiem Himmel stehen. Es empfiehlt sich allerdings, ein Dach/Unterstand für die Ladestation zu bauen, da der Roboter so vor Wetter geschützt und seine Lebensdauer verlängert wird. Sie können auch ein Originaldach für den Unterstand kaufen, das zur Ladestation passt. Für weitere Infos siehe Abschnitt 22 „Zubehör“.



6. Verlegen des Begrenzungskabels

Lesen Sie vor dem Einsatz den ganzen Abschnitt durch!

Das Verlegen des Begrenzungskabels ist der wichtigste Schritt bei der Installation, da ein richtig verlegtes Kabel bessere Ergebnisse liefert.

Aufgrund von Sicherheitsauflagen (Abstand zwischen Abdeckung und Messern) kann der Rasenmähroboter nicht bis an den Rand schneiden. Darum sollten Sie wissen, dass rund am Rand ein Grasstreifen stehen bleibt, der von dem Rasenmähroboter nicht geschnitten werden kann. Hier müssen Sie den Rasen bei Bedarf mit einem Handtrimmer oder einem normalen Rasenmäher schneiden. Sie können auch rund um den Rasenrand ebenerdig (mindestens 12 cm breite) Gartenfliesen verlegen, auf denen der Roboter fahren kann. Dann gibt es keinen ungeschnittenen Rand. Siehe „Mähen entlang von Fliesen“.

Am besten sollten Sie diesen ungeschnittenen Grasstreifen so klein wie möglich halten und darum das Begrenzungskabel so nah wie möglich an der Kante verlegen.

Ein Abstand von 20 cm (25 cm für TMX1600/2000) ist unter folgenden Bedingungen optimal:

- Die Rasenfläche muss entlang der Kante eben sein, sodass der Roboter bei Nässe nicht rutscht.
- Es darf keine tiefhängenden Blumen, Pflanzen und Äste über dem Rasen geben.
- Die Räder dürfen unterwegs nicht in die Erde des Beets fahren.
- Räder und Abdeckung dürfen keine Hindernisse berühren.

Der Roboter muss also ungehindert am ganzen Begrenzungskabel entlangfahren können, ohne mit irgendetwas in Kontakt zu kommen und ohne mit den Rädern in die Erde von Beeten fahren.

Wenn die obigen Bedingungen nicht erfüllbar sind, muss der Abstand möglicherweise vergrößert werden. Es kommt darauf an, wie der Garten angelegt ist. Es empfiehlt sich, zusätzlich mindestens 1 cm Abstand zu haben, da sich das Begrenzungskabel mit der Zeit aufgrund des Wurzelwuchses leicht verschieben kann.

Wenn Sie eine Änderung am Begrenzungskabel vornehmen (z. B. um Blumenbeete, einen Swimmingpool oder ein Trampolin auf dem Grundstück zu umfahren), dann empfiehlt es sich, den Abstand auf 25–30 cm zu vergrößern, sodass keine Ausfallgefahr besteht.

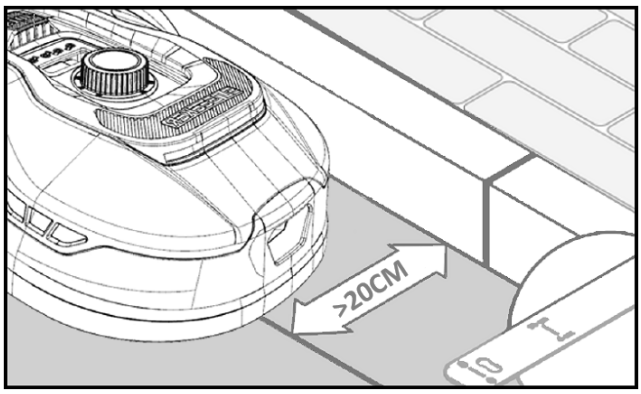
Vorbereitung:
1) Loses Kabelende auf der Rolle finden 2) Kunststoffheringe finden Legen Sie einen Zollstock oder einen selbstgemachten Abstandsmesser von z. B. 20 cm Länge bereit, damit Sie einfach einen einheitlichen und richtigen Abstand zur Graskante / zu Hindernissen einhalten können. Darüber hinaus werden ein Hammer, eine Beißzange und eine Crimpzange, mit der das Kabel durchgeschnitten werden kann, benötigt (diese Werkzeuge werden nicht mitgeliefert).

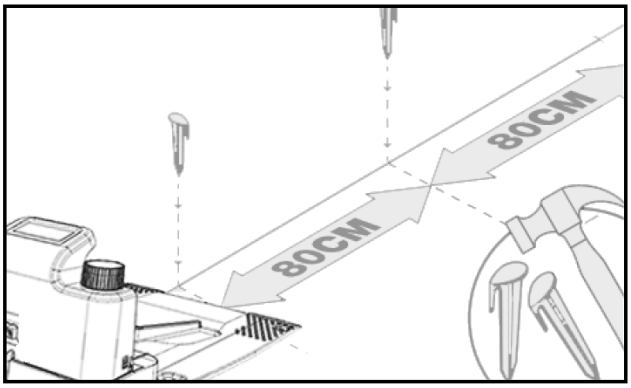
Beachten Sie bitte, dass das Gras nicht höher als 60 mm sein darf, wenn mit der Arbeit begonnen wird. Falls das Gras höher als 60 mm ist, muss es zunächst mit einem normalen Rasenmäher gemäht werden. Es empfiehlt sich, den Rasen auf 35–40 mm zu mähen, bevor Sie den Roboter installieren.

Verlegen des Begrenzungskabels
Beginnen Sie an der Ladestation mit dem Verlegen des Kabels. Legen Sie ein langes Kabelstück unter die Ladestation, das ungefähr 50 cm weiter nach hinten reicht, damit Sie genug Kabel zur Verfügung haben, um das Kabel nachher an die Anschlüsse der Ladestation anzuschließen.
Wickeln Sie das Begrenzungskabel ab, bewegen Sie sich dabei im Uhrzeigersinn, platzieren Sie es auf dem Rasen und Fixieren Sie es mit den Kunststoffheringen. Es ist nicht nötig, das Kabel einzugraben. Innerhalb weniger Monate wird Gras über das Kabel wachsen und es nicht mehr zu sehen sein. (Graben Sie es auf Wunsch rund 2 cm tief ein).

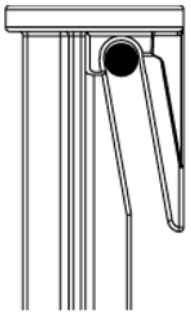
DENKEN SIE DARAN: Halten Sie mindestens 20 cm Abstand von der Rasenkante/Hindernissen (25 cm des Modells TMX1600/2000). Verwenden Sie einen Zollstock oder einen selbstgemachten Abstandsmesser. Wenn Hecken, Blumen/Pflanzen über den Rasen hängen, so sollte der Abstand dort vergrößert werden. Es ist wichtig, dass der Roboter ungehindert passieren kann, ohne an Äste usw. zu stoßen.

HINWEIS: Die maximal zulässige Länge des Begrenzungskabels beträgt 300 m für Modell TMX600/1000/1300 und 400 m für Modell TMX1600/2000. Die gesamte Schnittfläche darf die maximale Fläche, die der Roboter abdecken kann, nicht überschreiten.



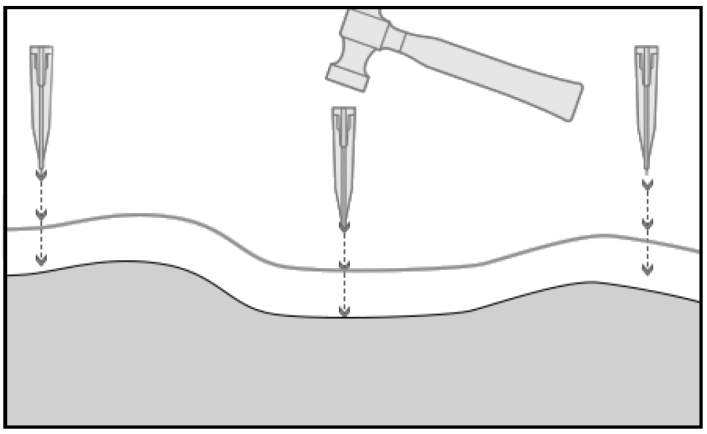


Verlegen Sie nun das Begrenzungskabel locker im ganzen Garten, wie Sie es auf Ihrer Skizze geplant haben. Befestigen Sie das Kabel alle 80 cm at gerade Strecken und näher an Ecken oder Kurven.



Je näher Sie das Kabel an der Erdoberfläche verlegen, umso geringer ist die Gefahr, dass jemand über das Kabel stolpert oder dass das Kabel vom Roboter durchgeschnitten wird. Die Stromstärke im Begrenzungskabel beträgt lediglich 20 V und stellt daher weder für Menschen noch für Tiere eine Gefahr dar. Das Kabel muss korrekt im Kunststoffhering stecken (siehe Abbildung) bevor Sie es in den Boden schlagen.

Die Kunststoffheringe sollten unbedingt am tiefsten Punkt auf dem Rasen platziert werden, sodass das Kabel überall straff auf der Erde gehalten wird. Möglicherweise ist ein Abstand unter 80 cm erforderlich.

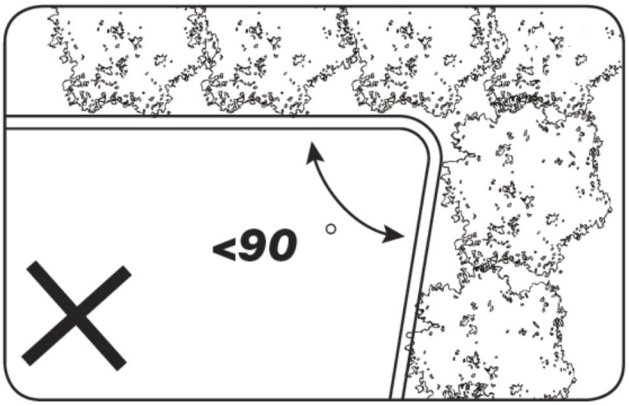


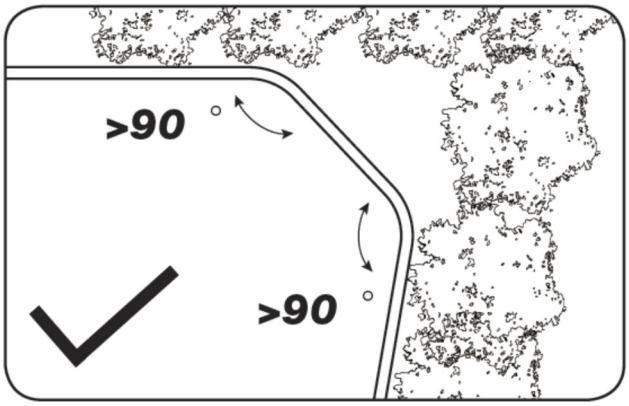
TIPP

Sie können das Kabel zu Beginn mit einem längeren Abstand zwischen den Kunststoffheringen verlegen (z. B. mit einem Abstand von 160/240 cm, aber nahe genug, dass es überall hinreichend gespannt ist und nicht von den Messern erfasst werden kann). Sie können am Ende einen Test machen, bei dem der Roboter der Kante entlang hinaus und wieder der Kante entlang zur Ladestation zurückfährt, um zu sehen, ob er frei und ungehindert hin und her fahren kann. Die Verwendung von weniger Kunststoffheringen erleichtert es, die Lage des Begrenzungskabels anzupassen. Jede Testfahrt muss mit der höchsten Schnittlänge durchgeführt werden. Außerdem empfiehlt es sich, die Messer zuerst zu entfernen, sodass keine Gefahr besteht, das Kabel durchzuschneiden!

Ecken

Verlegen Sie das Kabel an den Ecken des Gartens nicht im 90° Winkel, sondern in einem sanften Bogen. Verwende Sie hier mehrere Kunststoffheringe, sodass der Bogen optimal gelingt. Jeder Punkt entlang des Kabels sollte mindestens 20 cm Abstand von der Kante haben.





Hindernisse im Garten

Feste Hindernisse im Garten, die höher als 100 mm sind (wie z. B. Wände, Zäune, Gartenmöbel, Pfosten usw.) müssen nicht mit dem Begrenzungskabel geschützt werden, da die Hindernissensoren des Roboters einen Zusammenstoß mit dem Hindernis registrieren, wonach der Roboter anhält, dreht und eine neue Fahrtrichtung einschlägt.

Bäume

Die meisten Bäume im Garten sind für den Rasenmähroboter gewöhnliche, feste Hindernisse. Sie müssen deshalb nicht geschützt werden. Gewisse Bäume, die an der Erdoberfläche kegelförmige, bloßgelegte Wurzeln besitzen, die niedriger als 100 mm sind, müssen jedoch mit dem Begrenzungskabel geschützt werden, um zu vermeiden, dass der Roboter auf die Wurzeln fährt und an ihnen hängen bleibt oder seine Messer und sein Untergestell beschädigt.



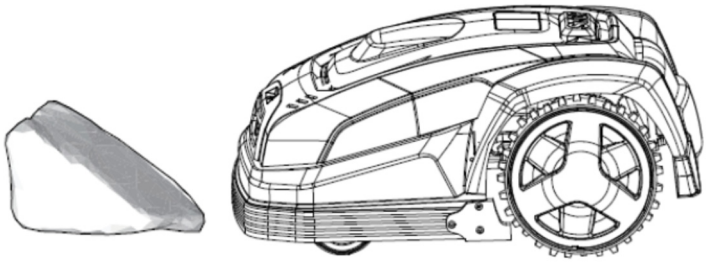
Fallobst und Äste auflesen



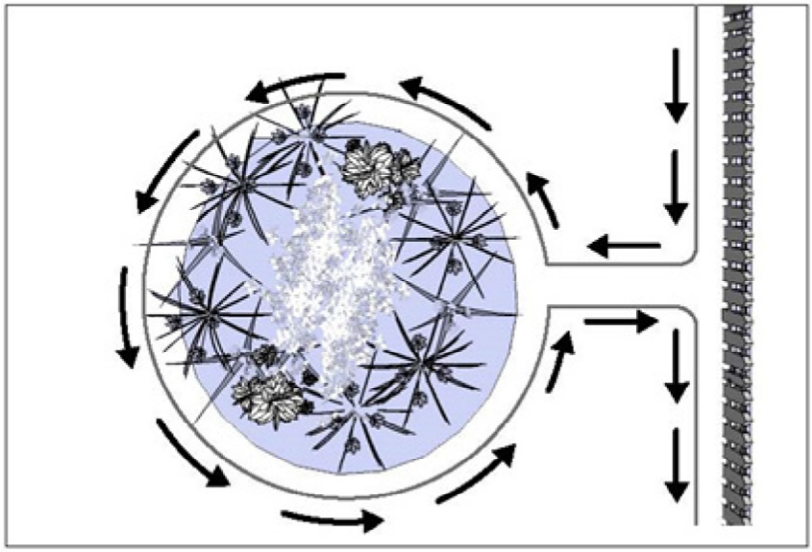
Fallobst oder Äste am Boden können den Rasenmähroboter stoppen. Lesen Sie diese Dinge immer vom Rasen auf, sodass keine Ausfallzeit entsteht. Besonders von September bis Oktober fallen viele Äpfel von Apfelbäumen. Diese können den Roboter zum Stillstand bringen. Wenn der Bereich unter den Apfelbäumen zur Mähfläche des Roboters gehört, sollten Sie sich darauf einstellen, die Äpfel zu entfernen, bevor der Roboter losfährt. Der Bereich unter Apfelbäumen sollte andernfalls beim Verlegen des Begrenzungskabels ausgespart werden.

Steine

Falls sich Steine im Mähbereich des Roboters befinden, muss untersucht werden, ob die Kante der Steine höher oder niedriger als 100 mm ist, und ob die Steine deshalb geschützt werden müssen, um eine Beschädigung des Roboters zu vermeiden.

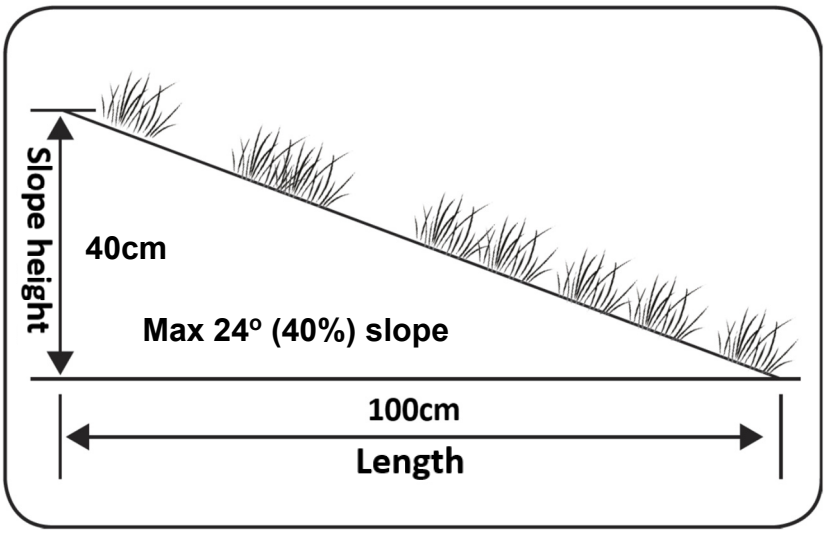


Falls Hindernisse abgegrenzt werden müssen, muss die einmal eingeschlagene Richtung beibehalten werden (siehe die Abbildung).

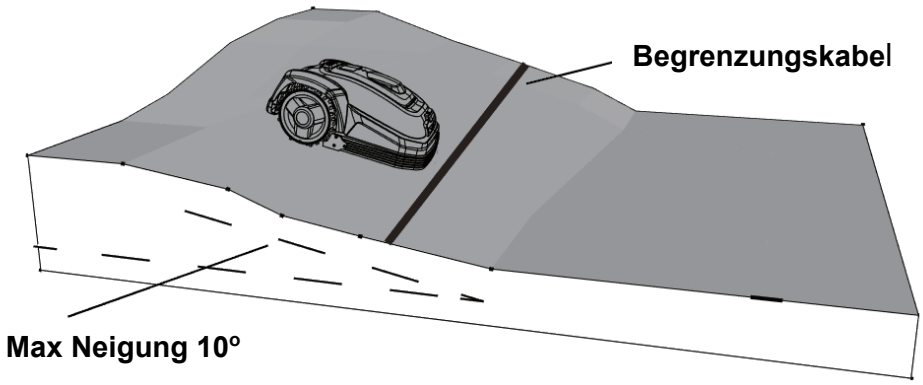


Hänge

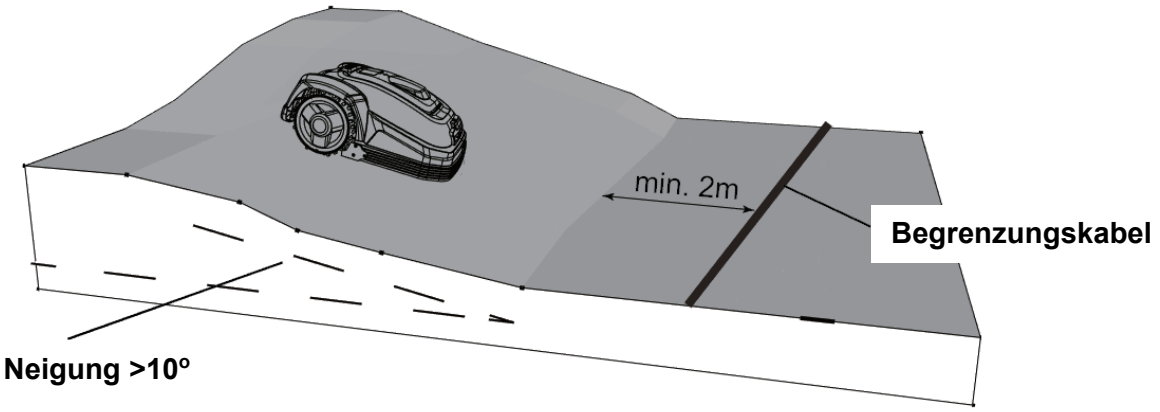
Der Rasenmähroboter kann Hänge mit einer Neigung von maximal 20° hinauf- und hinabfahren.



Fällt der Hang direkt zum Begrenzungskabel hin ab, darf die Neigung dort 10° nicht überschreiten, damit der Roboter bei niedriger Friktion des Grases nicht über das Kabel hinwegfährt.



Fällt der Hang direkt zum Begrenzungskabel hin ab und überschreitet die Neigung dort 10°, muss der Abstand vom Fuße des Hanges bis zum Begrenzungskabel mindestens 2 Meter betragen.

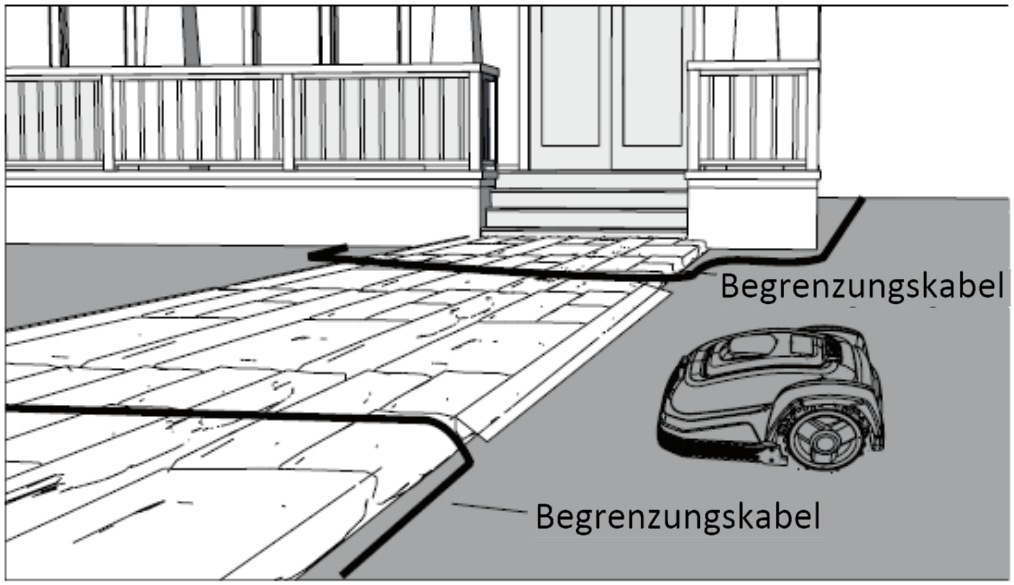


Waagerechter Abstand (in cm)	Senkrechter Abstand (in cm)	Neigung (in Grad)
100	18	10°

Fußwege, Einfahrten und Fahrwege

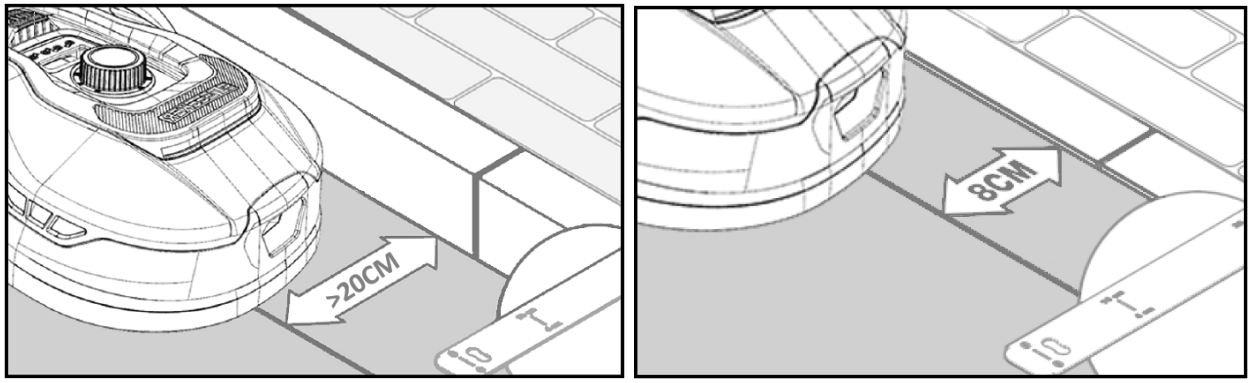
Falls sich eine Gang- oder Fahrfläche im Mähbereich des Roboters befindet und zwischen dieser Fläche und dem Rasen ein Höhenunterschied besteht, sollte vermieden werden, dass der Roboter versucht, diese Fläche zu überqueren, um zum Rasen auf der anderen Seite zu gelangen. Stattdessen sollte in einem Abstand von Mindestens 20 cm zur Gang-/Fahrfläche das Begrenzungskabel verlegt werden.

Falls sich der Rasen und die Gang-/Fahrfläche in der gleichen Höhe befinden, kann der Roboter mithilfe des Begrenzungskabels über die Fläche fahren (siehe die Abbildung).



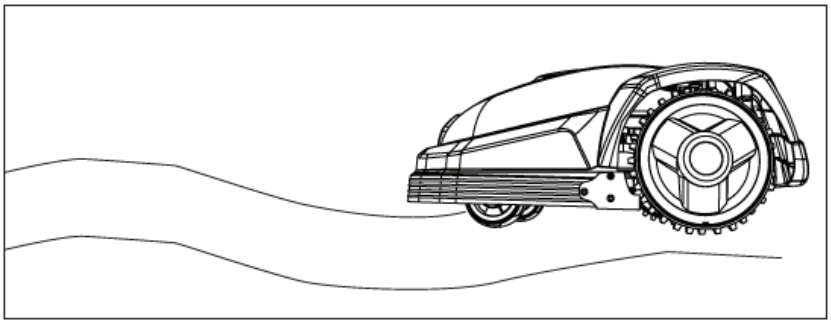
Mähen entlang von Gartenfliesen

Wenn der geflieste Bereich eben und auf Höhe des Rasens ist, können Sie den Roboter mit einem Rad etwas über die Fliesen fahren lassen und so die Rasenkante mähen. Verlegen Sie das Begrenzungskabel hier mit 8 cm Abstand zur Kante.



Unebene Rasenoberfläche

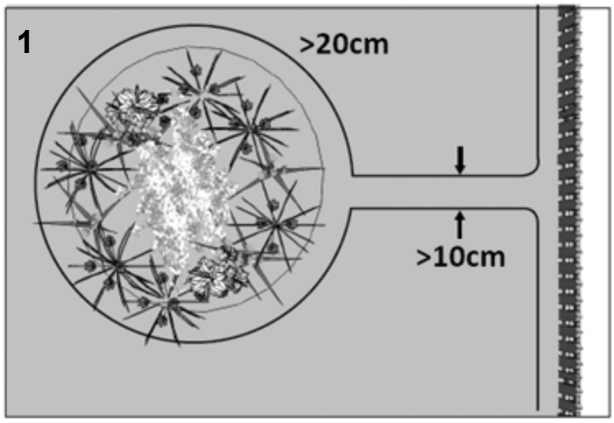
Falls die Oberfläche des Rasens uneben ist, besteht die Gefahr, dass die Messer beschädigt werden, wenn sie den Erdboden berühren.
Dies sollte komplett vermieden werden, um die Haltbarkeit des Rasenmähroboters zu gewährleisten. Ebnen Sie den Mähbereich und füllen Sie Löcher mit Erde auf. Falls es nicht möglich ist, einen Teil des Rasens zu ebnen, sollte dieser Bereich mithilfe des Begrenzungskabels vollständig aus dem Mähbereich ausgegrenzt werden.

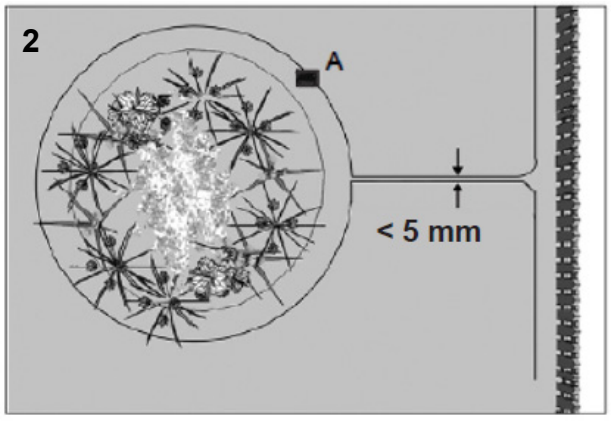


Blumenbeete

Falls der Mähbereich Blumenbeete enthält, die mit dem Begrenzungskabel geschützt werden sollen, gibt es folgende zwei Möglichkeiten:

1. Kabel als Mauer verwenden
Wenn Sie möchten, dass der Rasenmähroboter dem Kabel um das Blumenbeet herum folgt, darf der Abstand zwischen den beiden Kabelabschnitten nicht weniger als 10 cm und muss mindestens 20 cm Abstand zum Blumenbeet betragen (siehe Abb. 1.)
Der Abstand von der Rasenkante zum Blumenbeet muss mindestens 80 cm betragen (siehe Abb. 3). Die Gesamtlänge der „Insel“ darf maximal 28 m betragen, von der Kante/langen Seite ausgemessen.







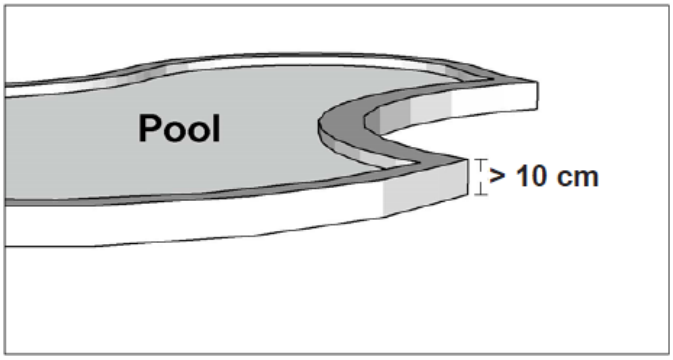
2. Kabel als versteckte Mauer verwenden
Wenn Sie möchten, dass der Roboter über die beiden parallelen Kabel fährt, darf der Abstand zwischen den beiden Kabelabschnitten nicht mehr als 5 mm betragen und nicht kreuzen. In diesem Fall muss jedoch ein Hindernis (ein Stein, ein Rohr o. Ä.) an der Position A (siehe Abb. 2) platziert werden, um sicherzustellen, dass der Roboter nicht im Kreis fährt. Der Abstand von der Kante zum Blumenbeet muss mindestens 80 cm betragen (siehe Abb. 3).
Anmerkung: Position A muss eine ebene Stelle sein und darf nicht auf einem Hang liegen. Der ebene Bereich um die Position A muss mindestens 1 x 1 Meter groß sein.

TIPP
Denken Sie daran, dass es beim Verlegen des Begrenzungskabels um Blumenbeete wichtig ist, wie sich Blumen und Pflanzen im Jahresverlauf verändern, sodass der Rasenmähroboter zu jeder Jahreszeit Platz hat, die Beete zu passieren, ohne die Pflanzen zu beschädigen (manche Pflanzen/Blumen können über den Rasen hängen). Achten Sie auch darauf, dass ein Verlegen des Begrenzungskabels um mehrere Blumenbeete herum dazu führen kann, dass die Länge des Kabels nicht ausreicht, um es ganz herumzuführen. Kontrollieren Sie dies beim Abgrenzen des Gartens. Begrenzungskabel kann dazugekauft werden. Siehe Abschnitt 22 „Zubehör“.

Gartenteiche und Swimmingpools

Der Rasenmähroboter verträgt natürlich nicht, unter Wasser zu geraten.

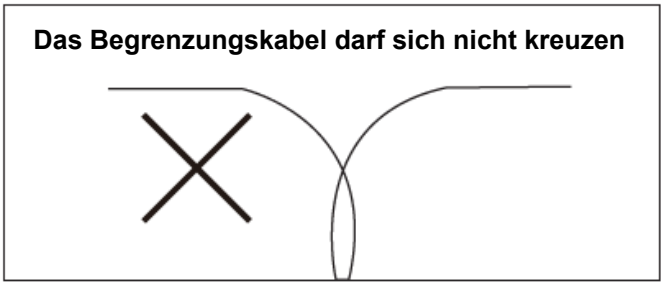
Haben der Gartenteich oder der Swimmingpool keine hohe Kante wie auf der Abbildung (Minimum 10 cm), müssen sie mit dem Begrenzungskabel abgegrenzt werden oder umzäunt werden.



Falls Sie den Gartenteich/den Swimmingpool mit dem Begrenzungskabel schützen, muss der Abstand zur Kante des Gartenteichs/des Swimmingpools von den normalen >20 cm auf 1 m erhöht werden, damit der Roboter bei feuchtem Wetter nicht über die Kante rutscht.

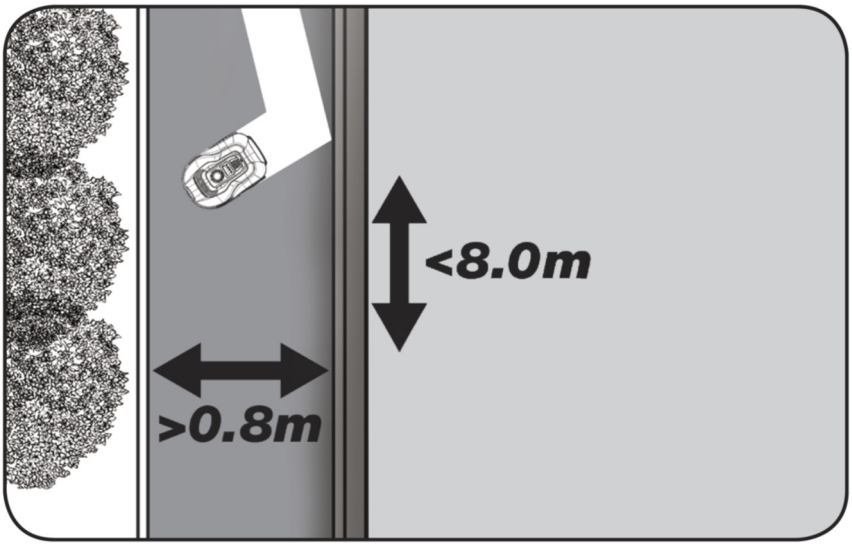
Beachten Sie bitte:

Wenn Hindernisse mit dem Begrenzungskabel abgegrenzt werden, darf sich das Kabel nicht kreuzen, da der Rasenmähroboter sonst nicht die richtige Richtung finden kann.



Korridor

Falls der Mähbereich einen Korridor hat, müssen gewisse Maße eingehalten werden, damit der Rasenmähroboter optimal funktioniert. Der Korridor darf maximal 8 Meter lang sein und muss mindestens 0,8-1 Meter breit sein. Außerdem sollte der Korridor im Allgemeinen nirgends schmaler sein als 0,8 m. Das Fahren in schmalen Korridoren braucht mehr Strom, da sich der Rasenroboter oft drehen muss.



Sollte der Korridor schmaler als 0,8 Meter sein, kann der Roboter ihn nicht befahren. Der Bereich muss in diesem Fall mithilfe des Begrenzungskabels aus dem Mähbereich ausgegrenzt werden.

DENKEN SIE DARAN: Das Begrenzungskabel darf NICHT über Kreuz verlegt werden.

Ist das Begrenzungskabel überall im richtigen Abstand verlegt und der Kabelverlauf im Garten zufriedenstellend, so können Sie die Kunststoffheringe fixieren.
Schlagen Sie die Kunststoffhering mit einem Hammer fest in den Boden. Stellen Sie dabei sicher, dass das Kabel überall straff gespannt ist und geradlinig verläuft.

Wenn Sie die Ladestation erreichen, ziehen Sie rund 1 Meter zusätzliches Kabel aus, sodass Sie reichlich Kabel zur Verfügung haben, um den Anschluss zur Ladestation herzustellen oder den Kabelverlauf irgendwo um den Rasen herum zu korrigieren.

7. Anschluss des Begrenzungskabels an die Ladestation

Jetzt muss das Begrenzungskabel mit der Ladestation verbunden werden.

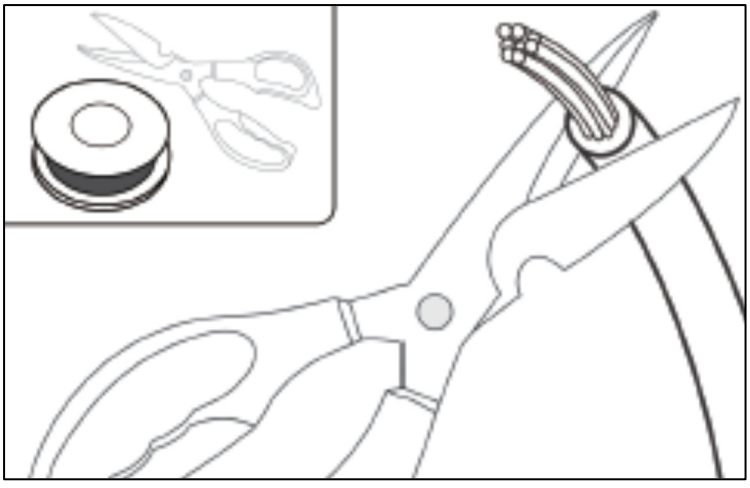
DENKEN SIE DARAN: Vor der Laufplatte der Ladestation muss mindestens 1 Meter Kabel geradlinig verlaufen.

Es ist wichtig, dass das Kabel von der Vorderseite aus unter die Laufplatte verlegt und hinten (für den roten Kabeleingang) unter der Ladestation herausgezogen wird.

Passen Sie die Kabellänge an, schneiden Sie überschüssiges Kabel ab.

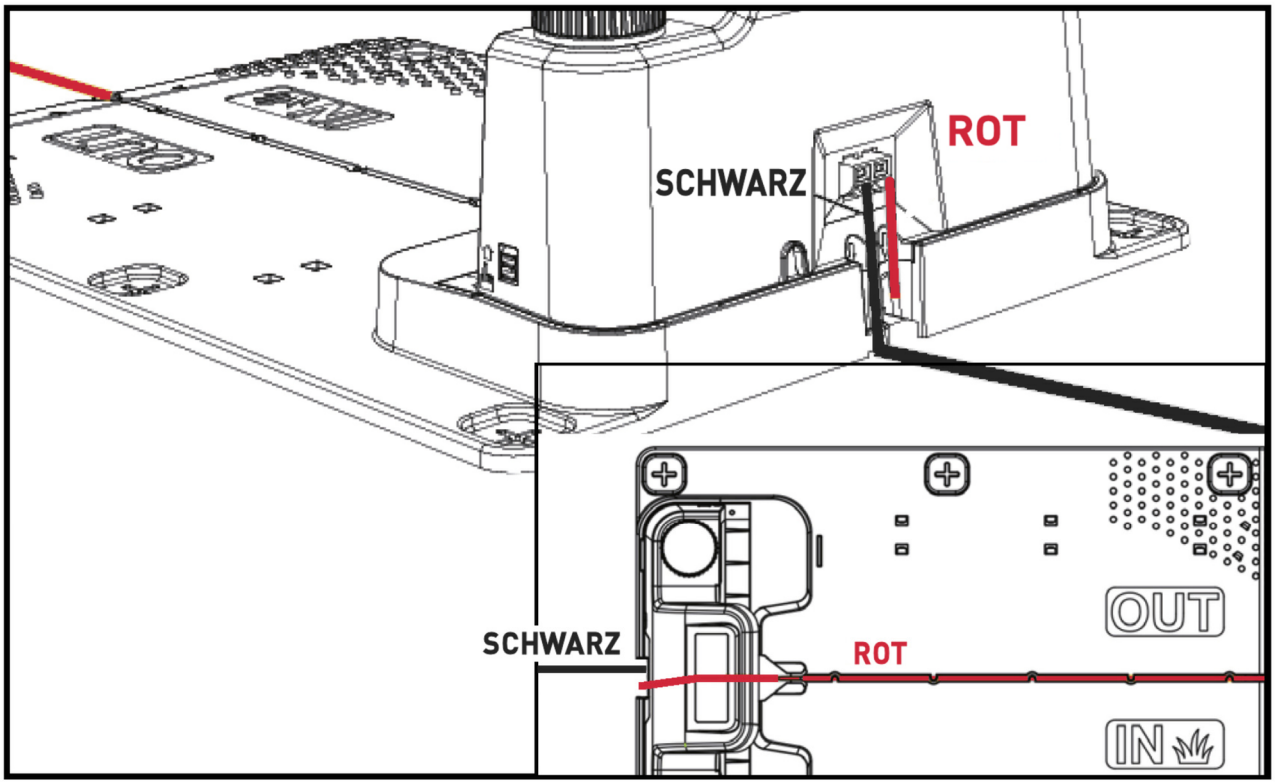
Stellen Sie sicher, dass Sie möglichst mindestens 1 Meter zusätzliches Kabel zur Verfügung haben, bevor sie überschüssiges Kabel abtrennen.

Entfernen Sie mithilfe einer Cripmzange an jedem Ende 10 mm Isoliermaterial. Verdrillen Sie die Litzen.



Nun können Sie die beiden Enden des Begrenzungskabels anschließen.

Stecken Sie das unter der Laufplatte verlaufende Begrenzungskabel in den roten und das von hinten kommende Kabel in den schwarzen Anschluss. Wenn der Fehlercode E1 ausgegeben wird, dann sind die Kabelenden mit den falschen Anschlüssen verbunden (vertauschen Sie sie).



Wichtig: Vermeiden Sie, dass mehr als 2 Meter gewickeltes Kabel in der Nähe der Ladestation liegen, da dies das Signal stören kann. Es empfiehlt sich, anfänglich zusätzlich ungefähr 1–2 m Überschusskabel hinter der Ladestation zur Verfügung zu haben, das etwas von der Ladestation entfernt (schief dahinter, von der Mähfläche abgewandt) deponiert wird, sodass Sie über Kabel verfügen, wenn Sie später das Begrenzungskabel (im Fall eines Bruchs) reparieren oder kleinere Anpassungen an der Platzierung des Kabels vornehmen müssen, wozu zusätzliche Kabellänge erforderlich sein kann. Testen Sie, ob der Roboter durch die Platzierung des Kabelüberschusses gestört wird (kehrt der Roboter problemlos zur Ladestation zurück?). Wenn es ein Problem gibt, ändern Sie die Lage des Kabelüberschusses. Wenn Sie sicher sind, dass der Roboter problemlos läuft und das Begrenzungskabel perfekt verlegt ist, können Sie die Länge des Kabelüberschusses auf rund 20–30 cm kürzen.

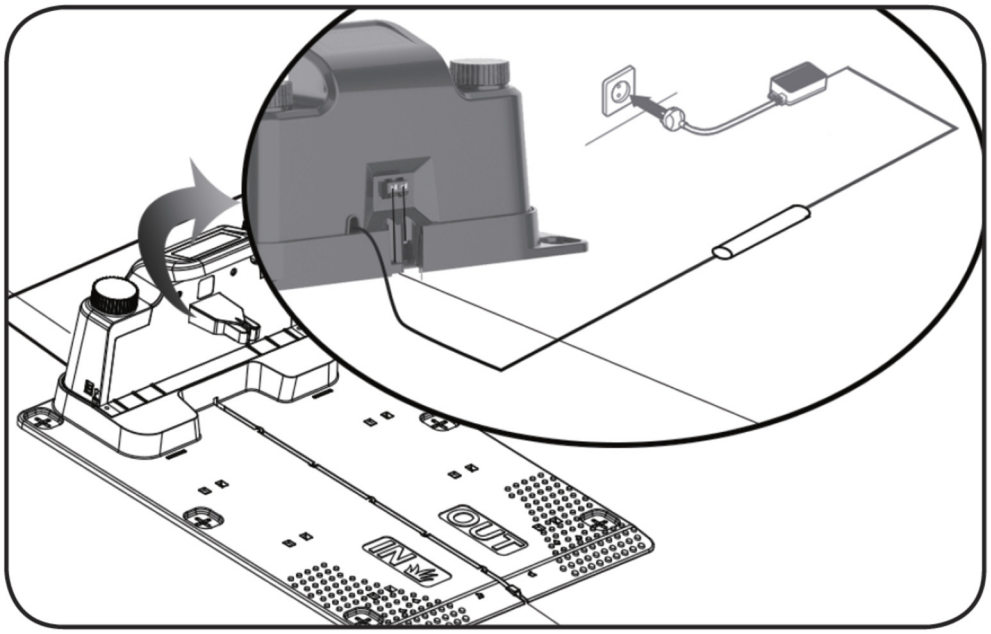
Anschlusshülse zum Verwenden oder Verlängern des Kabels
Bei Reparatur eines Kabelbruchs oder zur Verlängerung des Kabels ist es wichtig, dass eine wasserfeste Anschlusshülse (aus Silikon) verwendet wird.
Isolieren Sie rund 7–10 mm des Kabels ab, bevor Sie es in die Silikonhülse stecken (isolierter Draht darf sich nicht außerhalb der Verbindungshülse befinden). Drücken Sie dann das blaue Teil herunter, um die Silikonhülse zu versiegeln. Dabei wird etwas Silikon aus der Verbindungsmuffe quellen. Die Hülsen sollte im Rasen platziert werden, sodass sie nicht von den Mähmessern erfasst werden können.

Silikonhülsen sind nicht inbegriffen. Diese sind bei Bedarf erhältlich unter www.texas.dk. Siehe Abschnitt 22 „Zubehör“.

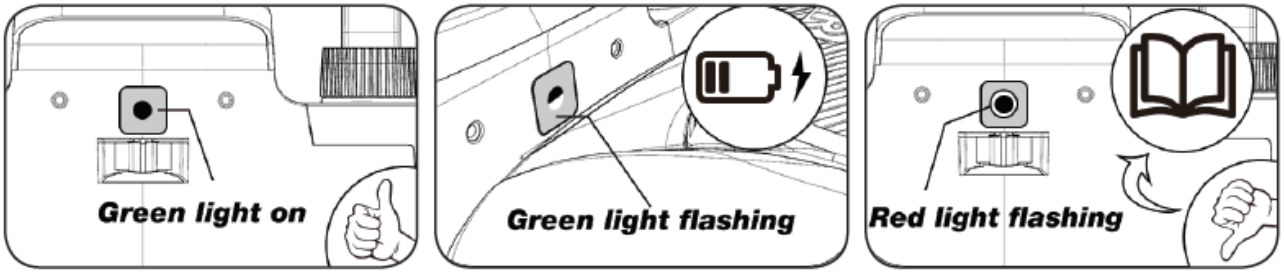


8. Schließen Sie die Ladestation an die Stromquelle an

Jetzt kann die 230 V Stromversorgung an die Ladestation angeschlossen werden.



Eine kleine LED-Leuchte geht an. Wenn die Diode grün leuchtet, ist alles in Ordnung und das Begrenzungskabel richtig verbunden.



Wenn die Diode nicht leuchtet, kontrollieren Sie zuerst, ob der 230 V Stromanschluss richtig verbunden und eingeschaltet ist. Wenn die LED nicht konstant grün leuchtet oder blinkt und es kein Problem mit dem 230 V Stromanschluss gibt, führen Sie folgende Problembehebung aus:

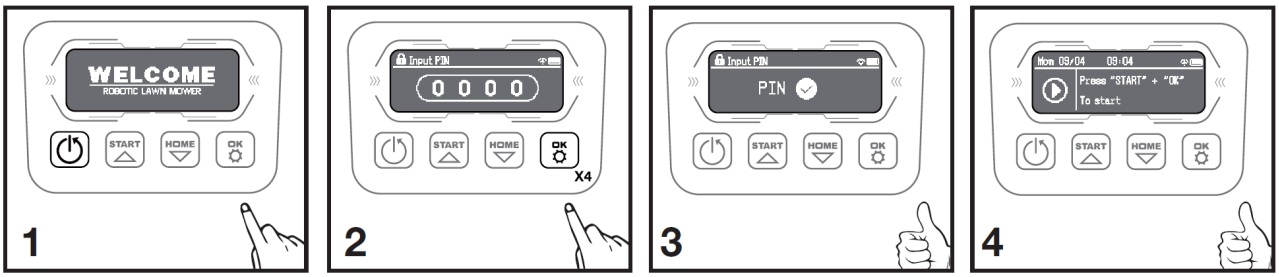
	LED-status	**BEDEUTUNG**
1	Leuchtet grün	Der Begrenzungskabel sind richtig angeschlossen. Roboter ist voll aufgeladen
2	Leuchtet nicht	Vergewissern Sie sich, dass das Netzkabel ordnungsgemäß an das Ladegerät angeschlossen ist und dass das Ladegerät geeignete Stromversorgung angeschlossen ist
3	Blinkt grün	Der Roboter wird aufgeladen
3	Rotes Licht blinkt	Der Begrenzungskabel ist beschädigt oder nicht richtig angeschlossen. Überprüfen Sie, ob die beiden Enden des Begrenzungskabel angeschlossen sind und die Kunststoffhering zuverlässig ist. Überprüfen Sie, ob der Begrenzungskabel nicht abgebrochen ist.

Hinweis: An der Stromversorgung der Ladestation ist möglicherweise ein schwaches Summen zu hören. Dies ist normal.
Modell TMX1600/2000 hat auch eine grüne LED-Diode für WLAN und Super-Link.

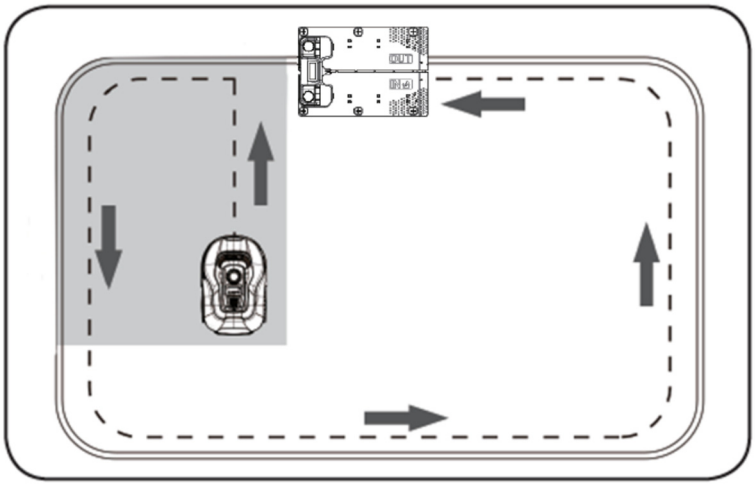
9. Start und Test der Installation

Wenn die LED-Diode konstant grün leuchtet, ist es Zeit, den Rasenmähroboter zu testen:

1. Stellen Sie die Schnitthöhe beim ersten Mähen auf die maximale Höhe (60 mm) ein
2. Entfernen Sie die Mähmesser nötigenfalls, um zu verhindern, dass das Begrenzungskabel zerschnitten wird, falls es nicht ganz flach / straff auf dem Rasen verlegt wurde.
3. Stellen Sie sicher, dass Sie den Ultraschallsensor (TMX1600/2000) in der App ausschalten.
4. Stellen Sie Ihren Mäher in den Arbeitsbereich, mindestens 2 m von der Ladestation entfernt.
5. Drücken Sie ON/OFF, bis sich Mähroboter einschaltet.
   Geben Sie bei der ersten Verwendung den Standard-PIN-Code 0000 ein, indem Sie viermal OK drücken, wenn die Zahl 0 blinkt. (Der PIN-Code kann geändert werden. Siehe Abschnitt 10. Einstellung).



6. Drücken Sie START und dann OK, um mit dem Mähen zu beginnen. Der Roboter fährt jetzt los. Lassen Sie ihn einige Minuten in Betrieb.
7. Drücken Sie auf STOP.
8. Bewegen Sie den Roboter, sodass er auf den Bereich hinter der Ladestation gerichtet ist (in rund 1 m Abstand vom Kabel).
9. Drücken Sie auf HOME und dann auf OK und beobachten Sie, ob der Roboter seinen Weg zur Ladestation findet, in dem er das Begrenzungskabel im Gegenuhrzeigersinn abfährt.



Wichtig: Jetzt können Sie kontrollieren, ob das Kabel optimal verlegt wurde. Folgen Sie dem Roboter auf dem Rückweg zur Ladestation entlang des Begrenzungskabels und kontrollieren Sie, dass er unterwegs nicht mit Hindernissen in Kontakt kommt (hohe Kanten, Äste, Pflanzen usw.) und die Räder immer auf dem Rasen bleiben. Wenn der Roboter gegen ein Hindernis stößt oder dieses berührt, muss das Begrenzungskabel weiter von der Kante entfernt verlegt und der Test erneut durchgeführt werden. Wenn es mehrere Zentimeter Sicherheitsabstand zum nächsten Hindernis / Beet gibt, dann kann das Begrenzungskabel näher an der Kante verlegt werden. Wiederholen Sie den Test und beobachten Sie, ob alles in Ordnung ist. Es empfiehlt sich jedoch, rund um die Kante mindestens 1 cm Sicherheitsabstand zu haben.

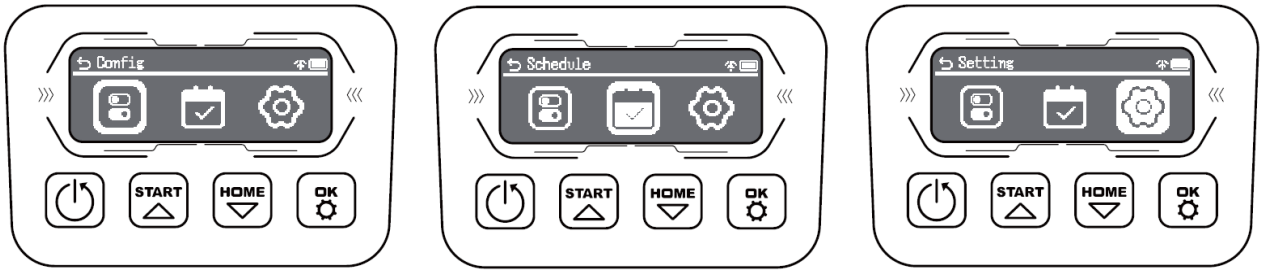
10. Bei der Ladestation beginnt der Roboter die Batterie ganz aufzuladen. Wenn der Roboter nicht in die Ladestation fahren kann, muss wahrscheinlich die Position der Ladestation (oder des Begrenzungskabels davor) geändert werden. Überprüfen Sie auch, dass die Standfläche eben und fest ist.

HINWEIS: Der Roboter schaltet sich von selbst aus, wenn er nach dem Einschalten innerhalb von 30 Sekunden keine Eingabe empfängt.

10. Einstellung

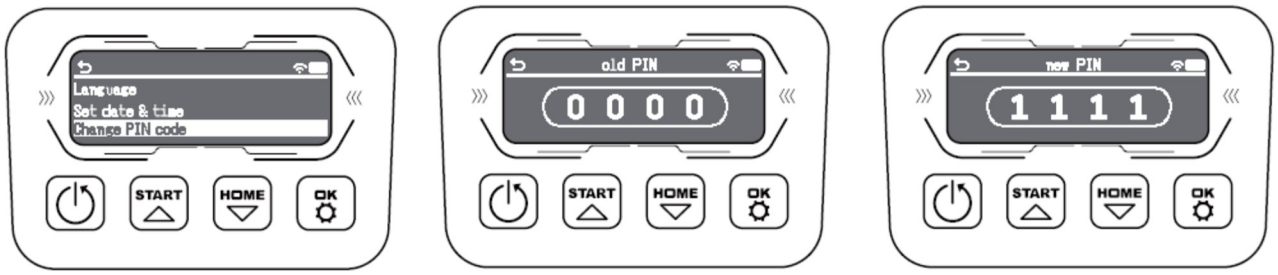
Einstellungen können am einfachsten vorgenommen werden, durch Verbindung des Roboters mit der App einstellen. Beim Verbinden mit der App werden Uhrzeit und Datum automatisch eingestellt. Siehe Abschnitt 14 „Einrichten der App“.

Wenn Sie über das Display auf das Einstellungsmenü zugreifen möchten, müssen Sie den Roboter einschalten, den PIN-Code eingeben und OK drücken. Halten Sie anschließend die „START“-Taste 3 Sekunden lang gedrückt. Sie haben dann Zugriff auf 3 Hauptmenüs:

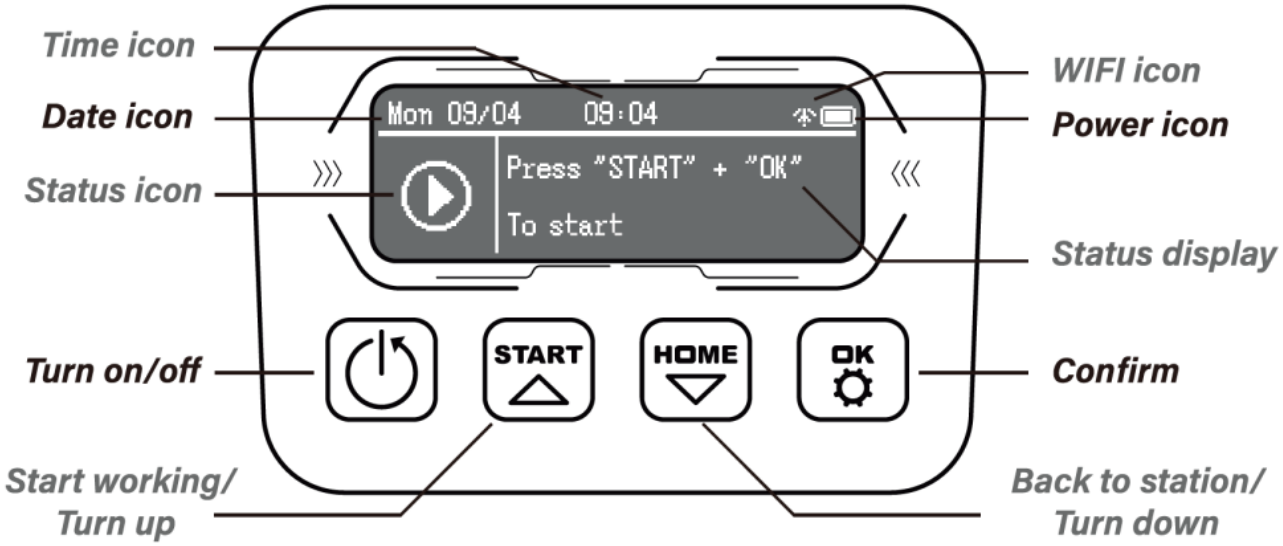


Passworteinstellung

Wenn der Cursor auf „PIN-Code ändern“ steht, drücken Sie die Taste „OK“, um die Passworteinstellungsoberfläche aufzurufen. Das LCD-Display erfordert die Eingabe eines alten Passworts. Drücken Sie zu diesem Zeitpunkt die Tasten „Start“ und „Home“, um die Nummer zu ändern, und drücken Sie zur Bestätigung die Taste „OK“. Wenn das alte Passwort falsch eingegeben wurde, wird die Meldung „Falscher PIN-Code“ angezeigt und die Schnittstelle zur Eingabe des alten Passworts wird umgeleitet; wenn das alte Passwort korrekt ist, wird die Meldung „Richtiger PIN-Code“ angezeigt und Sie werden auf die Seite zur Eingabe des neuen Passworts umgeleitet. Nachdem Sie das neue Passwort eingegeben haben, drücken Sie die Taste „OK“ und zeigen „PIN-Code geändert“ an, bevor Sie zu anderen Einstellungsseiten zurückkehren.



11. Beschreibung der Display



	**On/off Tasten/Abbrechen:** Bei jedem langen Drücken schaltet sich der Roboter entweder ein oder aus. Im Einstellungsmenü fungiert diese Schaltfläche als „Abbrechen“.
	**Start Tasten:** Wenn diese Taste gedrückt wird (+ “OK”), beginnt der Rasenmähroboter seinen Mähzyklus. Diese Taste wird auch als Pfeil nach oben verwendet.
	**Home Tasten:** Wenn diese Taste gedrückt wird (+ „OK“), fährt der Rasenmähroboter automatisch zur Ladestation zurück. Diese Taste wird auch als Pfeil nach unten verwendet.
	**OK Tasten:** Wird verwendet, um Befehle zu bestätigen.
	Wi-Fi Symbol
	Ladezustand Symbol

12. Installieren der App

Der Roboter ist ein IOT-(Internet der Dinge)-Gerät. Damit Sie alle Funktionen nutzen und die Software aktuell halten können, muss die dazugehörige App heruntergeladen und der Roboter über WLAN 2,4 GHz oder Bluetooth 4.0 mit einem Smartphone verbunden werden.

Herunterladen der App
Laden Sie zunächst die kostenlose Roboter-App „**robotic-mower connect**“ herunter. Sie ist zur Verwendung mit
iPhone (iOS 11 oder höher) oder Android-Smartphones (Version 4.4.2 oder höher) geeignet.

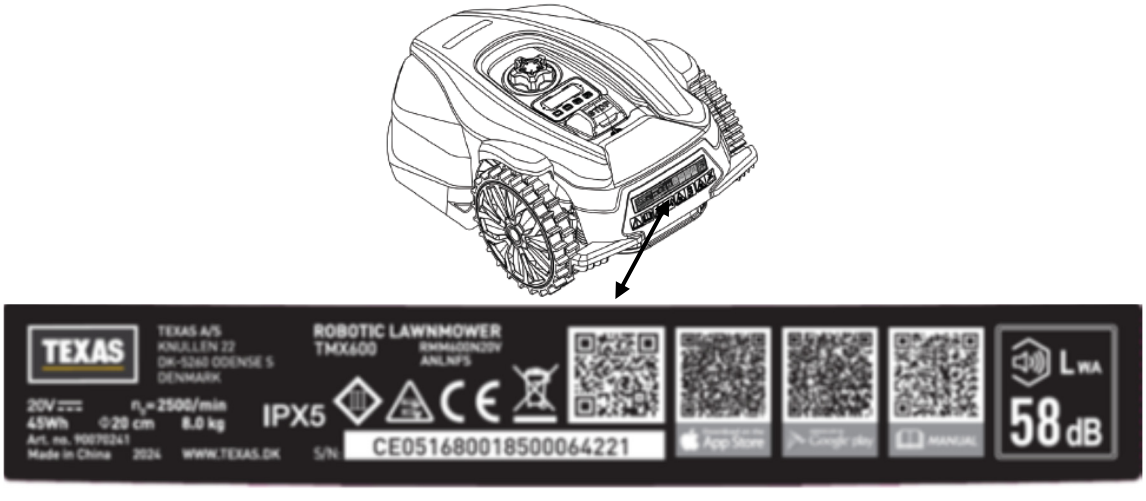
Sie können auch den QR-Code mit der Kamera Ihres Mobiltelefons scannen und so die Website aufrufen (die Kamera zeigt einen Link an, drücken Sie darauf). Drücken Sie bei der angezeigten Website dann auf „Installieren“. So gelangen Sie jeweils im App Store und bei Google Play zur richtigen App:

Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

13. Vorbereiten des Roboters vor der Verbindung

1. Bereitlegen:
- WLAN-Name und Passwort.
- Seriennummer (S/N) des Rasenmähroboters, die auf dem Etikett an der Rückseite des Geräts zu finden ist. Sie können mit der Kamera Ihres Smartphones auch den QR-Code der Seriennummer scannen. Der QR-Code ist (ganz links) auf dem Etikett an der Rückseite platziert.



2. Kontrollieren der WLAN-Einstellungen

- Der Rasenmähroboter funktioniert nur mit 2,4 GHz.
- Stellen Sie sicher, dass Roboter und Smartphone die gleiche WLAN-Frequenz (2,4 GHz) haben. (Viele Heimnetzwerke haben eine 2,4 GHz und eine 5 GHz Frequenz)
- Stellen Sie sicher, dass der Abstand zwischen Mäher, Telefon und Router während dem Verbindungsaufbau so gering wie möglich ist (innerhalb von 10 m sollte meistens in Ordnung sein).

14. Einrichten der App

1. Öffnen Sie die App und klicken Sie auf „Register“ (Registrieren).
2. Geben Sie die E-Mail-Adresse ein und drücken Sie auf „Send“ (Senden), um einen Verifizierungscode zu erhalten. Geben Sie den Code dann (innerhalb von 30 min) ein und geben Sie das gewählte Passwort zweimal ein. Drücken Sie zum Abschluss auf „Register“.

Einrichtung und Verbindung

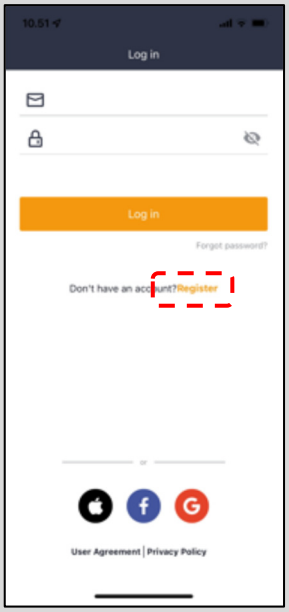
Die Einrichtung ist auf zwei Arten möglich. Über den QR-Code oder manuell.

Verbindung über den QR-Code

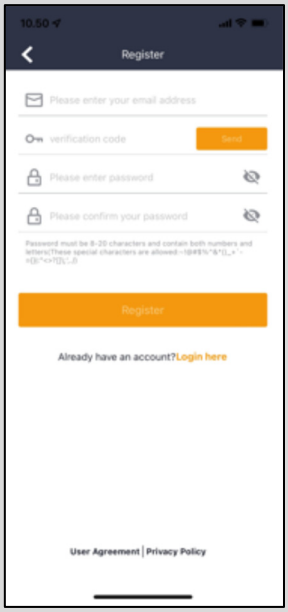
1. Drücken Sie auf den Kreis mit dem +-Zeichen in der Mitte des Bildschirms, um Ihren Roboter hinzuzufügen.
2. Scannen Sie dann den (linken) QR-Code auf dem Aufkleber an der Rückseite des Roboters.
   (Roboter sowie Bluetooth und WLAN auf dem Smartphone müssen eingeschaltet sein) Erlauben Sie den Zugriff der App auf Kamera und Standort des Smartphones.
3. Es wird versucht, die App zu verbinden. Dies kann einige Minuten dauern.
4. Jetzt wird die Seriennummer angezeigt. Geben Sie den PIN-Code für den Roboter ein. Der Code lautet standardmäßig 0000. Wenn Sie aber am Display des Roboters manuell einen anderen PIN-Code ausgewählt haben, ist dieser zu verwenden.
5. Wählen Sie das WLAN-Netz (nur 2,4 GHz) und geben Sie das WLAN-Passwort ein.
6. Der Roboter ist jetzt hinzugefügt und wird in der Übersicht „Devices“ (Geräte) angezeigt. Ein WLAN-Symbol erscheint auf dem Display des Roboters.
7. Zuletzt können Sie den Namen des Roboters eingeben (kann später unter „Settings“ (Einstellungen) geändert werden).

Bei Bedarf können weitere Roboter hinzugefügt werden.

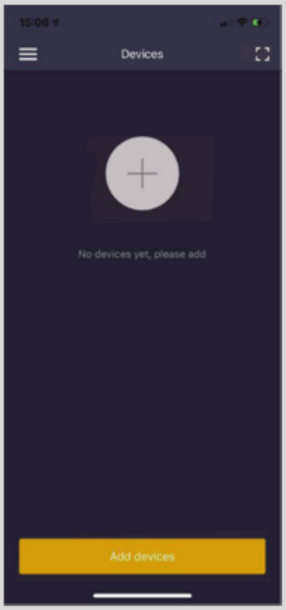
1. Registrieren



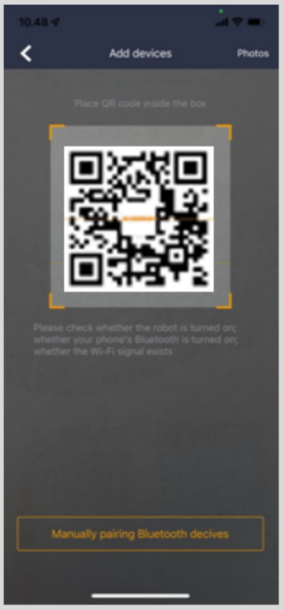
2. Anmeldung erstellen



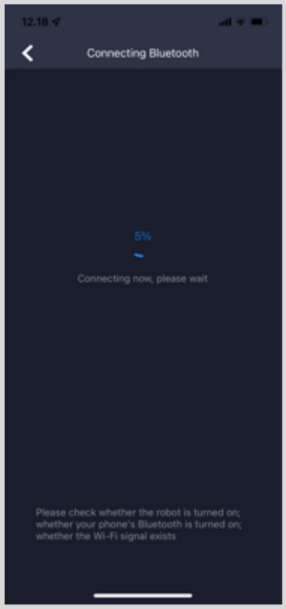
3. Gerät hinzufügen



4. QR-Code am Roboter scannen



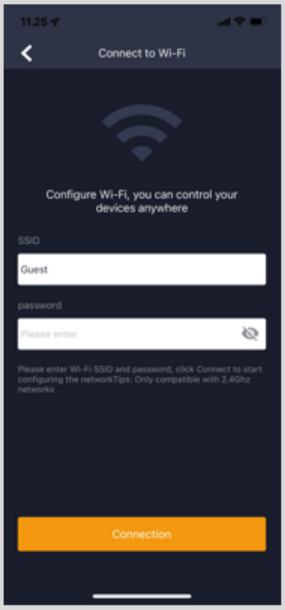
5. Auf Verbindung warten



6. Tasten 0000 als Passwort ein



7. Wählen Sie Netzwerk/passwort



8. Roboter wurde hinzugefüg



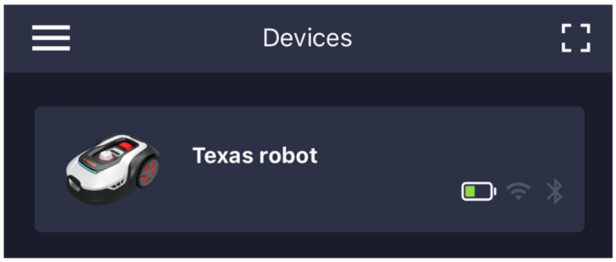
Manuelle Verbindung (ohne QR-Code)

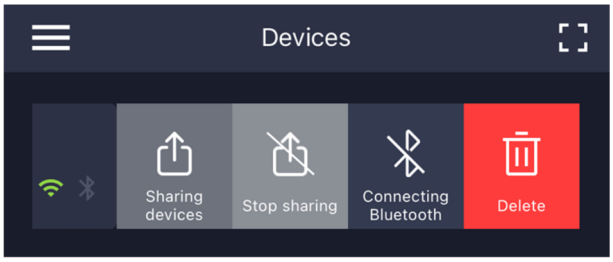
1. Stellen Sie sich neben den eingeschalteten Roboter.
2. Tippen Sie auf den Kreis mit dem +-Zeichen in der Mitte des Bildschirms.
3. Drücken Sie unten auf „Manually pairing Bluetooth devices“ (Bluetooth-Geräte manuell koppeln).
4. Eine Liste von Bluetooth-Geräten wird angezeigt. Wählen Sie „Mower_XXXXXXXX“
5. Jetzt wird die Seriennummer angezeigt. Geben Sie den PIN-Code für den Roboter ein. Der Code lautet standardmäßig 0000. Wenn Sie aber am Display des Roboters manuell einen anderen PIN-Code ausgewählt haben, ist dieser zu verwenden.
6. Wählen Sie das WLAN-Netz (nur 2,4 GHz) und geben Sie das WLAN-Passwort ein.
7. Der Roboter ist jetzt hinzugefügt und wird in der Übersicht „Devices“ (Geräte) angezeigt. Ein WLAN-Symbol erscheint auf dem Display des Roboters.
8. Zuletzt können Sie den Namen des Roboters eingeben (kann später unter „Settings“ (Einstellungen) geändert werden).

Steuern des Roboters mit einem zweiten Smartphone

Wenn Sie den Roboter von einem weiteren Smartphone aus steuern möchten, können Sie dies tun, indem Sie das Gerät teilen:

1. Installieren Sie zuerst die App des Roboters auf dem zweiten Smartphone.
2. Wählen Sie die Übersicht („Devices“ (Geräte)) auf dem Smartphone aus, mit dem der Roboter verbunden ist.
3. Halten Sie den Namen des Roboters gedrückt und streichen Sie nach links.
4. Klicken Sie auf „Sharing Devices“ (Geräte teilen). Ein QR-Code wird angezeigt.
5. Wenn Sie den Kreis mit dem +-Zeichen auf dem zweiten Smartphone auswählen und den Strichcode scannen, wird der Roboter hinzugefügt.
   Am ursprünglichen Telefon (des Eigentümers) kann das Teilen des Roboters mit anderen jederzeit ohne deren Zustimmung beendet werden. Wählen Sie hierzu „Stop sharing“ (Teilen beenden) aus und bestätigen Sie die Auswah





HINWEIS: Wenn der Rasenmähroboter zu einem Bereich des Rasens mit schlechtem oder keinem WLAN-Empfang fährt, werden Befehle von der App erst ausgeführt, wenn der Mäher in einen Bereich mit gutem WLAN-Empfang zurückkehrt.
Das Bluetooth-Symbol leuchtet nur auf, wenn das Smartphone in der Nähe des Roboters und mit diesem verbunden ist. Wenn der Empfang gut ist, kann der Roboter auch dann über WLAN gesteuert werden, wenn Sie nicht zu Hause sind.

15. Nutzung der App

Durch die Nutzung der App werden die Funktionen des Roboterdisplays erweitert. Die wichtigsten dieser Funktionen sind hier zusammengefasst.

Hinweis: Die App wird automatisch mit neuen Funktionen aktualisiert, die nicht in dieser Anleitung beschrieben sind. Details hierzu finden sich in der App.

Startbildschirm

Wenn Sie eingeloggt sind und den Roboter ausgewählt haben, sehen Sie auf dem Startbildschirm eine Übersicht des Roboters mit Angaben zu: Batteriestatus, WLAN-/Bluetooth-Verbindung, Betriebsstatus (Bereitschaft oder Fahrt).

Weiter unter gibt es 4 runde Schaltflächen: RÜCKKEHR – BETRIEB – KANTEN – STOPP

- Wenn der Roboter in Betrieb ist und Sie möchten, dass er nach Hause fährt, drücken Sie erst STOPP und dann RÜCHKEHR.
- Wenn Sie den Roboter manuell starten möchten, drücken Sie erst auf STOP (sodass die Schaltfläche BETRIEB weiß wird) und dann auf BETRIEB.
- Wenn Sie den Roboter im Kantenschneidmodus starten möchten, drücken Sie erst auf KANTEN.
  Diese Funktion funktioniert nur, wenn der Roboter in der Ladestation geparkt ist.
- Die Schaltfläche STOPP muss im Allgemeinen zuerst gedrückt werden, bevor Sie RÜCKKEHR oder BETRIEB auswählen können.

Batteriezustand

Beachten Sie, dass der Batteriezustand üblicherweise 9X % (und nicht 100 %) beträgt und dieser Wert langsam abnimmt. Dies ist völlig normal und geschieht, um die Batterie zu schützen und ihre Lebensdauer zu verlängern (es ist nicht optimal, die Batterie jedes Mal 100% zu laden). In der Ladestation wird die Batterie nachgeladen, sobald der Status unter 90% fällt.

Zeitplan

Unter „Schedule“ (Zeitplan) können Sie die geplanten Mähzeiten sehen und einstellen, wann der Roboter arbeiten soll.

- Tippen Sie auf „Edit“ (), um den Zeitplan zu bearbeiten.
- Tippen Sie auf den Wochentag, an dem der Roboter arbeiten soll.
- Wählen Sie dann die Startzeit und die Endzeit aus und drücken Sie auf „Confirm“ (Bestätigen).
- **Kantenschnitt**: In der obersten Zeile (unter „Edit“) können Sie bei „Edge“ ein blaues Häkchen setzen, wenn Sie möchten, dass der Roboter beim ersten Start die Kanten mäht. Der Roboter fährt dann das ganze Begrenzungskabel ab und mäht daran entlang. (Beachten Sie, dass der Roboter einen ungemähten Grasrand stehen lässt, da das Messer aus Sicherheitsgründen nicht bis ganz an die Kante schneiden kann.) Wenn Sie den Roboter manuell über START + OK auf dem Display starten, wird der Roboter keinen Kantenschnitt ausführen. Damit es keine Fahrspuren gibt, empfiehlt es sich, „Edge“ nur an wenigen Tagen der Woche auszuwählen.
- Wenn ein Zeitplan (orangefarben) festgelegt ist, können Sie auch die Start-/Endzeiten ändern, indem Sie auf „Edit“ drücken, den Finger auf den orangefarbenen Bereich halten und dann nach oben oder unten streichen.
- Drücken Sie auf „Save“ (), wenn der Zeitplan abgeschlossen ist.



Wenn Sie eine große Rasenfläche haben, muss der Roboter öfter arbeiten als bei einem kleineren Rasen.
Wenn Ihr Rasen nahe an der maximalen Kapazität (m^2) des Roboters liegt, muss er wahrscheinlich jeden Tag für längere Zeit arbeiten. Die Auslegung des Rasens hat auch einen Einfluss darauf, wie oft der Roboter arbeiten muss, um das Gras kurz zu halten. Eine zusammenhängende quadratische Rasenfläche ohne Hindernisse ist schneller gemäht als ein Rasen mit engen Passagen und vielen Hindernissen, da der Roboter hier mehr Zeit zum Anhalten und für Richtungsänderungen benötigt.

Es empfiehlt sich, verschiedene Zeiteinstellungen auszuprobieren und das Ergebnis zu betrachten. Der Roboter sollte nicht mehr arbeiten als nötig, um Fahrspuren auf dem Rasen zu vermeiden.
Während der Wachstumszeiten und wenn es ziemlich oft regnet, muss der Roboter öfter arbeiten, während Trockenzeiten hingegen weniger.

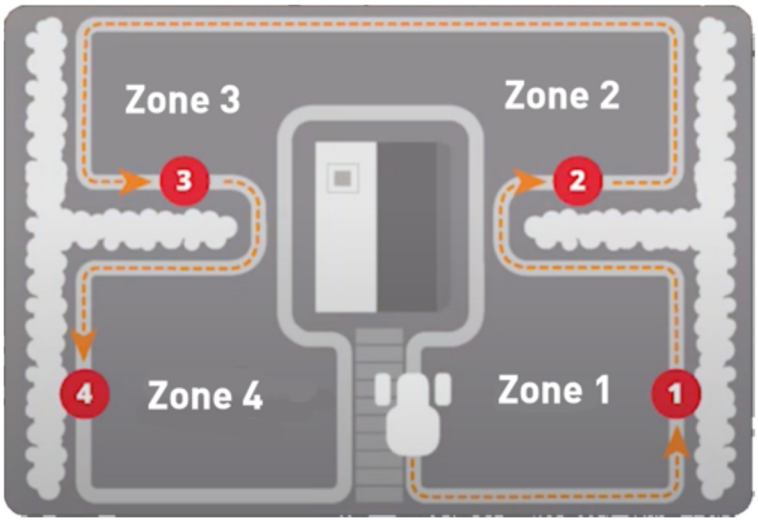
Es empfiehlt sich auch, den Roboter möglichst dann laufen zu lassen, wenn das Gras trocken ist. Zu manchen Zeiten ist das Gras am Anfang und am Ende des Tages feucht. Nachmittage sind üblicherweise die beste Zeit.

Einstellungen

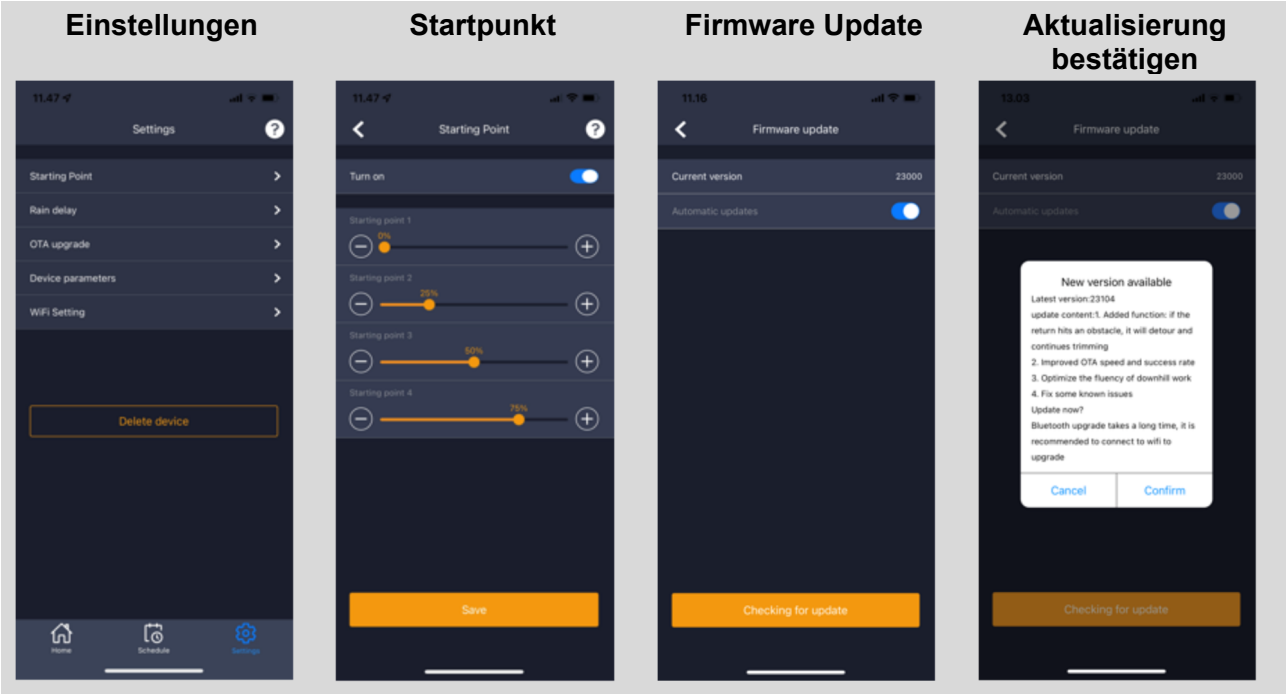
Unter den Einstellungen gibt es mehrere wichtige Funktionen, die man sich ansehen sollte.

- **Startpunkt**:
  Statt den Roboter immer am selben Ort starten zu lassen, können Sie eine Funktion aktivieren, um 4 individuelle Startpunkte festzulegen. Wenn Sie diese Funktion aktivieren, fährt der Roboter standardmäßig 4 Orte entlang des Begrenzungskabels an. Dies hilft teils dabei sicherzustellen, dass der Roboter verschiedene Strecken abfährt und jeden Bereich besser abdeckt. Besonders von Vorteil ist es jedoch, wenn Sie mehrere Zonen haben, die durch schmale Passagen getrennt sind. Hier können Sie sicherstellen, dass der Roboter z. B. zuerst in Zone 1 beginnt, beim zweiten Mal in Zone 2 usw. Siehe Abbildung. Wenn die Einstellung auf 0 % steht, beginnt der Roboter zu mähen, sobald er aus der Ladestation fährt. Bei 25 % fährt er rund 25 % der Gesamtlänge des Begrenzungskabels ab und beginnt von dort aus. Ebenso verhält es

sich bei den übrigen Einstellungen. Der Roboter lernt von selbst, wie lang das Begrenzungskabel ist. Wenn der Kantenschnitt aktiviert ist, fährt der Roboter das ganze Begrenzungskabel ab und mäht die Kante jeden Tag zuerst, bevor er den ausgewählten Startpunkten folgt.



- **Regenverzögerung**:
  Der Roboter hat oben auf der Abdeckung einen Regensensor, der standardmäßig aktiviert ist. Wenn der Regensensor am Roboter Wasser detektiert, stoppt der Roboter den Mähvorgang, kehrt in die Ladestation zurück und wartet (ab der letzten Nässeerfassung) 3 Stunden, bevor er fortfährt, sofern er sich noch in der eingeplanten Arbeitszeit befindet. Die standardmäßige Wartezeit von 3 Stunden kann in Stunden und Minuten geändert werden. Die Änderung der Wartezeit wird durch Drücken auf „Save“ (Speichern) bestätigt. Wenn 00H 00M ausgewählt oder die Funktion deaktiviert ist, mäht der Roboter auch, wenn es regnet.
- **Firmware Update:**
  Bei dieser Menüoption lässt sich die Firmware des Roboters aktualisieren.
  Drücken Sie auf „Checking for update“ (nach Aktualisierung suchen). Wenn es eine Aktualisierung gibt, wird eine Nachricht eingeblendet und vor der Installation um Bestätigung gebeten. Drücken Sie auf „Confirm“ (Bestätigen), um fortzufahren. Die Aktualisierung wird auf das Telefon heruntergeladen (dauert einige Minuten) und an den Roboter gesendet, wenn er sich innerhalb der WLAN-Reichweite befindet. In der App wird angezeigt, wenn die Aktualisierung abgeschlossen ist.
- **Geräteparameter**:
  In diesem Menü sind die Geräteinformationen zu finden (Modellname und Seriennummer).
  Hier ist es möglich, den Namen des Roboter zu ändern.
- **WLAN-Einstellungen**:
  Hier können Sie den Roboter mit einem neuen WLAN-Netzwerk verbinden.



Sprache ändern

Standardmäßig ist die Sprache so eingestellt, dass sie zur Sprache des Mobiltelefons passt. Ist diese Sprachoption nicht vorhanden, ist Englisch Standardsprache. Die Sprache kann im Menü ⚙ oben rechts unter „App-Einstellungen“ ☰ geändert werden.

Anmelden bei der App

Auf dem Startbildschirm der App gibt es ein Protokoll, dass alles aufzeichnet, was der Roboter täglich tut.
Wenn etwas Unerwartetes geschieht, ist es mitunter eine gute Idee, sich diese Aufzeichnungen anzusehen.

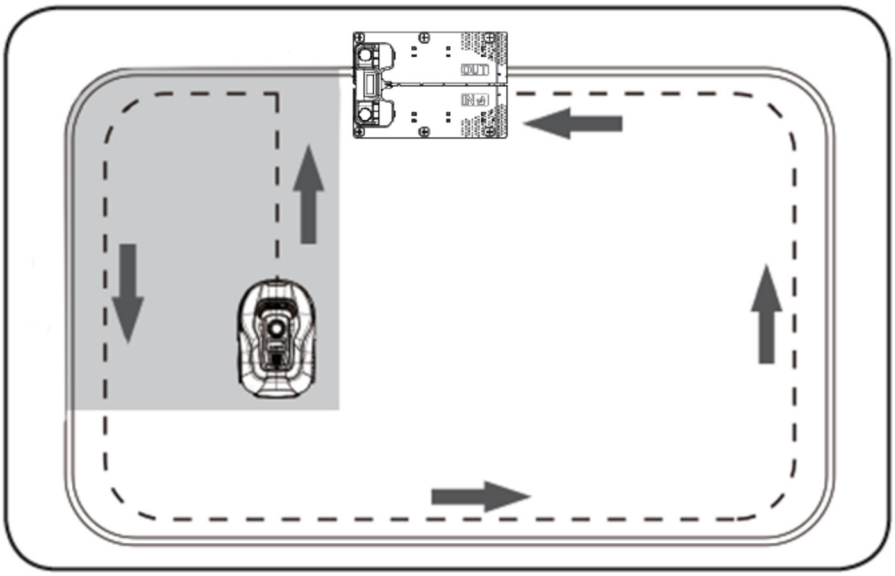


16. Funktionsweise der Rasenmähroboter

Grundlegende Funktionsprinzipien des Mähroboters
Der Rasenmähroboter wählt eine zufällige Fahrtrichtung. Er mäht also nicht nach einem bestimmten Muster, sondern fährt wahllos durch den Garten. Dies hat den Vorteil, dass der Roboter im Laufe einer Mähwoche die gesamte Rasenfläche innerhalb des Begrenzungskabels mäht

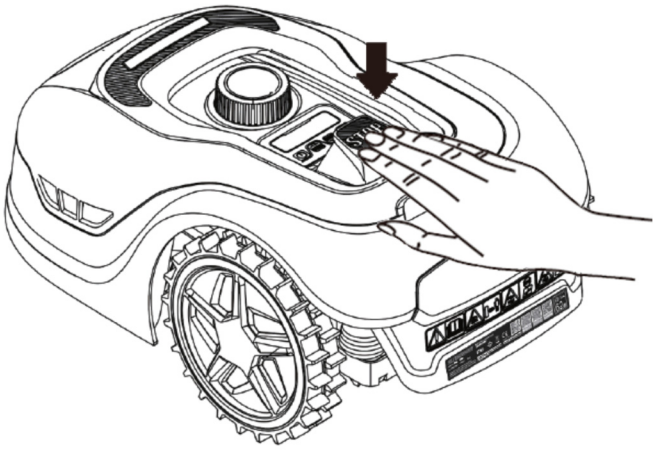


Zurück zur Ladestation
Sobald die Batterie des Rasenmähroboters entladen ist, fährt der Roboter automatisch zum Begrenzungskabel und danach (ohne zu mähen) gegen den Uhrzeigersinn zurück zur Ladestation. Nach einer vollständigen Aufladung setzt es seinen Mähzyklus wieder auf.



Erkennen des Begrenzungskabels
Wenn sich der Rasenmähroboter dem Begrenzungskabel nähert, registrieren die Sensoren, die vorne am Gehäuse installiert sind, das Kabel. Der Roboter überschreitet das Begrenzungskabel mit den Vorderrädern um ca. 10-12 cm, um ein optimales Mähergebnis zu erzielen. Dies muss der Nutzer berücksichtigen, wenn er das Begrenzungskabel im Garten verlegt.

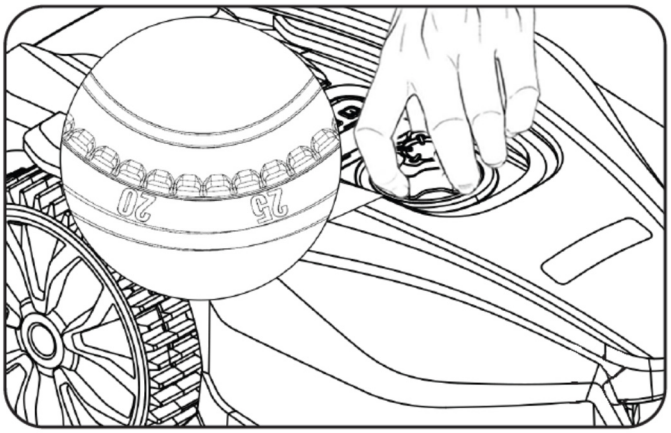
Mähen toppen
Aktivieren Sie die „STOP”-Taste, falls Sie den Rasenmähroboter während des Mähbetriebes oder zurück zur Ladestation anhalten möchten.



Einstellen der Schnitthöhe
Der Rasenmähroboter kann auf eine Schnitthöhe zwischen 20 und 60 mm eingestellt werden. Falls das Gras höher als 60 mm ist, muss es mit einem normalen Rasenmäher gemäht werden, da die Messer des Roboters sonst überlastet werden und ein sehr schlechtes Mähergebnis erzielen.

Es kann vorteilhaft sein, die Schnitthöhe zunächst auf 60 mm einzustellen und sie dann schrittweise abzusenken, bis die gewünschte Gras Höhe erreicht ist. Normalerweise wird eine Schnitthöhe von 30-40 mm empfohlen.

Die Schnitthöhe wird durch Drücken auf die Schaltfläche STOP eingestellt (wenn der Roboter in Betrieb ist). Wenn der Roboter geparkt ist, kann die Schnitthöhe angepasst werden, indem der Höhenstellknopf oben auf dem Roboter (siehe Abbildung) gedreht wird. Der Rasenmähroboter kann auch feuchtes Gras mähen, dies führt aber zu mehr Grablagerungen an der Unterseite, mehr Reibung der Messer und einem höheren Geräuschpegel. Außerdem erhöht sich das Risiko, dass der Roboter steckenbleibt. Entfernen Sie das Gras mit einer weichen Bürste. (Schalten Sie den Roboter IMMER erst aus, bevor Sie an den Messern arbeiten.)





Schnittbegrenzungen für Rasenmähroboter
Wenn Sie und Ihr Nachbar beide einen TEXAS Rasenmähroboter haben, ist es zum Vermeiden von Signalinterferenzen wichtig, dass die Begrenzungskabel mindestens 1 Meter Abstand haben.

Außerdem ist es wichtig, dass die Ladestation mindestens 10 Meter vom Begrenzungskabel des Nachbarn entfernt ist.
Wenn Ihr Nachbar einen Rasenmähroboter eines anderen Herstellers hat, ist es möglicherweise nötig, 2 Meter Abstand zum Begrenzungskabel des Nachbarn einzuhalten, um Störungen zu vermeiden.

17. Regensensor

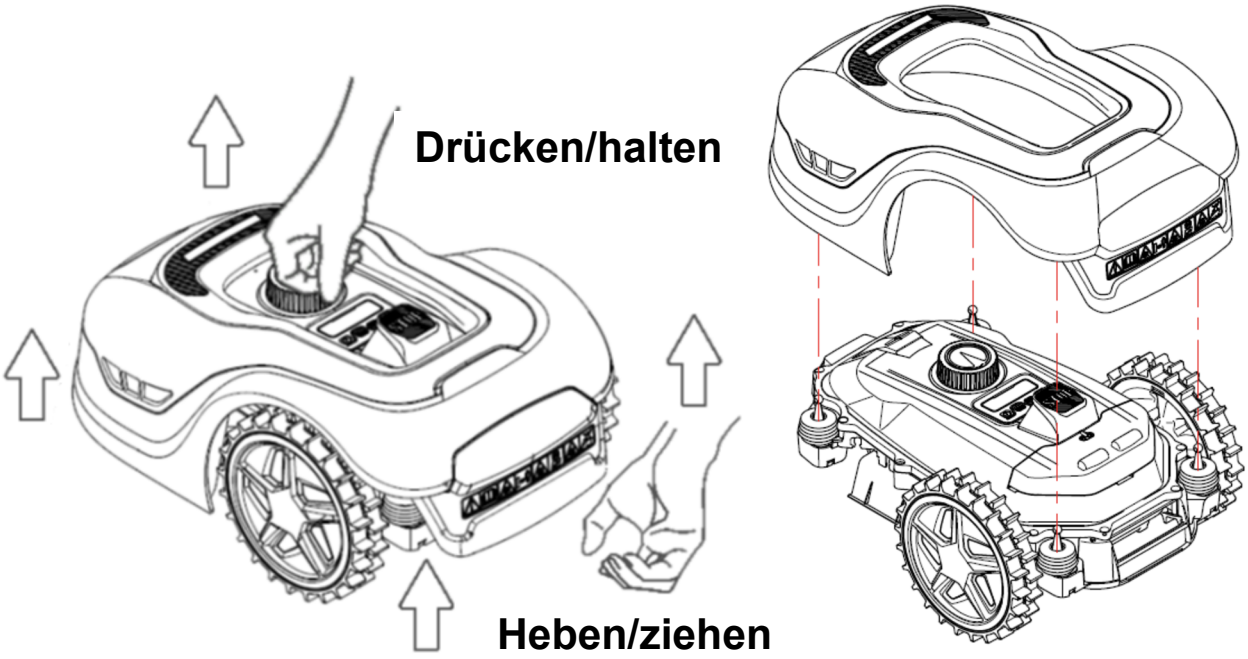
In den Roboter ist ein Regensensor verbaut. Wenn Wasser erfasst wird, stoppt der Roboter die Arbeit, kehrt in die Ladestation zurück und wartet 3 Stunden. Die Einstellung des Regensensors ist innerhalb der App möglich. Siehe Abschnitt 15 „Nutzung der App".

18. Handhabung des Rasenmähroboters

Entfernen der Abdeckung (nur TMX600 / TMX1000 / TMX1300)

Die obere Abdeckung kann bei Bedarf abgenommen werden. Gehen wie folgt vor:

1. Drücken Sie den Höhenstellknopf des Roboters nach unten (und halten Sie hin gedrückt):
2. Fassen Sie die Unterseite der oberen Abdeckung an einer der hinteren Ecken und ziehen Sie sie nach oben, bis sie sich löst.
3. Fassen Sie dann die gegenüberliegende Ecke und ziehen Sie sie nach oben, sodass sie sich löst.
4. Wiederholen Sie dies an den vorderen Ecken (eine nach der anderen).
5. Ist die obere Abdeckung an allen Ecken gelöst, kann sie abgenommen werden (es sind keine Kabel damit verbunden).

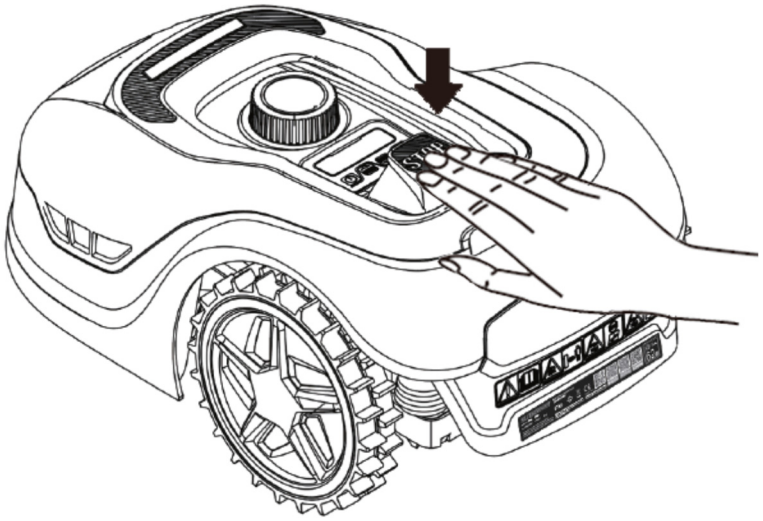


Befestigen der Abdeckung

1. Platzieren Sie die Abdeckung auf dem Rasenmähroboter. Blicken Sie durch das Loch über dem Display und stellen Sie sicher, dass die Löcher an den beiden hinteren Ecken über den beiden Stäben am Roboter liegen.
2. Drücken Sie die Abdeckung fest erst auf einen dann auf den anderen der beiden Stäbe, indem Sie genau darüber auf die Abdeckung drücken.
3. Wiederholen Sie dies über den beiden vorderen Stäben des Roboters (eine Ecke nach der anderen).

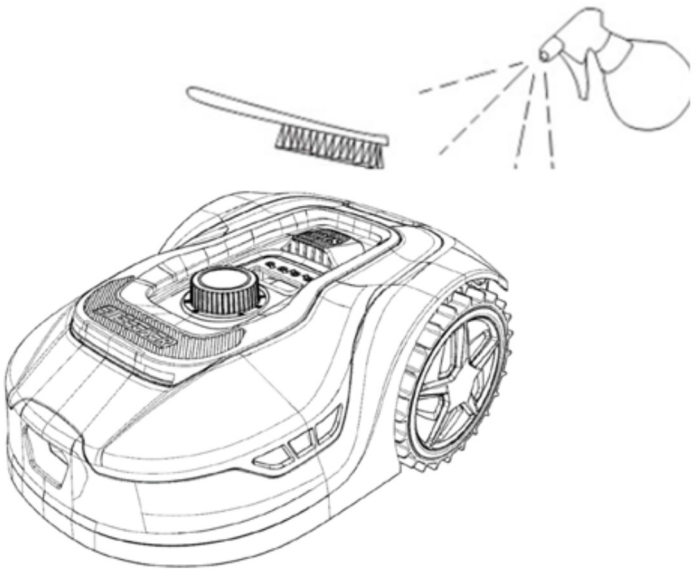
Transport und Bewegung des Roboters

1. Tragen Sie den Roboter an den Griffen unter dem hinteren Ende. Heben Sie den Roboter nie an der Kante der Abdeckung an, da sich der Roboter daraus lösen und zu Boden fallen kann.
2. Wir empfehlen, Rasenmähroboter über größere Entfernungen im Originalkarton zu transportieren.
3. Wenn der Roboter aus dem Mähbereich entfernt oder eingestellt werden soll, muss die große, rote „STOP”-Taste aktiviert werden (siehe die Abbildung).
4. obald die „STOP”-Taste aktiviert ist, muss der Hauptschalter in die Position „OFF” gedrückt werden. Erst jetzt darf der Roboter vollständig angehoben werden.



19. Reinigung und Einbau von Ersatzteilen

Sie müssen Ihren Rasenmähroboter sauber halten, um seine Lebensdauer zu verlängern. Der Roboter bewältigt Hänge leichter, wenn die Räder sauber sind und korrekt funktionieren. Zudem wird ein viel schöneres Mähergebnis erzielt, wenn die Messer scharf sind und korrekt funktionieren (schalten Sie stets den Hauptschalter aus, wenn an den Messern gearbeitet wird).



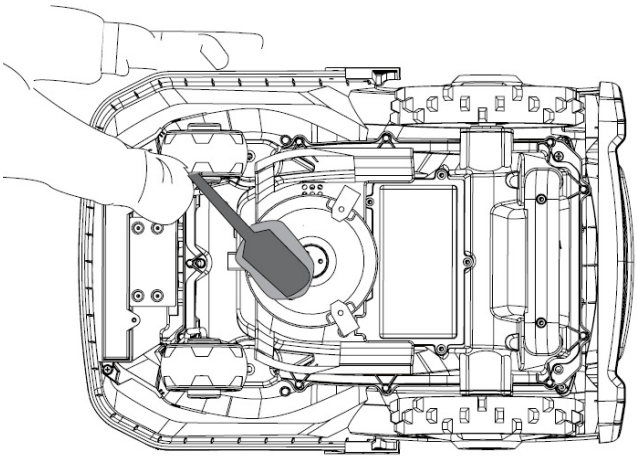
Reinigung der Kunststoffabschirmungen

Der Roboter darf nicht mit einem Schlauch oder einem Hochdruckreiniger abgespritzt werden, damit die Elektronik und die Batterie nicht beschädigt werden. Wir empfehlen, Gras und anderen Schmutz mit einer weichen Bürste zu entfernen. Ein Wasserzerstäuber kann dabei helfen, den Schmutz zu lösen.

Gras kann sich auch rund um die 4 Sensorstäbe unter der oberen Abdeckung festsetzen. Entfernen Sie die obere Abdeckung (siehe Abschnitt 20 „Handhabung des

Rasenmähroboters“) und entfernen Sie das Gras vollständig mit einer weichen Bürste. Bewegen Sie die 4 Sensorstäbe von Hand, um sicherzustellen, dass sie in Ordnung sind.

Reinigung der Unterseite



Verwenden Sie sicherheitshalber Arbeitshandschuhe!
Die Unterseite des Rasenmähroboters, vor allem der Bereich der Messer, muss mindestens einmal wöchentlich (und gerne öfter) gereinigt werden.
Vergessen Sie nicht, zunächst den Hauptschalter auszuschalten.
Legen Sie den Roboter auf die Seite.
Entfernen Sie das Gras mit einer weichen Bürste. Dies gewährleistet ein gutes Mähergebnis und reduziert zudem die Mähgeräusche.

1. Kontrollieren Sie, dass der Messerhalter ungehindert rotieren kann.
2. Kontrollieren Sie, dass die Messer ungehindert rotieren können.
3. Kontrollieren Sie, dass sich die Vorderräder drehen lassen und dass sie ungehindert rotieren können.

Wichtig! Eine regelmäßige Reinigung ist unerlässlich, damit der Roboter so funktioniert, wie er sollte! Befolgen Sie unbedingt die oben genannten Reinigungshinweise – und tun Sie dies oft. Gras setzt sich leicht überall ab und kann Sensoren und Funktionen beeinträchtigen. Vor allem vor der Winterlagerung!
Probleme, die durch mangelnde Reinigung verursacht werden, fallen nicht unter die Garantie.

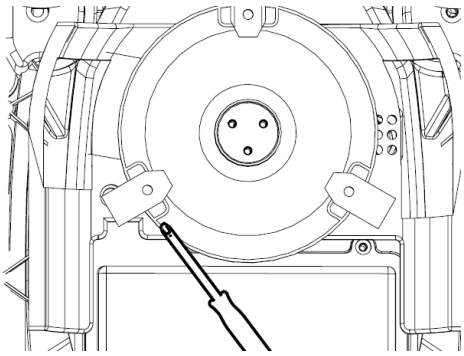
Reinigung der Ladestation

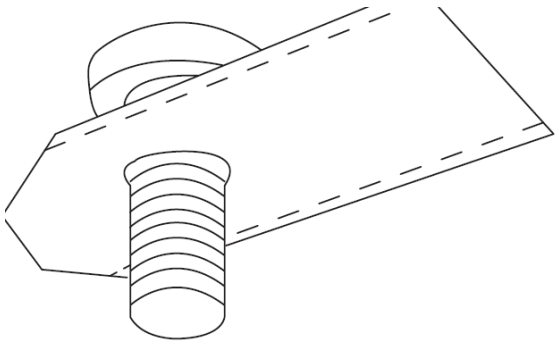
Die Ladestation sollte gleichzeitig mit dem Roboter gereinigt werden.
Entfernen Sie Gras und Erde von der Bodenplatte. Schneiden Sie das Gras ab, das um die Ladestation herum wächst. Verwenden Sie eine einfache Grasschere.
Jeden zweiten Monat sollten die Ladekontakte der Ladestation und des Roboters gereinigt werden. Entfernen Sie Rost oder Grünspan auf den Ladekontakten mit feinem Schleifpapier oder Stahlwolle.

Die Messerklingen

Die Messer haben zwei scharf geschliffene Seiten. Deshalb können sie umgedreht werden, wenn die eine Seite nicht mehr scharf genug ist.
Die Messerklingen können leicht ausgetauscht werden. Sie benötigen lediglich einen Kreuzschlitzschraubendreher (schalten Sie den Hauptschalter aus, wenn an den Messerklingen gearbeitet wird).
Schrauben Sie die Schraube heraus und entfernen Sie Schmutz und Grasreste vom Messerhalter. Ersetzen Sie die Messerklinge durch eine neue Klinge.
Vergewissern Sie sich, dass die Messerschrauben fest angezogen sind.

Beachten Sie bitte: Alle drei Messer müssen gleichzeitig umgedreht oder ausgetauscht werden, um Ungleichgewicht zu vermeiden.





Wichtig: Kontrollieren Sie die Schrauben der Messer, wenn Sie die Messer wenden. Da die Messer durch die Rotation in die Schrauben schneiden, ist es nötig, Schrauben und Messer gleichzeitig auszutauschen. Nur Originalmesser verwenden.
Siehe *Abschnitt* 22 „Zubehör".

20. Aufbewahrung während des Winters

- Beim letzten Mähen im Jahr sollte die Schnitthöhe nicht weniger als 40 mm betragen. Ein kürzerer Schnitt schwächt das Wurzelgeflecht und führt zu gelben Flecken.

- Wir empfehlen, den Rasenmähroboter und der Ladestation während des Winters an einem trockenen und warmen Ort in einem Gebäude aufzubewahren und den Hauptschalter auszuschalten (OFF), um die Batterie zu schonen.
  Laden Sie die Batterie des Rasenmähroboters mit der beiliegenden Ladestation auf, bevor der Roboter den Winter über in einem Gebäude aufbewahrt wird.

- Die Batterie des Rasenmähroboters ist eine wartungsfreie Lithiumbatterie. Ihre geschätzte Lebensdauer beträgt - je nach Verwendung, Umgebung und Wartung während des Winters - bis zu 3-5 Jahre Die Batterie darf keinem Frost ausgesetzt werden!

- Wir empfehlen, auch die Ladestation während des Winters in einem Gebäude aufzubewahren (das Begrenzungskabel muss NICHT aus dem Garten entfernt werden)!

- Der Rasenmähroboter sollte während der Aufbewahrung im Winter 1-2 mal aufgeladen werden (Mindestens alle 3 Monate), damit die Batterie funktionsfähig bleibt. Stellen Sie den Rasenmähroboter in die Ladestation und laden Sie ihn vollständig auf. Stellen Sie den Roboter danach wieder an einen warmen und trockenen Ort in einem Gebäude Wenn diese Ladungen im Winter nicht befolgt werden, besteht die Gefahr, dass die Batterie Kapazität einbüßt oder komplett versagt (nicht von der Garantie gedeckt).

- Kontrollieren Sie, dass alle Bolzen, Schrauben und Muttern korrekt festgezogen sind, da dies die Arbeitsbedingungen des Roboters optimiert.

Frühlingsvorbereitungen

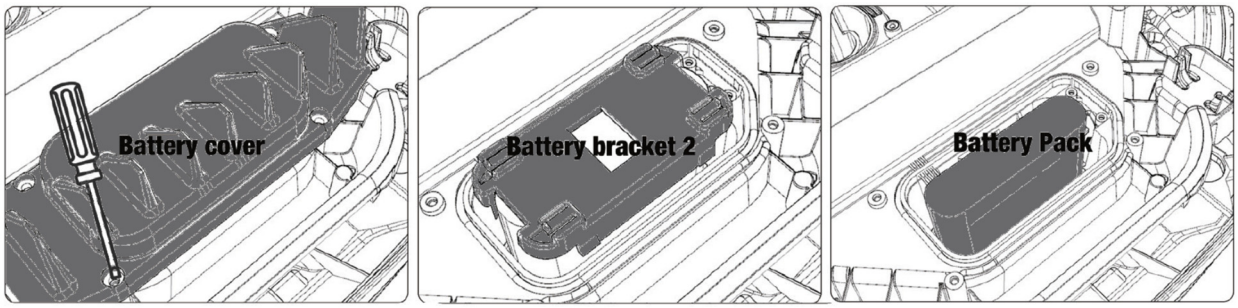
Nach der Wintereinlagerung ist es eine gute Idee, die Ladestecker an der Station und die Ladeplatten am Rasenmähroboter mit einer harten Bürste zu reinigen. Dies verbessert den Kontakt während des Ladevorgangs.

21. Batteriewechsel

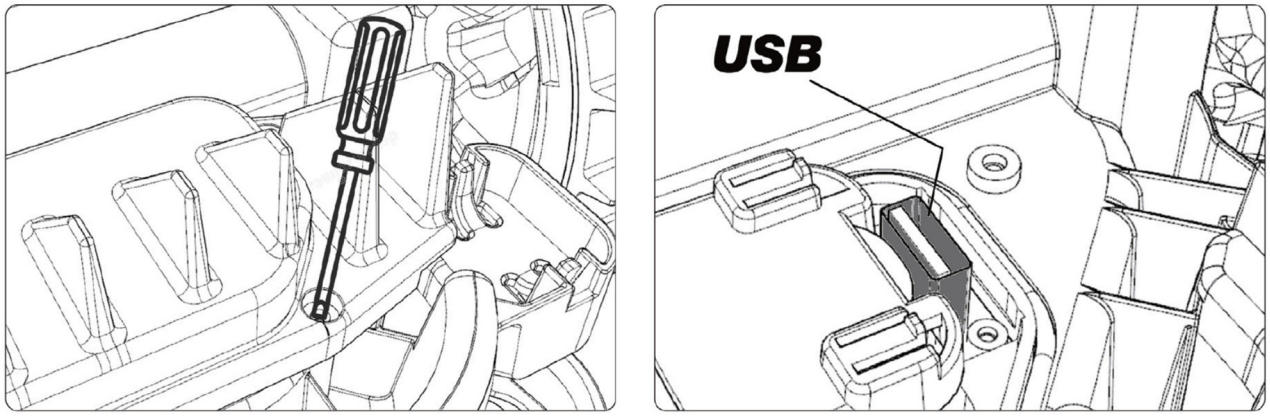
WARNUNG
Schalten Sie den Mäher aus, bevor Sie mit der Arbeit beginnen.

Die Lebensdauer der Batterie hängt von der Arbeitsbelastung, der Wartung und der Aufbewahrung während des Winters ab. Unter normalen Bedingungen beträgt die Lebensdauer bis zu 3-5 Jahre. Die Batterie lässt sich leicht austauschen:

1. Zum Ein-/ Ausbau die Batterie legen Sie den Mähroboter mit der Unterseite nach oben auf eine Werkbank. (Wir empfehlen eine weiche Unterlage, um Beschädigungen am Gehäuse zu vermeiden).
2. Entfernen Sie Gras und Schmutz rund um die Batterieabdeckung, bevor Sie sie abnehmen.
3. Entfernen Sie die Schrauben die Batterieabdeckung und entfernen Sie die Batterieabdeckung
4. Entfernen Sie den Niederhalter die Batterie
5. Ziehen Sie den Akku vorsichtig heraus. HINWEIS: Nicht an den Kabeln ziehen. Lösen Sie die Verriegelung und ziehen Sie die Stecker ab.
6. Setzten Sie die Batterie (ggf. einen neuen Original-Batterie) ein.
7. Bauen Sie den Akku in umgekehrter Reihenfolge wieder ein.



Es gibt einen USB-Anschluss unter dem Batteriedeckel. Dieser USB-Anschluss sollte normalerweise nur von einem zugelassenen Wartungsbetrieb verwendet werden. Er kann aber auch verwendet werden, um die Protokolldatei des Roboters zu entnehmen. Stellen Sie sicher, dass keine Gras oder Schmutz darauf kommt.



22. Zubehör

Es gibt einige Zubehör-/Ersatzteile für den Roboter, die erworben werden können.

Art. Nr.	Beschreibung	Foto
90070223	**Ersatzmesser Satz:** 9 Messer 9 Schrauben	
90070221	**Extra Begrenzungskabel:** **170 m**	
90070222	**Extra Kunststoffheringen** 100 Stücke	
90070224	**Packung Silikonhülsen** Bestehend aus 6 wasserfesten Verbindungshülsen	
90070215 Für TMX 600/1000/1300 _____ 90070216 Für TMX 1600/2000	**Dach für die Ladestation:** Besteht aus 2 Aluminiumständern und einem (halbtransparenten) Sonnendach mit UV-Schutz und lässt sich in die Ladestation integrieren.	

Die Liste der Zubehörteile wird erweitert, auch der Inhalt des aufgeführten Zubehörs kann sich ändern. Die aktuelle Liste der Zubehörteile ist unter TMX Robots bei www.texas-garden.com zu finden.

23. Fehlercodes

Fehlercode	Bedeutung	Abhilfe
E1	Mäher außerhalb des Arbeitsbereiches	1. Überprüfen Sie, ob der Mäher sich im Arbeitsbereich befindet. 2. Stellen Sie sicher, dass die Ladestation ordnungsgemäß an das Ladegerät und das Ladegerät an eine geeignete Stromversorgung angeschlossen ist. Wenn sie ordnungsgemäß angeschlossen sind, sind die Begrenzungsdrähte falsch geklemmt und müssen vertauscht werden.
E2	Radmotor blockiert	1. Schalten Sie den Mäher aus. Bringen Sie den Mäher in einen Bereich, der frei von Hindernissen ist. Drücken Sie die „START“- und dann die „OK“-Taste. 2. Wenn die Fehlermeldung weiterhin angezeigt wird, schalten Sie das Produkt aus. Drehen Sie den Mäher auf den Kopf und prüfen Sie, wodurch die Räder am Drehen gehindert werden. 3. Entfernen Sie die Gegenstände, die das Rad/die Räder blockieren, drehen Sie den Mäher. 4. Drücken Sie anschließend „START-“ und „OK“-Tasten.
E3	Messerscheibe blockiert	1. Schalten Sie den Mäher aus. 2. Drehen Sie den Mäher auf den Kopf und prüfen Sie, wodurch das Messer am Drehen gehindert wird. 3. Entfernen Sie die Gegenstände und drehen den Mäher. 4. Stellen Sie den Mäher in einen Bereich mit kurzem Gras. 5. Drücken Sie anschließend „START“ und „OK“.
E4	Hindernisssensor-Trigger nicht wiederhergestellt	1. Obere Abdeckung ist möglicherweise nicht richtig installiert. Drücken Sie sie fest (auf die 4 Sensorstäbe). 2. Schalten Sie den Roboter aus und bringen Sie ihn auf eine ebene Fläche ohne Hindernisse. 3. Entfernen Sie die obere Abdeckung (siehe Abschnitt 18) und prüfen Sie, ob inwendig vorne 2 runde Magneten nahe der Innenkante beieinander liegen. Wenn die Magneten fehlen, muss die obere Abdeckung ausgetauscht werden. 4. Schalten Sie den Roboter an, drücken Sie auf START und dann auf OK.
E5	Der Mäher wurde angehoben	1. Schalten Sie den Mäher aus. 2. Bringen Sie den Mäher in einen Bereich, der frei von Hindernissen ist. Drücken Sie die „START“- und dann die „OK“-Taste. 3. Wenn die Fehlermeldung weiterhin angezeigt wird, schalten Sie das Produkt aus. Drehen Sie den Mäher auf den Kopf und prüfen Sie, ob etwas die Bewegung der Vorderachse hindert. 4. Entfernen Sie alle Hindernisse, drehen Sie den Mäher aufrecht und schalten Sie ihn ein. Drücken Sie „START“ und dann „OK“.
E6	Überrollsensor wurde ausgelöst.	1. Stellen Sie den Mäher aufrecht. 2. Drücken Sie „START“ und dann „OK“.
E7	Neigungssensoren wurden ausgelöst	1. Schalten Sie den Mäher aus. 2. Bringen Sie den Mäher zu einem Bereich in Ihrem Rasen auf ebenem Boden. 3. Schalten Sie den Mäher ein. Drücken Sie „START“ und dann „OK“.

Fehlercode	Bedeutung	Abhilfe
E8	Andocken/Aufladen fehlgeschlagen	1. Überprüfen Sie, ob vor und nach der Ladestation 1 Meter, ohne Hindernisse und Ecken, Platz zur Verfügung steht. 2. Die Ladestation muss auf ebenem Boden stehen. 3. Stellen Sie den Mäher zum Laden manuell in die Ladestation. Nachdem der Mäher vollständig geladen ist, drücken Sie „START“ und dann „OK“.
E9	Eingeklemmt	1. Stellen Sie den Roboter in einem freien Bereich ohne Hindernisse auf und starten Sie ihn neu.
E11	Kein Grenzsignal	1. Wenn sich der Mäher im Arbeitsbereich befindet, überprüfen Sie die LED-Anzeige der Ladestation. Wenn sie rot leuchtet, stellen Sie sicher, dass die Begrenzungskabel gut mit den Klemmen an der Ladestation verbunden sind. Wenn das Problem weiterhin besteht, überprüfen Sie, ob die Begrenzungskabel geschnitten wurden.
E12	Akku-Fehler	Der Akku könnte defekt sein und muss möglicherweise ersetzt werden. Versuchen Sie, den Roboter-Rasenmäher neu zu starten und überprüfen Sie, ob er funktioniert. Vermeiden Sie extreme Hitze/Kälte.
E13	Lade Fehler	Überprüfen Sie, ob der Ladekopf/-stift an der Ladestation und am Roboter sauber ist.
E14	Überschreitet nutzbaren Bereich	Der Arbeitsbereich überschreitet die Kapazität. Reduzieren Sie die Fläche. Siehe Hinweise in der Bedienungsanleitung.
BP	Akku-Temperaturschutz	1. Schalten Sie den Mäher aus. Bringen Sie den Mäher zu einem Bereich in Ihrem Rasen auf ebenem Boden. 2. Prüfen Sie die Temperatur des Akkus. Ist die Temperatur zu hoch, lassen sie den Akku abkühlen. Ist die Temperatur zu niedrig, warten sie bis die Temperatur höher als 5°C liegt. 3. Starten Sie den Mäher neu. Tritt der Fehler weiterhin auf, ersetzen Sie den Akku.
EE	Fehler unbekannt	1. Starten Sie den Mäher neu. 2. Tritt der Fehler weiterhin auf, kontaktieren Sie Texas.
LOCK	Mehrfache Falscheingabe des Passworts	1. Lassen Sie den Roboter 10 Minuten eingeschaltet. 2. Nach 10 Minuten können Sie das richtige Passwort erneut eingeben.
-	Höherer Geräuschpegel Schlechtes Schneidergebnis	1. Gras hat sich an den Messern festgesetzt, die sich deshalb nicht frei drehen. Schrauben Sie die Messer ab, entfernen Sie das Gras und bringen Sie sie wieder an. 2. Starten Sie den Roboter erneut. Schalten Sie den Roboter aus und warten Sie 10 Sekunden. 3. Schalten Sie den Roboter wieder ein, geben Sie das Passwort ein, drücken Sie auf START und dann auf OK. Wenn der Fehler weiterhin besteht, kontaktieren Sie Texas
-	Der Roboter dreht sich im Kreis	1. Prüfen Sie, ob eines der Räder klemmt. Wenn ja, ist möglicherweise der Rohrsplint dieses Rads gebrochen und muss ausgetauscht werden. Kontaktieren Sie Texas.

Wenn dem Roboter die Energie ausgeht und er nicht gestartet werden kann, tragen Sie ihn zurück in die Ladestation, um ihn aufzuladen, bevor Sie mit der Problembehebung beginnen. Schalten Sie den Roboter für weitere Fehlercodes aus und starten Sie ihn neu. Wenn keine dieser Lösungen das Problem behebt, kontaktieren Sie Texas.

Unabhängig von dem auftretenden Problem empfiehlt es sich immer, erst zu versuchen, den Roboter neu zu starten und zu sehen, ob dies das Problem behebt. Schalten Sie den

Roboter aus, warten Sie 10 Sekunden und schalten Sie ihn wieder ein,

Weitere Hilfe und Problembehebungen erhalten Sie telefonisch von Texas: +45 6395 5555.

24. Technische Daten

Modell	TMX 600	TMX 1000	TMX 1300	TMX 1600	TMX 2000
Art. Nr.	90070241	90070243	90070244	90070245	90070247
Motor specifikationen					
Motor	Akku	Akku	Akku	Akku	Akku
Akku	20V, 2.5 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion	20V, 5.0 Ah Lithium-Ion
Kapazität					
Maximale Kapazität	Up to 600 m^2	Up to 1000 m^2	Up to 1300 m^2	Up to 1600 m^2	Up to 2000 m^2
Ladezeit	120-140 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min
Instrument					
Schnittbreite	20 cm	20 cm	20 cm	22 cm	22 cm
Klingensystem	3 rotierende Klingen	3 rotierende Klingen	3 rotierende Klingen	3 rotierende Klingen	3 rotierende Klingen
Schnitthöhe min-max	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm
Schnitthöhen Positionen	9	9	9	9	9
Höhenverstellung	Zentral	Zentral	Zentral	Zentral	Zentral
Obere Abdeckung	Kunststoff	Kunststoff	Kunststoff	Kunststoff	Kunststoff
Hebesensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Hindernissensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Umkippsensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Neigungssensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Regensensor	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Kartenfunktion in APP	Nein	Ja	Ja	Ja	Ja
Ultraschallsensor	Nein	Nein	Nein	Ja	Ja
Multizonen	Ja	Ja	Ja	Ja	Ja
Zeitplan	1	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto	2 / Auto
Neigung	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%
Zubehör					
Begrenzungskabel	130 m	170 m	200 m	220 m	250 m
Kunststoffheringen	180 Stck.	230 Stck.	250 Stck.	280 Stck.	320 Stck.
Ersatzmesser	6 Stck.	6 Stck.	6 Stck.	6 Stck.	6 Stck.
Ladestation	1 Stck. (28W/1.1A)	1 Stck. (76W/3.0A)	1 Stck. (76W/3.0A)	1 Stck (76W/3.0A)	1 Stck. (76W/3.0A)
Maße					
Länge x Weite x Höhe	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	600 x 470 x 250 mm	600 x 470 x 250 mm
Gewicht	8 kg	8.2 kg	8.2 kg	11 kg	11 kg

25. EU-Konformitätserklärung

Hiermit erklären wir, **Texas Andreas Petersen A/S, Knullen 22, DK-5260 Odense S,**
dass die nachfolgende Maschine den wesentlichen Anforderungen von Arbeitsschutz und Arbeitssicherheit gemäß den nachfolgenden Richtlinien entspricht:

1. Produktbezeichnung: Funktion:	**Robot Rasenmäher, Batteriebetrieben** **Gras schneiden**
2. Typ/Modell:	**Machinentyp:** **TMX600 (RMM600N20V), TMX1000 (RMM900N20V)** **TMX1300 (RMM1200N20V)** **TMX1600 (RML1600L20V), TMX2000 (RML2000L20V)** **Ladegerät: CB03A+CGF251/CB04A+CGF253**
3. Seriennummer:	**CE051680018500000000 - CE051680018799999999**
4. Einschlägige EU Richtlinien:	**Maschinenrichtlinie 2006/42/EC** **Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU** **EMC Richtlinie 2014/30/EU** **Geräuschemissionen Richtlinie 2000/14/EG,** **geändert durch 2005/88/EG** **RoHS Richtlinie 2011/65/EU, geändert d. 2015/863/EU**
5. Angewendete Normen:	**EN 60335-1: 2012+A11: 2014+A13:2017+A1 :2019+** **A2 :2019+A14: 2019 +A15: 2021** **EN 50636-2-107: 2015+A1: 2018+A2: 2020** **EN IEC 55014-1: 2021, EN IEC 55014-2: 2021** **EN 300 328 V.2.2.2, EN 303 447 V1.1.1** **EN 301 489-1 V2.2.3, EN 301 489-3 V2.3.2** **EN 301 489-17 V3.2.4** **ISO 11094:1991, EN ISO 3744:1995, EN ISO 3744:2010,** **IEC 62321-3-1:2013; IEC 62321-4:2013+AMDI:2017** **IEC 62321-5:2013; IEC 62321-6:2015, IEC 62321-8-2017** **IEC 62321-7-1: 2013, IEC 62321-7-2: 2017,** **EN IEC 61000-3-2: 2019+A1: 2021, EN 50419: 2006** **EN 61000-3-3: 2013+A1: 2019+A2: 2021** **EN 60335-2-29: 2021, EN 62233: 2008** **EN IEC 60335-1: 2012+A11: 2014+A13: 2017+** **A1: 2019+A2: 2019+A14: 2019+A15: 2021**
6. Dokumentationsverantwortlicher:	**Johnny Lolk, Knullen 22, DK-5260 Odense S**

TMX600/1000/1300	Gemessener Schalldruckpegel L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX600/1000/1300	Garantierter Schallleistungspegel L_{wA}	**58 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Gemessener Schalldruckpegel L_{pA}	**41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Garantierter Schallleistungspegel L_{wA}	**57 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**

Konformitätsverfahren nach Anhang VI - Richtlinie 2000/14/EG

Texas Andreas Petersen A/S
Knullen 22 • DK-5260 Odense S
24.10.2024



Johnny Lolk
Geschäftsführer

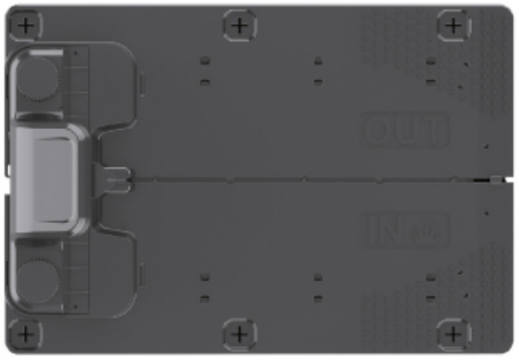
IT - Istruzioni originali

1. Contenuto della confezione 130
2. Pittogrammi di sicurezza 131
3. Norme di sicurezza 132
4. Preparazione prima dell'installazione 134
5. Installazione e posizionamento della stazione di ricarica 135
6. Posa del cavo perimetrale 138
7. Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica 146
8. Alimentare la stazione di ricarica 148
9. Avvio e verifica dell'installazione 149
10. Programmazione 150
11. Descrizione del display 151
12. Installazione dell'app 152
13. Preparazione prima del collegamento al robot 152
14. Configurazione dell'app 153
15. Utilizzo dell'App 155
16. Caratteristiche del robot 159
17. Sensore pioggia 161
18. Manutenzione del robot tagliaerba 161
19. Pulizia e sostituzione di ricambi 162
20. Rimessaggio invernale 164
21. Sostituzione della batteria 165
22. Accessori 166
23. Codici di errore 167
24. Dati tecnici 169
25. Dichiarazione di conformità UE 170

1. Contenuto della confezione



Robot rasaerba



Stazione di ricarica



Viti/picchetti a stazione di ricarica (x6)



Lame aggiuntive (x6)



Filo perimetrale
130m (TMX 600)
170m (TMX 1000)
200m (TMX 1300)
200m (TMX 1600)
250m (TMX 2000)



Wire pegs
x180 (TMX 600)
x230 (TMX 1000)
x250 (TMX 1300)
x280 (TMX 1600)
x320 (TMX 2000)



Alimentazione elettrica



Manuale d'Istruzioni

Dalla propria officina



Pinza mordace



Pinza a crimpare



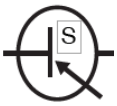
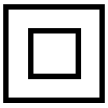
Martello



Righello pieghevole

2. Pittogrammi di sicurezza

AVVISi SUL ROBOT	
	Leggere il manuale d'istruzioni prima dell'uso.
	Mantenere la distanza dal robot rasaerba quando è in azione. Tenere mani e piedi lontani dalle lame. Non mettere mai mani o piedi vicino o sotto la macchina quando il robot rasaerba è in azione.
	Assicurarsi che la macchina sia spenta e che il pulsante di accensione sia impostato su OFF prima di iniziare la manutenzione o l'ispezione della macchina.
	Non sedersi mai sulla macchina.
CE	Marchio di omologazione CE
	Attenzione: Non mettere mani o piedi sotto al piatto di taglio.
	I robot rasaerba o le stazioni di ricarica non devono essere smaltiti con i normali rifiuti domestici, in quanto i prodotti contengono componenti elettronici. Il prodotto deve essere consegnato al centro di raccolta più vicino o ad altre strutture in grado idonee allo smaltimento ci componenti elettronici.
	Livello di rumore garantito.
	Il cavo perimetrale (bassa tensione) non deve essere tirato o tagliato. Prestare attenzione durante il taglio, il taglio dei bordi o la rimozione di erbacce vicino al cavo perimetrale in modo che non venga danneggiato.
AVVISI BATTERIA	
	Non fare entrare mai in contatto diretto l'acqua con la batteria.
	Non esporre mai la batteria al fuoco o ad altra fonte di calore (max 40 ° C)
 Li-ion	Etichetta di riciclaggio. I materiali della batteria possono essere riciclati.

	La batteria del robot rasaerba è del tipo agli ioni di litio. La batteria non deve essere smaltita insieme ai normali rifiuti domestici. La batteria deve essere smaltita negli appositi centri di raccolta e smaltimento.
	AVVISO STAZIONE DI RICARICA
	SMPS (Alimentatore switching)
	Doppio isolamento.
	SMPS (Switch mode power supply) con alimentatore isolante di sicurezza a prova di cortocircuito.

3. Norme di sicurezza

AVVERTENZA: leggere tutte le avvertenze e le istruzioni di sicurezza.

Quando si utilizza il robot tagliaerba è necessario seguire rigorosamente le istruzioni di sicurezza. Leggere attentamente le istruzioni prima di avviare la macchina. Assicurarsi di poter arrestare immediatamente la macchina in caso di incidente. La mancata osservanza delle avvertenze e delle istruzioni di sicurezza può provocare scosse elettriche, incendi e gravi lesioni personali.

Le avvertenze, le precauzioni e le istruzioni descritte in questo manuale di istruzioni non possono coprire tutte le condizioni o situazioni che potrebbero verificarsi. L'utilizzatore deve quindi usare buon senso e cautela nell'utilizzo della macchina.

Generale

- Leggi attentamente il manuale e assicurati di comprendere tutte le istruzioni per l'utilizzatore finale.
- Non permettere a persone che non hanno familiarità con l'utilizzo del robot tagliaerba, I minori non possono utilizzare la macchina.
- L'operatore della macchina è responsabile delle altre persone presenti nell'area di lavoro e dei loro effetti personali.

Preparazione e manutenzione

- Assicurarsi che il cavo perimetrale sia montato come indicato nel manuale.
- Ispezionare regolarmente l'area in cui verrà utilizzata la macchina e rimuovere tutti i sassi, legnetti e altri detriti che potrebbero danneggiare il robot rasaerba.
- Controllare le lame e le viti ogni 2 mesi: controllare se le lame sono usurate o danneggiate e se le viti sono intatte (le lame durante l'utilizzo consumano lentamente le viti e alla fine le distruggono). Sostituire sia le lame che le viti usurate o danneggiate per mantenere il necessario equilibro di taglio. Le lame possono essere girate in modo da poter essere utilizzate 2 volte. Sostituire sempre sia le viti che le leme contemporaneamente! Si consiglia di invertirli almeno una volta l'anno.
- La macchina non deve essere utilizzata per lavori diversi da quelli descritti nel presente manuale d'uso.
- Utilizzare solo accessori e pezzi di ricambio originali. L'installazione di parti non approvate può comportare un aumento del rischio e pertanto non è legale. Ogni

responsabilità del produttore è esclusa in caso di incidente o altri danni causati dall'installazione di parti non originali.

Utilizzo

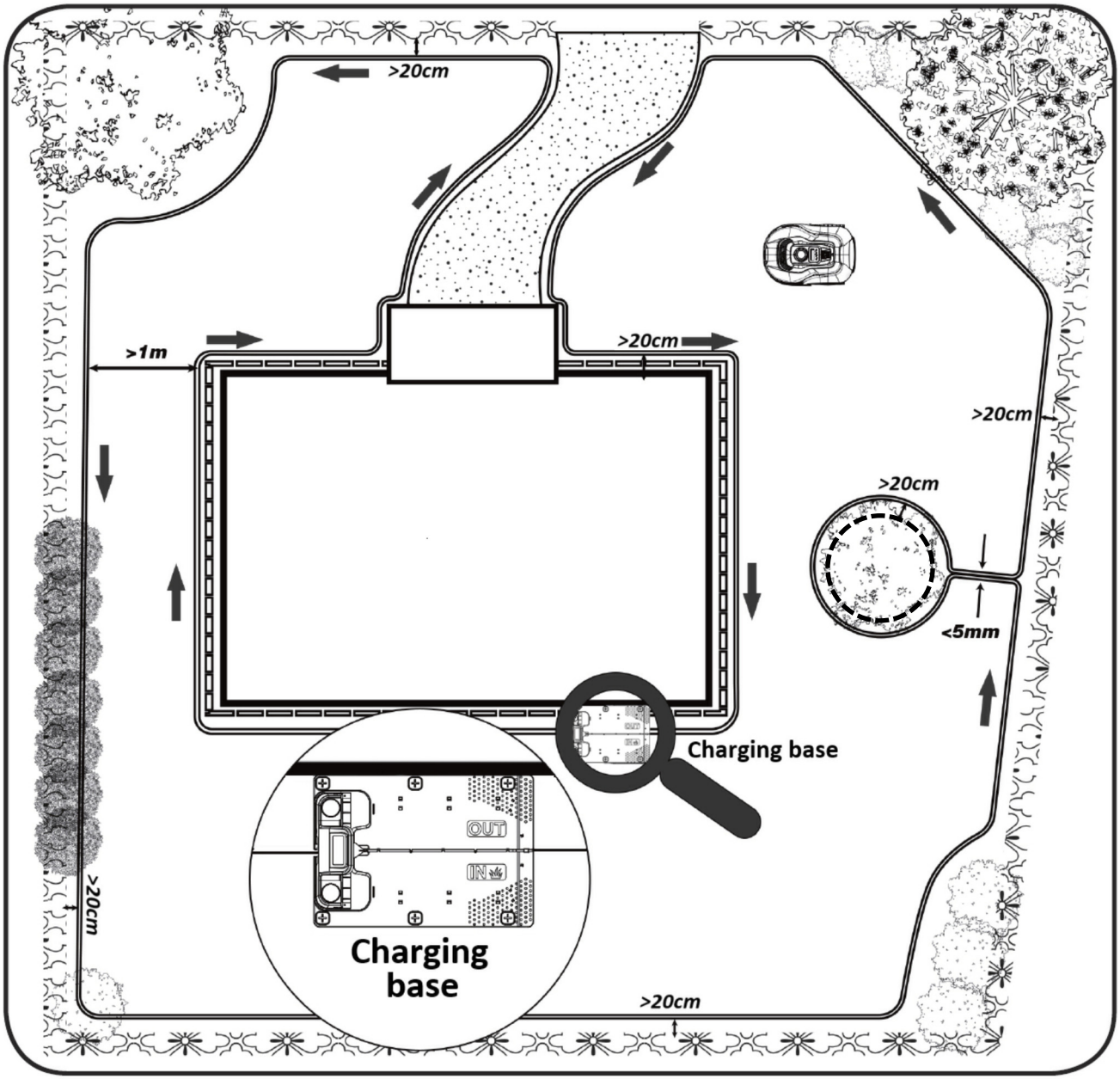
- Non utilizzare il tagliaerba robot senza che la copertura in plastica sia correttamente fissata alla macchina.
- Non tenere mani e piedi vicino alle parti rotanti.
- Non tenere o sollevare il rasaerba robotizzato se una ruota o il motore di taglio è in funzione.
- Innanzitutto, premi il pulsante STOP. Spegnere completamente il robot rasaerba (tenere premuto il pulsante OFF) prima di:
  - Rimuovere tutti i tipi di sporco o bloccare oggetti.
  - Eseguire la manutenzione, la pulizia o la revisione del rasaerba robotizzato.
- Avviare il tagliaerba robot secondo le istruzioni. Quando il robot è acceso (il display è acceso), ricordarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti.
- Non sollevare o trasportare mai il tagliaerba robot con il pulsante di accensione principale inserito.
- Non permettere a persone che non sanno come funziona il robot tagliaerba di usarlo.
- Non appoggiare oggetti sul robot o sulla stazione di ricarica.
- Non utilizzare il robot con lame o latre parti danneggiate. È consigliato lasciare che il robot tagli l'erba solo quando è asciutta perché offre un risultato di taglio migliore ed evita che l'erba bagnata si depositi sul lato inferiore del robot (riducendo la necessità di pulizia).
- Quando il robot è impostato sul ciclo di taglio automatico, assicurarsi che non vi siano bambini o altre attività nell'area di taglio del robot durante il periodo di taglio definito.

Sicurezza personale

- Se il pulsante ON/OFF è rotto o non funziona correttamente (non può essere spento), non utilizzare il robot.
- Prestare sempre attenzione a ciò che si sta facendo e utilizzare il buon senso quando si utilizza il robot.
- I minorenni non devono utilizzare la macchina.
- La macchina deve essere utilizzata solo da persone riposate e in buona salute. Le persone sotto l'influenza di alcol, droghe o altre sostanze non sono autorizzate a utilizzare il robot.

4. Preparazione prima dell'installazione

Si consiglia di fare un disegno del proprio prato con gli ostacoli che l'utente desidera proteggere. Aiuta a dare una buona panoramica del lavoro per la posa del filo perimetrale, nonché per l'individuazione della posizione migliore per la stazione di ricarica. Stendere il cavo perimetrale dalla stazione di ricarica intorno al giardino e attorno a eventuali ostacoli che si desidera proteggere, come aiuole, alberelli, ecc.

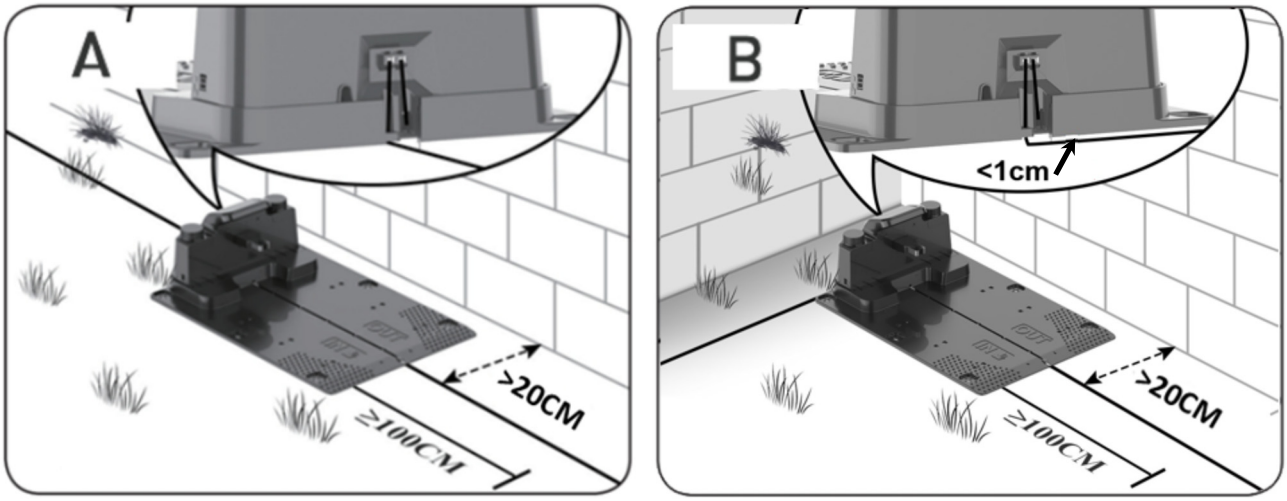


Il capitolo seguente spiega come installare il rasaerba robotizzato. Pertanto, leggere attentamente questo capitolo prima di pianificare e installare il cavo perimetrale. Verificare anche la necessità prevista di cavo perimetrale (lunghezza). È incluso un sacco di cavo per circondare i prati fino al limite di capacità, ma se hai molte aiuole all'interno del prato dove il cavo girerà, può consumare molti metri di extra cavo. Qui potrebbe essere necessario acquistare un cavo perimetrale aggiuntivo ed estenderlo.

5. Installazione e posizionamento della stazione di ricarica

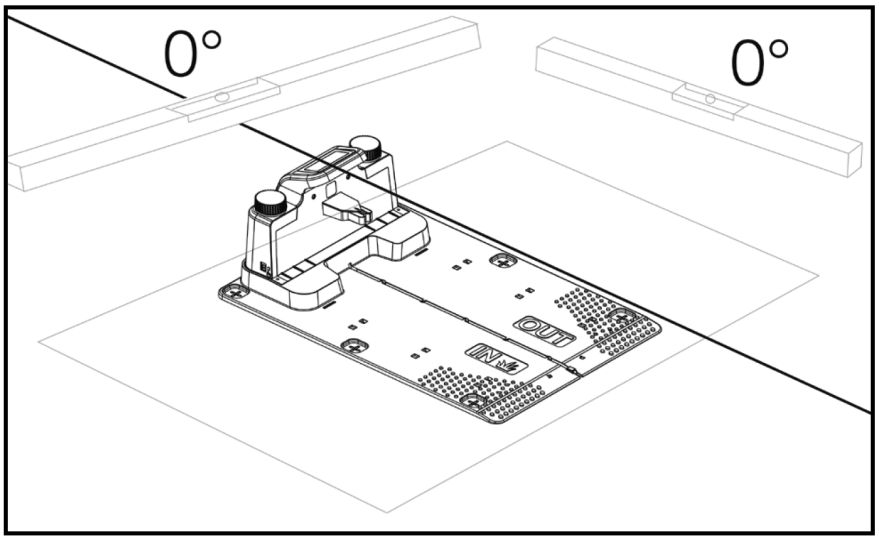
La posizione della stazione di ricarica richiede la presenza di una presa di corrente da 230 V nelle vicinanze. In alternativa, è necessario estrarre un cavo di prolunga nella posizione desiderata della stazione di ricarica. L' ingresso in piano della stazione deve essere rivolto a destra.
La stazione di ricarica può essere localizzata in 2 modi:

- Lungo uno dei lati (A)
- In un angolo (B)



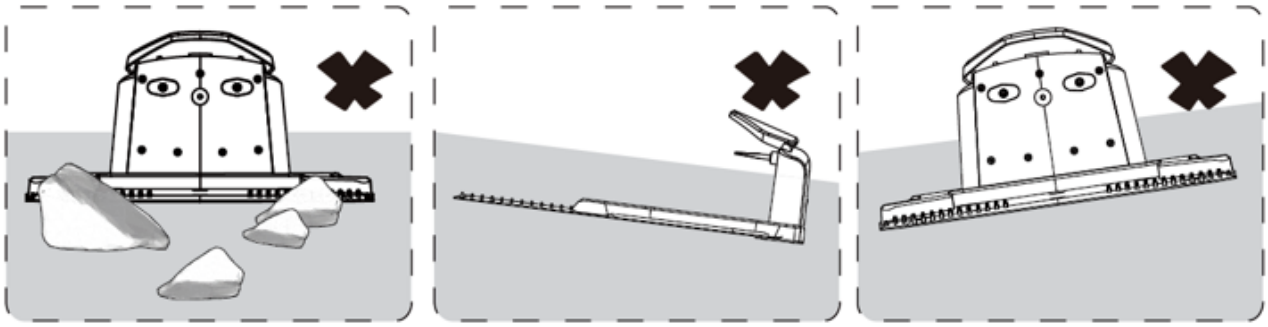
Se la posizione viene scelta in un angolo, è necessario assicurarsi che il cavo perimetrale possa passare dietro la stazione di ricarica il più vicino possibile alla piastra posteriore (<1 cm) e nel connettore, come mostrato nell'illustrazione (B). In questo caso, dietro la stazione di ricarica sarà presente una piccola area che non può essere tagliata. L'area può essere ricoperta di piastrelle o pietra invece che di erba.

Nota: si consiglia di avere 1-2 m di cavo aggiuntivo in eccesso, se possibile.
Vedere la sezione 7 "Collegare facilmente l'armadio di delimitazione alla stazione di ricarica".



La stazione di ricarica deve essere posizionata su una superficie completamente piana e deve avere un tratto completamente rettilineo di almeno 1 metro davanti alla stazione di ricarica, per garantire che il robot rasaerba abbia lo spazio corretto per l’accesso nella stazione di ricarica. Per un corretto funzionamento è importante che questa regola sia osservata scrupolosamente.

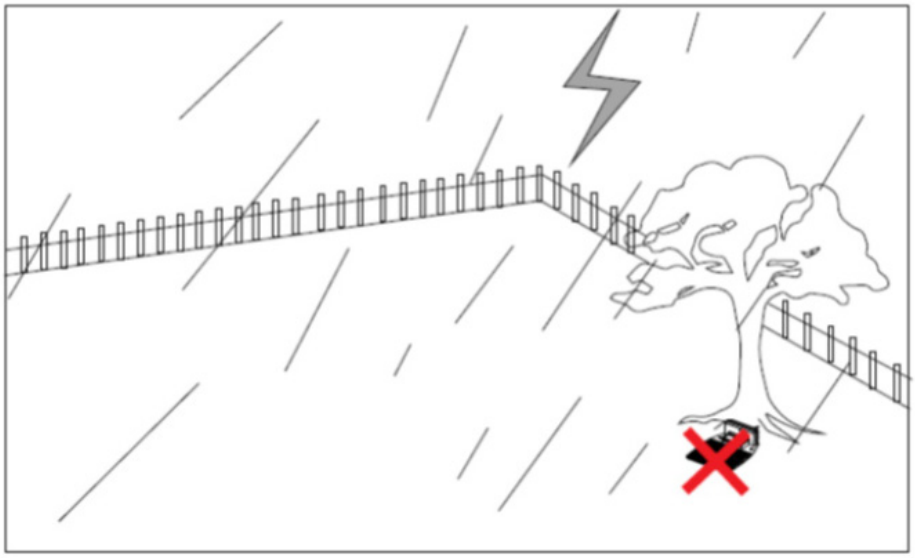
Configurazione errata:



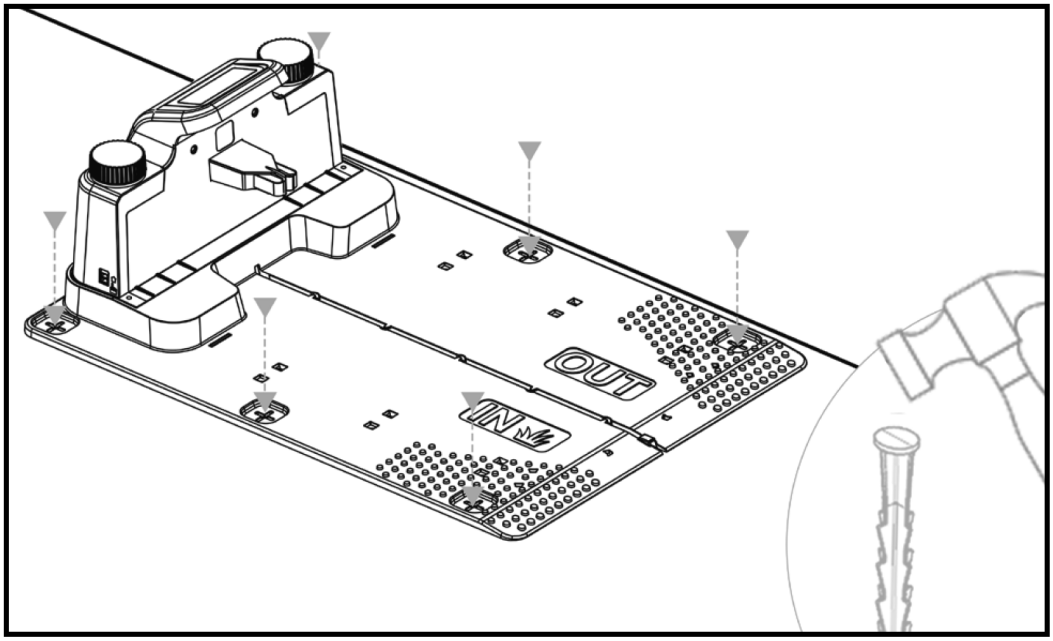
Se il terreno davanti alla stazione di ricarica è morbido o il prato ha iniziato a crescere in corrispondenza dell'entrata e dell'uscita del robot dalla stazione di ricarica, si consiglia di posizionare una piastra di plastica o un tappetino di gomma davanti all’entrata della stazione di ricarica.

Protezione contro i fulmini

Per proteggere il robot tagliaerba dai fulmini, si consiglia di non posizionare la stazione di ricarica sotto o vicino a un albero alto. Allo stesso modo, nessuna prolunga può essere tirata alla stazione di ricarica attorno ad alberi ad alto fusto.
Si consiglia di non far funzionare il robot in caso di temporale a causa dei danni ai componenti elettronici provocati dai fulmini. Allo stesso modo, in caso di temporale, si consiglia di togliere completamente l'alimentazione dalla stazione di ricarica e, se possibile, di scollegare il cavo perimetrale nella stazione di ricarica.



Fissare la stazione di ricarica con le 6 viti/picchetti in dotazione.



Assicurati che l'area "OUT" sia rivolta verso il bordo del prato. Una volta individuata la posizione corretta e installata la stazione di ricarica, NON collegare ancora l'alimentazione. Il cavo perimetrale deve essere PRIMA posato e collegato alla stazione di ricarica. Successivamente, è possibile collegare l'alimentazione.

CONSIGLIO

La stazione di ricarica e il robot possono stare all'aperto. Ma si consiglia di coprire con tetto/garage per la stazione di ricarica, in quanto proteggerà il robot dalle intemperie e dal vento e ne prolungherà la vita. È inoltre possibile acquistare la copertura originale, da montare nella stazione di ricarica. Vedere maggiori informazioni nella sezione 22 "Accessori".



6. Posa del cavo perimetrale

Leggi l'intera sezione prima di iniziare a lavorare!

La posa del cavo perimetrale è la cosa più importante durante l'installazione poiché una corretta posa del cavo dà un risultato più soddisfacente.

Il robot non può tagliare fino al bordo a causa dei requisiti di sicurezza (distanza di sicurezza delle lame). Per questa ragione intorno al prato rimarrà un bordo d'erba incolta che non sarà tagliato dal robot. Qui devi falciare regolarmente l'erba con un tagliabordi o un normale tagliaerba. In alternativa, si può mettere un bordo di piastrelle (almeno 12 cm) tutto intorno al prato allo stesso livello dell'erba, su cui il robot può passare. In questo modo eviterete di lasciare un bordo d'erba incolta. Vedere la sezione "Taglio lungo le piastrelle". Per un risultato migliore il filo perimetrale dovrebbe essere posizionato il più vicino possibile al bordo di piastrelle.

In condizioni normali, una distanza di 20 cm sarà l'ideale (25 cm del modello TMX1600/2000), ma richiede il rispetto di alcuni prerequisiti:

- Il prato deve essere completamente livellato ai bordi in modo che il robot non possa scivolare in condizioni di bagnato.
- Fiori, piante e rami non devono pendere sul prato.
- Le ruote non devono sporgere nel vuoto durante la marcia.
- Ruote e protezioni non devono entrare in contatto con spigoli alti.

Ciò significa che il robot deve essere in grado di percorrere tutto il perimetro del filo senza incontrare ostacoli e senza entrare in una zona di terra con le ruote.

Se quanto sopra non può essere fatto correttamente, potrebbe essere necessario aumentare il filo. Questo dipende dal giardino in questione. Indipendentemente da ciò, si consiglia di tenere almeno 1 cm di distanza in più, in quanto il filo perimetrale potrebbe spostarsi leggermente dopo un po' di tempo man mano che le radici del prato crescono.

Se il filo perimetrale deve passare vicino all’acqua o zone potenzialmente pericolose (es. intorno un laghetto in mezzo al prato o una piscina), si consiglia di aumentare la distanza a 25-30 cm in modo da non rischiare danni.

Preparazione:
Trova l’estremità libera della bobina. Quindi, trovare i picchetti di plastica. Prepara una metro o un distanziometro anche fatto in casa come parametro di misurazione di 20 cm, in modo da poter facilmente ottenere una distanza uniforme e corretta dal bordo del prato/ostacoli. Inoltre, per fissare il cavo sono necessari alcuni attrezzi che non sono inclusi.

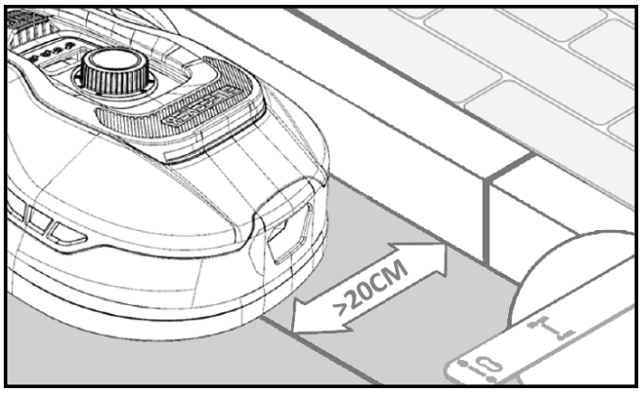
Ricordate che l'erba non deve essere più alta di 60 mm prima di iniziare il lavoro, altrimenti deve essere prima tagliata con un tagliaerba (con raccolta). Si consiglia di tagliare l'erba fino a 35-40 mm prima di installare il robot.

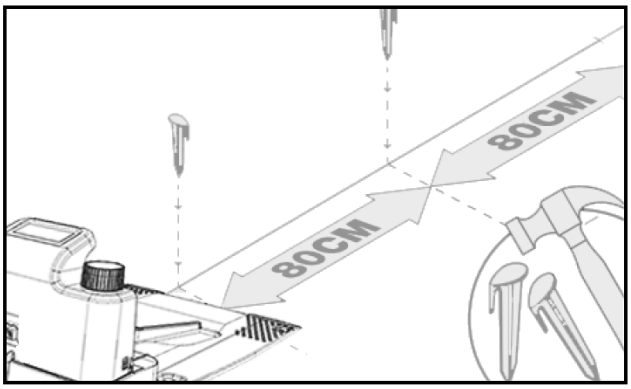
Posa del cavo perimetrale:
Iniziare la posa del cavo dalla stazione di ricarica e lasciare circa 50 cm di filo libero in modo che ci sia molto cavo con cui lavorare quando lo si collega ai connettori di alimentazione della stazione di ricarica.

Stendi il cavo perimetrale e muoviti in senso orario, posizionalo sull'erba e fissalo con i picchetti di plastica. Non è necessario scavare il cavo nel terreno. Nel giro di pochi mesi l'erba è cresciuta sopra il cavo e non sarà più visibile. (Se vuoi interrarlo mettilo a circa 2 cm sotto la superficie dell'erba).

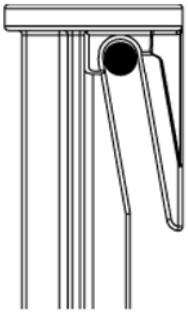
RICORDA: Mantieni almeno 20 cm di distanza dal bordo dell'erba/ostacoli (25 cm del modello TMX1600/2000). Usa una levetta o un'astina fatta in casa. Se sul prato sono presenti siepi, fiori e piante, si consiglia una distanza maggiore. È importante che il robot passi liberamente senza colpire rami, ecc.

NOTA: la lunghezza massima consentita del cavo perimetrale è di 300 m per TMX600/1000/1300 e 400 m per il modello TMX1600/2000. L'area di taglio totale non deve superare l'area massima che il robot può coprire.



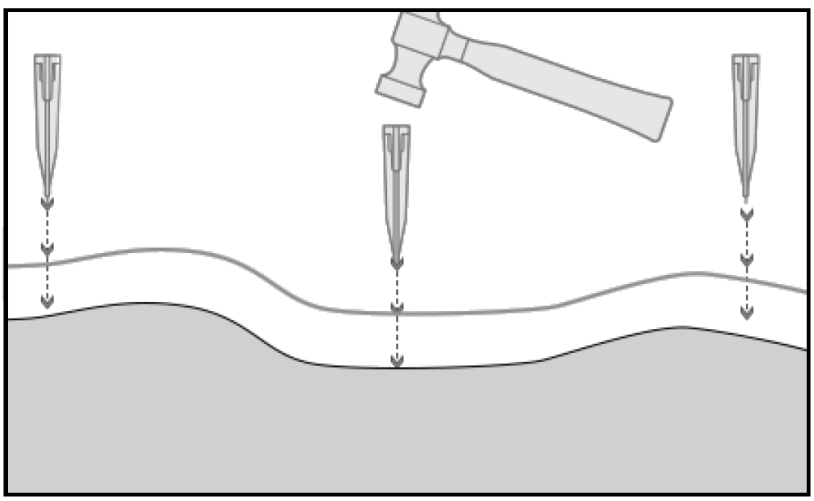


Il cavo perimetrale è ora posato intorno al giardino secondo il progetto iniziale.
Metti i picchetti di plastica ogni circa 80 cm nei tratti rettilinei e più vicino agli angoli.



Più vicino al suolo viene posato il cavo, minore è il rischio che cada sopra il cavo o che venga tagliato dal robot rasaerba. L'intensità di corrente del filo perimetrale è di soli 20 V e quindi nessun pericolo per persone o animali.
Assicurarsi che i lati del cavo siano posizionati correttamente nel piolo di plastica (vedi foto) prima di essere fissati a terra.

Assicurati di posizionare i picchetti di plastica nei punti più bassi del prato in modo che il cavo sia tenuto saldamente contro il terreno. Potrebbe essere necessaria una distanza inferiore a 80 cm.

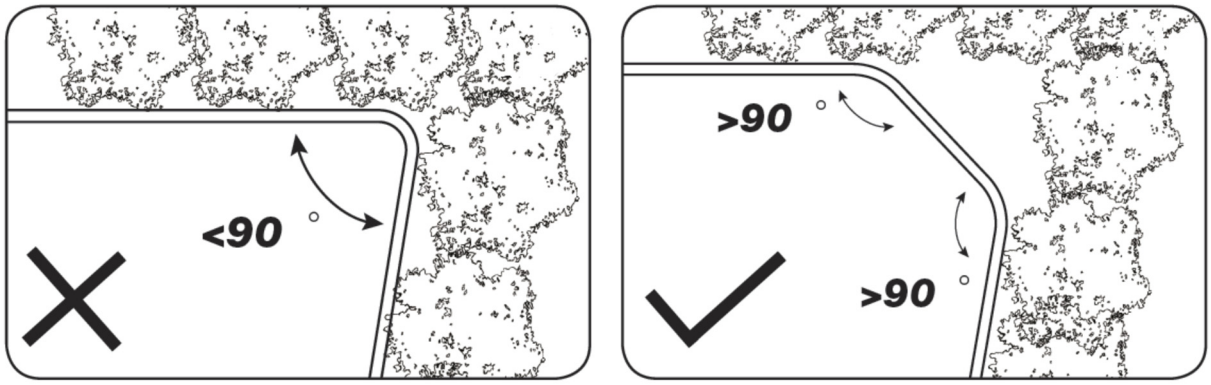


CONSIGLIO

Inizialmente si può posare il cavo con una distanza maggiore tra i picchetti in plastica (es. con una distanza di 160/240 cm) ma sufficiente in modo che sia ragionevolmente teso ovunque e non possa essere colpito dalle lame. Al termine, puoi eseguire un test in cui il robot segue il perimetro e torna nella stazione di ricarica per vedere se scorre liberamente e senza ostacoli avanti e indietro. È più facile regolare la posizione del cavo perimetrale se ci sono meno picchetti di plastica da sollevare. Qualsiasi prova deve essere eseguita con la regolazione dell'altezza di taglio più alta e si consiglia di rimuovere prima le lame in modo che non ci sia il rischio di tagliare il cavo!

Angoli

Quando arrivi ad un angolo del tuo giardino, è importante che il cavo compia una curva morbida e non segua un angolo di 90°. Usa diversi pioli di plastica qui per ottenere la curva ottimale. Qualsiasi punto lungo il filo deve essere distante almeno 20 cm dal bordo.



Ostacoli in giardino

Gli ostacoli fissi nel giardino che sono più alti di 100 mm come muri, recinzioni, mobili da giardino, pali, ecc., non devono essere protetti con il cavo perimetrale, poiché i sensori di ostacoli del robot rileveranno un pericolo di collisione e quindi il robot si fermerà, girerà e troverà una nuova direzione di viaggio.

Alberi

La maggior parte degli alberi del giardino sarà vista dal robot tagliaerba semplicemente come un normale ostacolo e quindi non necessiterà di protezione. Tuttavia, alcuni alberi che sono a forma di cono al suolo o hanno radici affioranti inferiori a 100 mm e devono essere protetti con filo perimetrale.
Questo per evitare che il robot salga sulle radici e si incastri o danneggi le lame e il carrello.



Rimuovi i frutti e i rami caduti

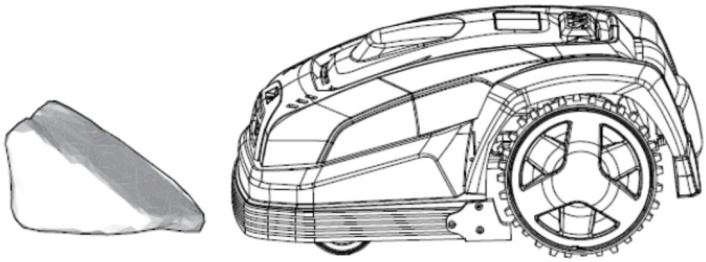
Se ci sono frutti e rami caduti, questo può fermare il robot rasaerba. Pulisci sempre il prato da queste cose in modo da evitare tempi di inattività.



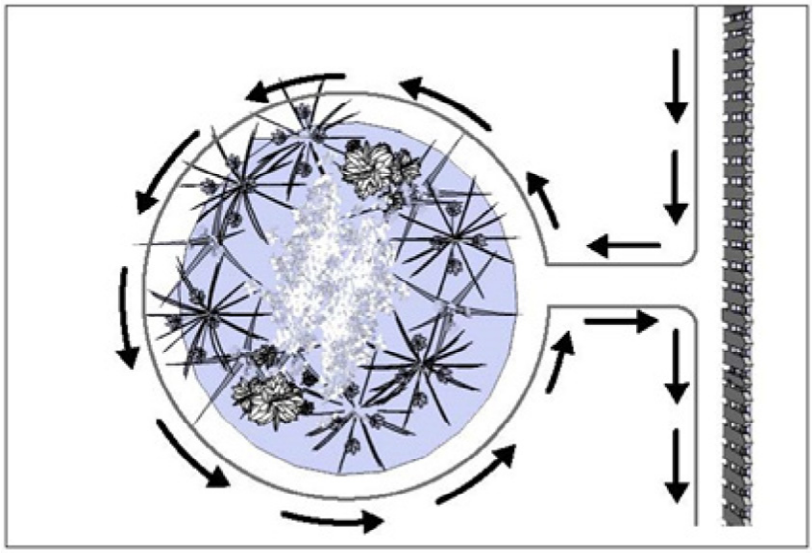
Soprattutto a settembre-ottobre, molte frutti cadono dai meli.
Questi possono causare l'arresto del robot. Se l'area sotto i meli è inclusa nell'area di taglio del robot, devi essere pronto a rimuovere le mele prima che il robot funzioni.
In alternativa, l'area sotto i meli dovrebbe essere omessa durante la posa del cavo perimetrale.

Pietre

Se ci sono pietre nell'area di taglio del robot, è importante valutare se la pietra è più alta o più bassa di 100 mm, e se la pietra deve essere protetta o meno proprio per evitare danni al robot.

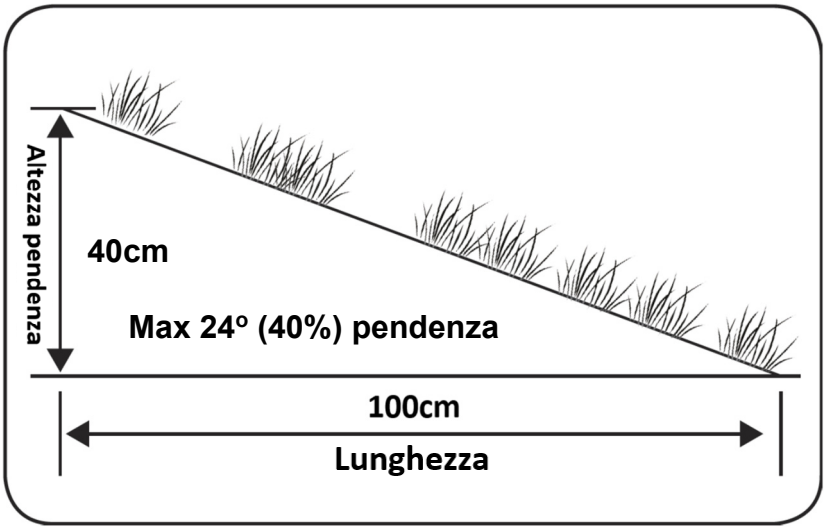


Per delimitare gli ostacoli è importante seguire la direzione da cui si è partiti. (Guarda l'immagine)

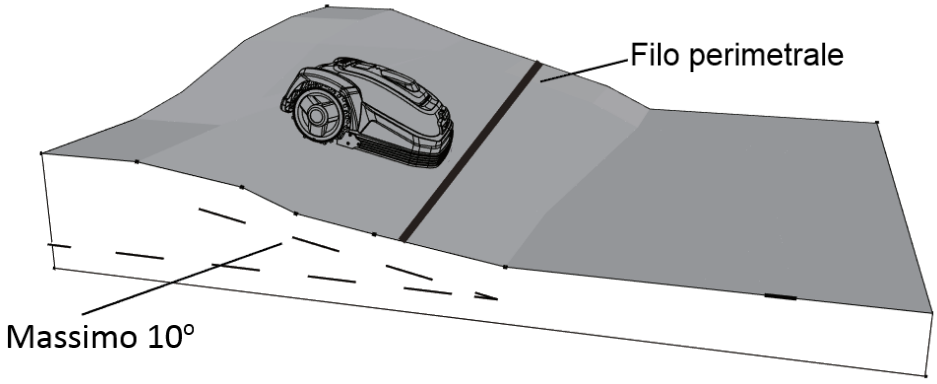


Pendenze

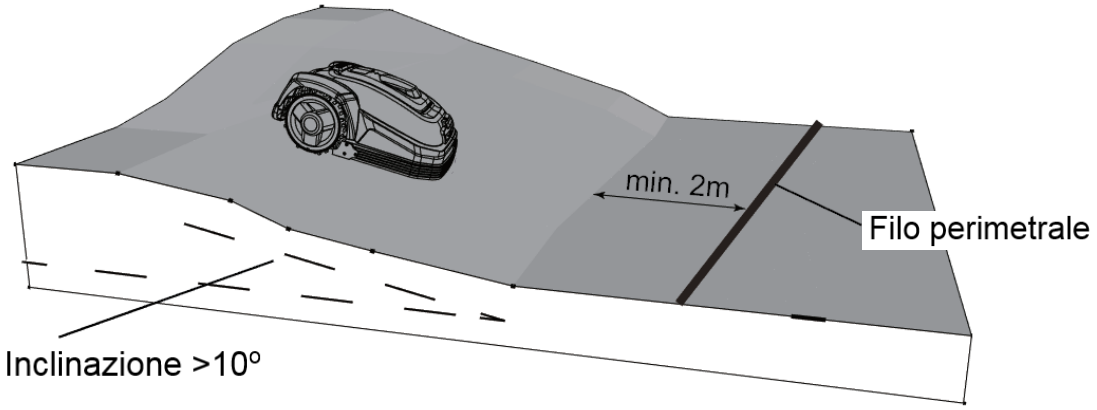
Il rasaerba robotizzato può salire e scendere da pendii con una pendenza massima di 20°.



Se c'è una discesa diretta verso il cavo perimetrale, la pendenza non deve superare i 10° di salita per evitare che il robot passi sopra il cavo se c 'è poco attrito nell'erba.



Se il rasaerba rob otizzato scende verso il cavo da una pendenza superiore a 10°, devono esserci almeno 2 metri dal bordo del pendio al cavo perimetrale.



Distanza orizzontale in cm	Distanza verticale in cm	Inclinazione in gradi
100	18	10º

Vialetti, passi carrai e piastrelle

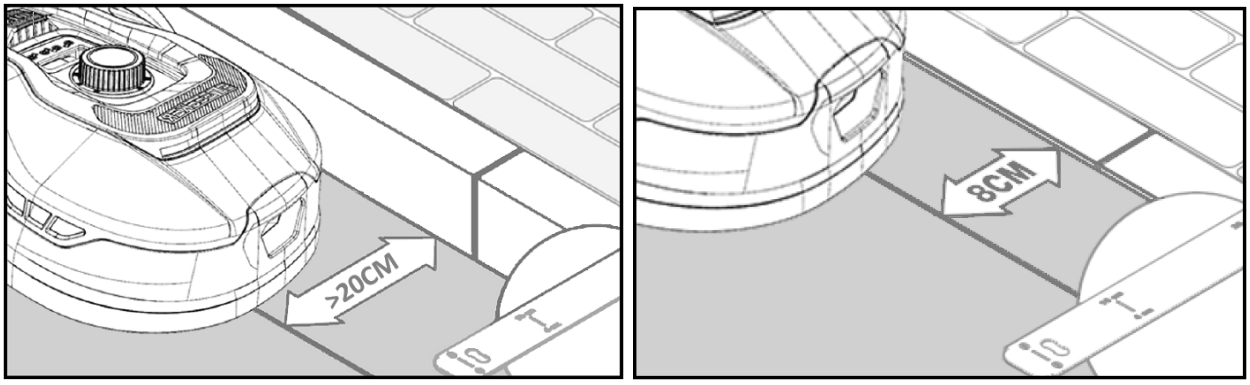
Se nell'area di taglio del robot è presente un vialetto o un passo carrabile che si trova a un livello diverso rispetto al prato, evitare che il robot cerchi di attraversare quest'area per raggiungere l'erba dall'altra parte. Invece, un cavo perimetrale dovrebbe essere posato ad almeno 20 cm di distanza dall'area carrabile.

Se il prato e l'area carrabile sono alla stessa altezza, puoi lasciare che il robot passi sopra l'area con l'aiuto del cavo perimetrale (vedi figura).



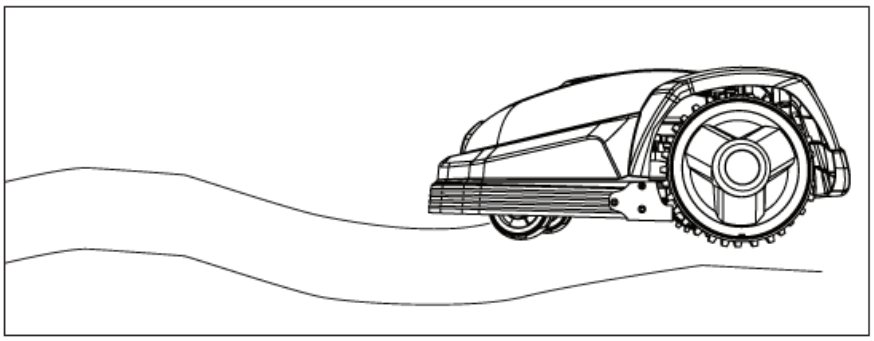
Taglio lungo marciapiedi e vialetti

Se l'area piastrellata è a livello del prato, è possibile lasciare che il robot si sposti leggermente sul marciapiede o vialetto con una ruota e quindi ottenere il taglio oltre il bordo del prato. Qui posare il filo perimetrale a una distanza di 8 cm dal bordo.



Superficie irregolare del prato

Se il prato ha una superficie irregolare, ci sarà il rischio di danneggiare le lame, poiché rischiano di colpire il terreno. Questo dovrebbe essere evitato del tutto per garantire la durata nel tempo del robot. Livellare l'area di taglio, riempire i buchi nel terreno. Se non è possibile livellare, quest'area dovrebbe essere completamente esclusa dall'area di taglio con un il filo perimetrale.

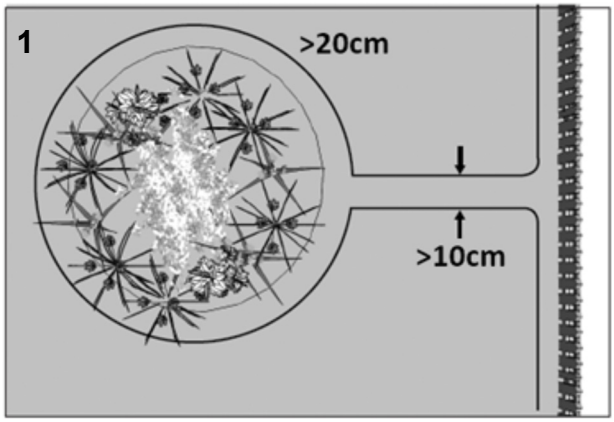


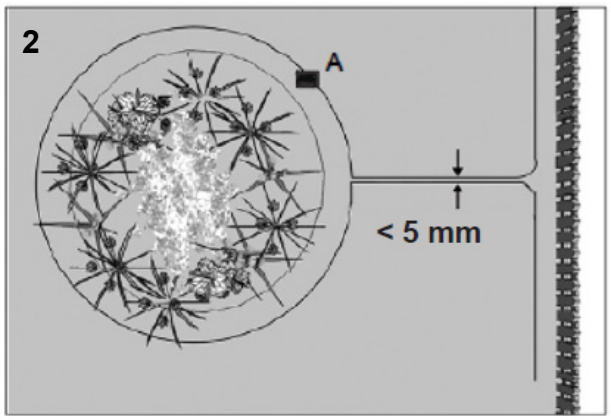
Aiuole

Se l'area di taglio contiene aiuole che devono essere protette con un filo perimetrale, ci sono due opzioni per farlo, come segue:

1. Cavo come ostacolo

Se si desidera che il rasaerba robotizzato segua il cavo attorno all'aiuola, i cavi devono essere paralleli ad almeno 10 cm di distanza e almeno 20 cm attorno all'aiuola (vedere figura 1). Ci deve essere una distanza di almeno 80 cm dal bordo all'aiuola (vedi figura 3). La lunghezza totale dell'isola deve essere al massimo di 28 m misurati dal bordo/lato.







2. Cavo senza ostacoli

Se si desidera che il robot scorra su 2 cavi paralleli, questi devono essere completamente vicini con una distanza di max 5 mm (e non incrociati). Qui, tuttavia, sarà necessario posizionare un ostacolo (ad es. pietre, tubi) nella posizione A (vedi figura 2) per garantire che il robot non si limiti a girare in tondo. Ci deve essere una distanza di almeno 80 cm dal bordo all'aiuola (vedi figura 3).

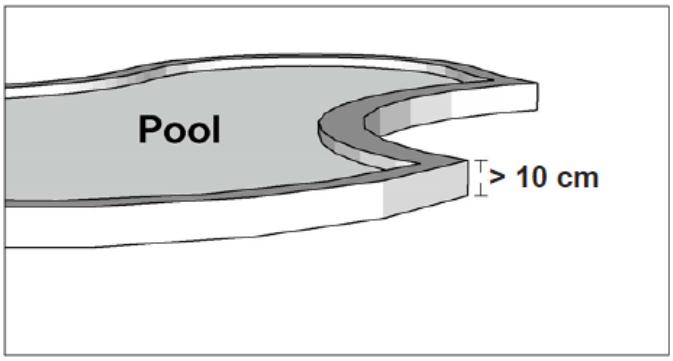
Nota: la posizione A deve essere un'area piana e non deve essere in pendenza. Intorno alla posizione A dovrebbe esserci un minimo di 50 cm x 50 cm di superficie piana.

CONSIGLIO

Ricorda, quando si posa il filo perimetrale attorno alle aiuole, è importante ricordare come fiori e piante cambiano durante l'anno in modo che in ogni periodo dell'anno ci sia spazio per il robot rasaerba per passare l'aiuola senza danneggiare le piante (alcune piante/fiori possono pendere sul prato). Inoltre, tieni presente che se utilizzi il cavo perimetrale attorno a molte aiuole, potrebbe non esserci abbastanza lunghezza del cavo per raggiungere tutto il perimetro. Controlla questo quando si fa lo schizzo preventivo del giardino. È possibile acquistare un cavo di delimitazione aggiuntivo. Vedere la sezione 22 "Accessori".

Piscine e laghetti.

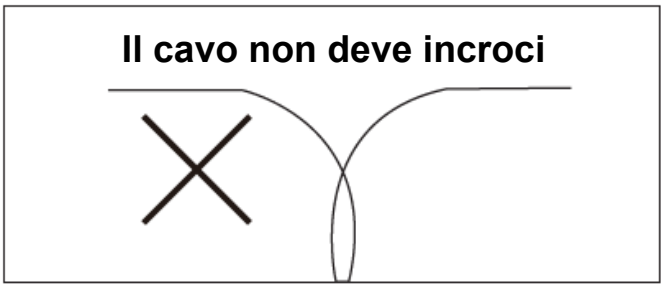
Naturalmente, il robot non può essere immerso nell'acqua. Se la piscina o il laghetto non ha un bordo alto come in foto (almeno 10 cm), questi devono essere delimitati tramite il cavo perimetrale, o in alternativa devono essere erette delle recinzioni intorno alla piscina/laghetto.



Se scegli un cavo perimetrale per proteggerli, è importante che la distanza dal bordo dell'acqua sia aumentata dai normali >20 cm a 1 metro, per evitare che il robot scivoli oltre il bordo in caso di pioggia.

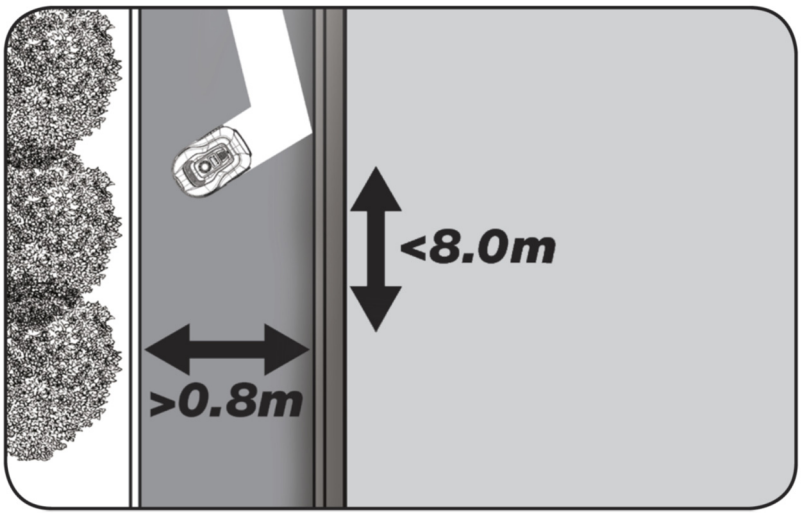
Nota

Non posare il filo perimetrale parallelo su un normale cavo di alimentazione. Il campo elettrico nel cavo di alimentazione può interferire con il segnale nel cavo perimetrale! Quando gli ostacoli devono essere delimitati con il cavo perimetrale, è importante che il cavo non si incroci, poiché il robot non sarà in grado di seguire la giusta direzione se viene incrociato.



Corridoi/passaggi stretti

Se l'area di taglio ha al suo interno un corridoio o passaggio stretto, ci sono alcune dimensioni minime che devono essere rispettate affinché il robot tagliaerba funzioni in modo ottimale. La lunghezza del passaggio dovrebbe essere al massimo di 8 metri e la larghezza minima di 80 cm/1 m. E in generale, il corridoio non dovrebbe essere più stretto di 80 cm in tutti i punti. Attraversare punti stretti consuma più energia poiché il robot deve girare molte volte.



Se il corridoio è più stretto di 0,8 metri, il robot non può manovrare correttamente intorno a quel punto e l'area deve essere esclusa dall'area di taglio utilizzando il cavo perimetrale.

RICORDA: il cavo perimetrale NON deve mai incrociarsi.

Ora che hai steso il filo perimetrale, rispettato rigorosamente tutte le misure di distanza e sei soddisfatto del modo in cui il cavo è posato nel tuo giardino, allora è il momento di fissare i picchetti.
Prendi il tuo martello e ora colpisci saldamente i pioli di plastica nel terreno. Assicurarsi di mantenere il cavo completamente teso quando i pioli sono fissati in modo che il cavo sia completamente dritto.

Quando hai raggiunto la stazione di ricarica, conserva circa 1 metro di cavo in più, in modo che ci sia molto cavo con cui lavorare durante la connessione alla stazione di ricarica o per correggere il perimetro lungo il prato.

7. Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica

Ora il cavo perimetrale deve essere collegato alla stazione di ricarica.

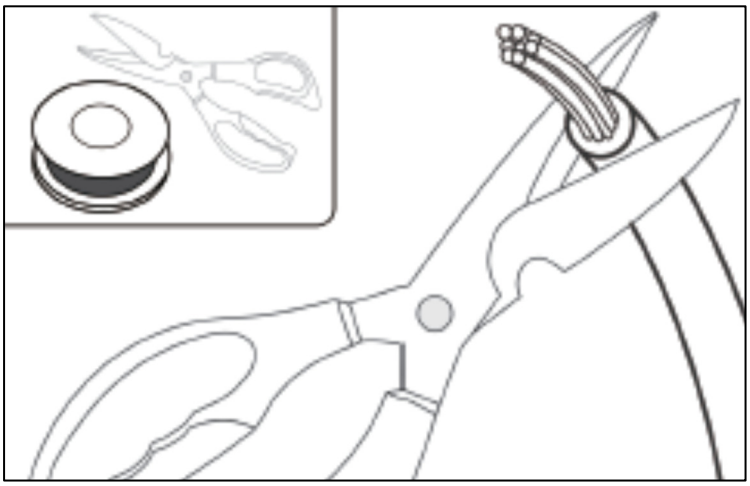
RICORDA: Ci deve essere un minimo di 1 metro di cavo in un tratto rettilineo davanti alla piastra di scorrimento della stazione di ricarica.

È importante posizionare il cavo dalla parte anteriore (per l'ingresso del cavo rosso) sotto la piastra di scorrimento ed estrarlo sul retro della stazione di ricarica.

Personalizza la lunghezza del cavo, taglia il cavo in eccesso.

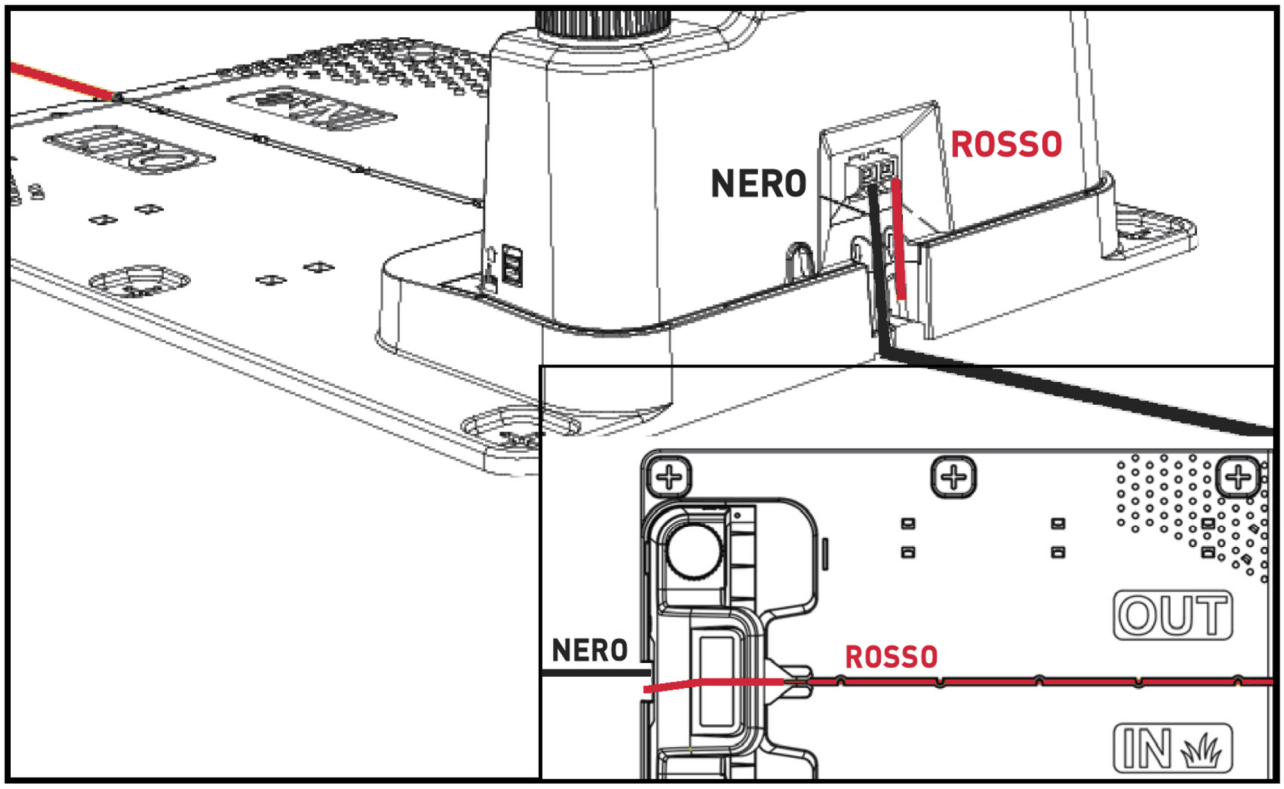
Assicurarsi che ci sia almeno 1 metro di cavo in più in totale, se possibile, prima di tagliare il cavo in eccesso.

Togliere la platica isolante del cavo all’estremità (staccare la plastica dal cavo) per circa 10 mm. Usa una pinza o un coltello. Attenzione a non tagliati! Attorcigliare i fili metallici del cavo in modo che l'estremità del cavo si stringa.



Ora il cavo perimetrale è pronto per il montaggio.

Inserire il cavo perimetrale che passa sotto la piastra di scorrimento nel connettore rosso e il cavo che entra da dietro nel connettore nero. Se ricevi il codice di errore "E1" sul robot, i connettori devono essere scambiati.



Importante: evitare che ci siano più di 2 metri di filo avanzato vicino alla stazione di ricarica, in quanto questo potrebbe interferire con il segnale. Inizialmente, si consiglia di avere circa 1-2 m di cavo in più dietro la stazione di ricarica, che sia leggermente allontanato dalla stazione di ricarica (obliquamente all'indietro, lontano dall'area di taglio), in modo che ci sia poco da tirare se in seguito è necessario riparare il cavo perimetrale (in caso di rottura) o è necessario apportare piccole modifiche al posizionamento del cavo, che potrebbe richiedere molta lunghezza extra.Verifica se il posizionamento del cavo aggiuntivo interferisce con il robot (torna alla stazione di ricarica senza problemi?). In caso di problemi, spostare la posizione del cavo in eccesso.
Quando si è sicuri che il robot funzioni senza intoppi e che la posizione del cavo perimetrale sia perfetta, è possibile ridurre la lunghezza in eccesso a circa 20-30 cm.

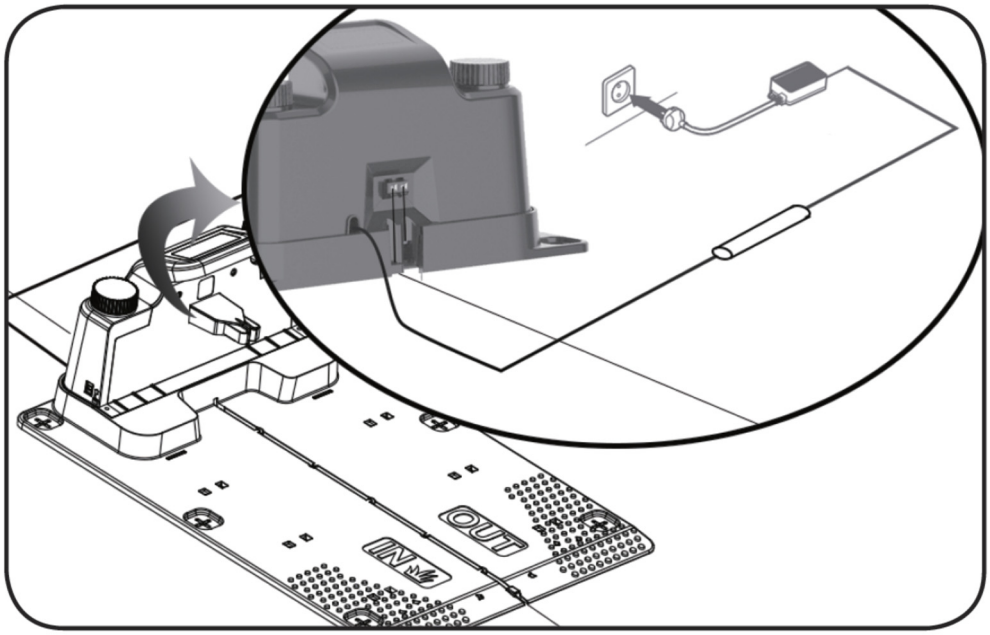
Manicotto di collegamento
quando si utilizza o si estende il cavo utilizzare un manicotto di raccolta impermeabile (manicotto in silicone). Disisolare circa 7-10 mm del filo prima di inserirlo nel manicotto di giunzione (il filo isolato non deve essere esposto all'esterno del manicotto di giunzione). Quindi premere verso il basso il pezzo blu, che sigilla il manicotto di montaggio. Un po' di silicone uscirà dal manicotto di montaggio. I manicotti di giunzione dovrebbero essere leggermente interrati nel prato in modo che le lame non lo colpiscano.

Se sono necessari, è possibile acquistare un set su www.texas.dk. Vedere la sezione 22 "Accessori".

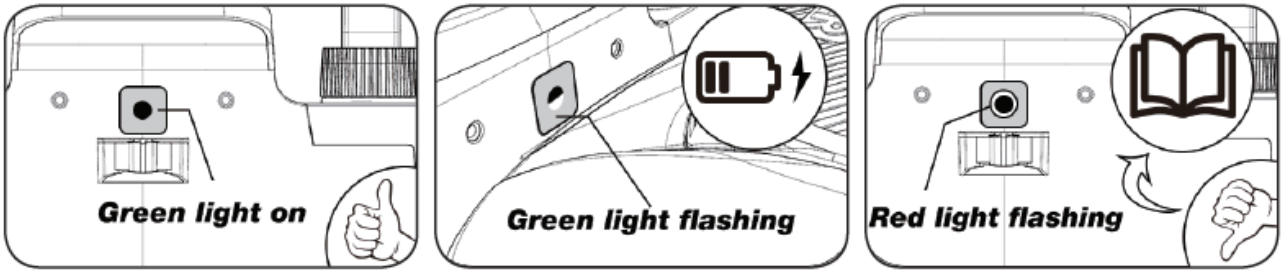


8. Alimentare la stazione di ricarica

Ora l'alimentazione a 230 V può essere collegata alla stazione di ricarica.



Ora si accende un piccolo LED. Se il diodo si illumina in verde, è tutto a posto e c'è una connessione nel filo perimetrale.



Se non c'è luce nel diodo, controllare la connessione di alimentazione 230V se è collegata correttamente. Se il LED non si accende costantemente o lampeggia in verde e non ci sono errori nella connessione a 230 V, controllare il seguente schema di risoluzione dei problemi:

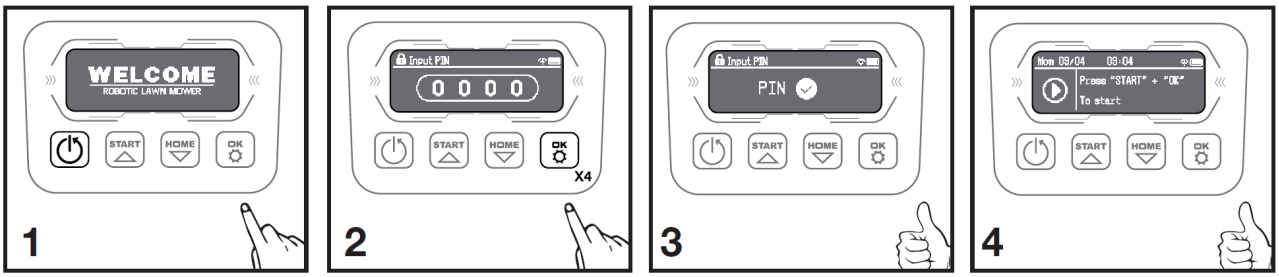
	LED	**DESCRIZIONE**
1	Luce verde	Il cavo perimetrale è montato correttamente e il robot è completamente carico.
2	Senza luce	Manca corrente di alimentazione. Verificare che l'alimentatore sia montato correttamente sulla stazione di ricarica e in una presa a muro.
3	Luce verde lampeggiante	Robot in carica
3	Luce rossa lampeggiante	Il cavo non è montato correttamente nel connettore rosso/nero o c'è un problema sul filo perimetrale.

Nota: è possibile che si senta un debole ronzio al trasformatore della stazione di ricarica. Questo è abbastanza normale.

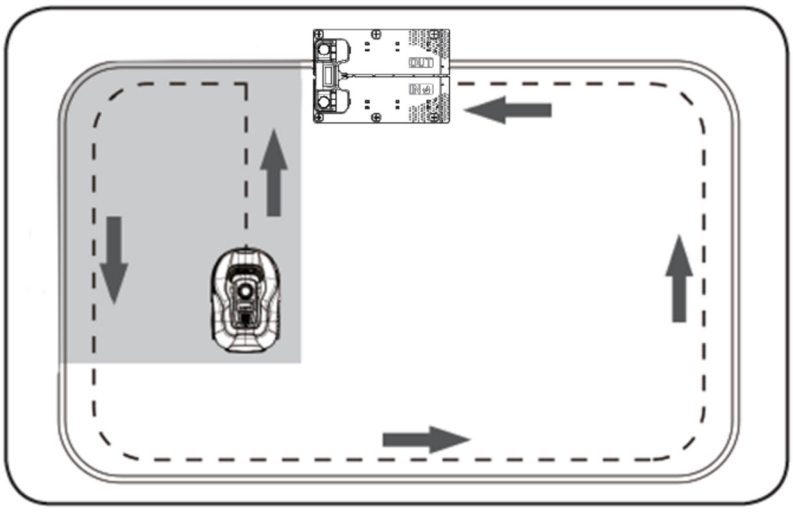
9. Avvio e verifica dell'installazione

Quando il LED si illumina costantemente di verde, è il momento di testare il robot:

1. Regolare l'altezza di taglio all'altezza massima (60 mm)
2. Se necessario, rimuovere le lame per evitare di tagliare il cavo perimetrale se non è steso completamente sul prato.
3. Assicurati di spegnere il sensore a ultrasuoni (TMX1600/2000) nell'app.
4. Posizionare il robot all'interno del prato ad almeno 2 m di distanza dalla stazione di ricarica.
5. Premere il pulsante ON/OFF finché il robot non si accende.
   Premere il PIN. Il codice sarà 0000, che è impostato dalla fabbrica (è possibile impostare successivamente un codice PIN personale, leggere il capitolo "10. Programmazione "). Utilizzare le frecce su/giù per impostare ciascuno dei 4 numeri di pin e premere OK per andare avanti. Il display mostrerà quindi "IdLE", il che significa che il robot è pronto.



6. Premere START, quindi premere OK per avviare il ritaglio. Il robot inizierà a funzionare. Lascialo funzionare per alcuni minuti.
7. Premi il grande pulsante STOP.
8. Spostare il robot in modo che sia rivolto verso l'area dietro la stazione di ricarica (a circa 1 m di distanza dal cavo).
9. Premi HOME e poi OK e verifica se il robot stesso trova la stazione di ricarica dirigendosi verso il cavo perimetrale e seguendolo in senso antiorario fino a casa.



Importante: qui è possibile verificare se la posa dei cavi è ottimale. Seguire il robot mentre ritorna alla stazione di ricarica lungo il cavo perimetrale e verificare che non entri in contatto con ostacoli lungo il percorso (spigoli, rami, piante, ecc.) e che le ruote rimangano sempre all'interno del prato. Se il robot urta/tocca un ostacolo, il cavo perimetrale deve essere allontanato dal bordo e il test deve essere ripetuto. Se ci sono diversi centimetri di distanza di sicurezza dall'ostacolo più vicino, il cavo perimetrale può essere spostato più vicino al bordo. Ripetere il test e vedere se va bene. Tuttavia, si consiglia di mantenere una distanza di sicurezza di almeno 1 cm.

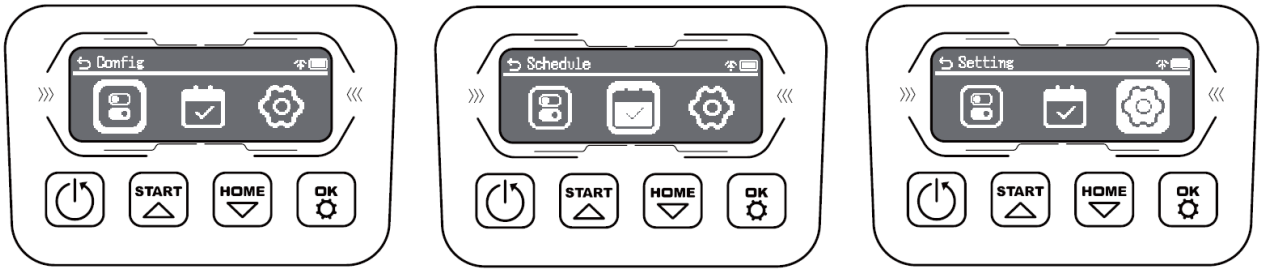
10. Alla stazione di ricarica, il robot inizierà a caricare completamente la batteria. Se dovesse accadere che il robot non colpisca la stazione di ricarica o la faccia girare di traverso, la posizione della stazione di ricarica (o del cavo perimetrale davanti) dovrà probabilmente essere regolata. Verificare inoltre che il supporto sia in piano e ben saldo.

NOTA: il robot si spegnerà automaticamente se non riceve alcun input entro 30 secondi dall'accensione.

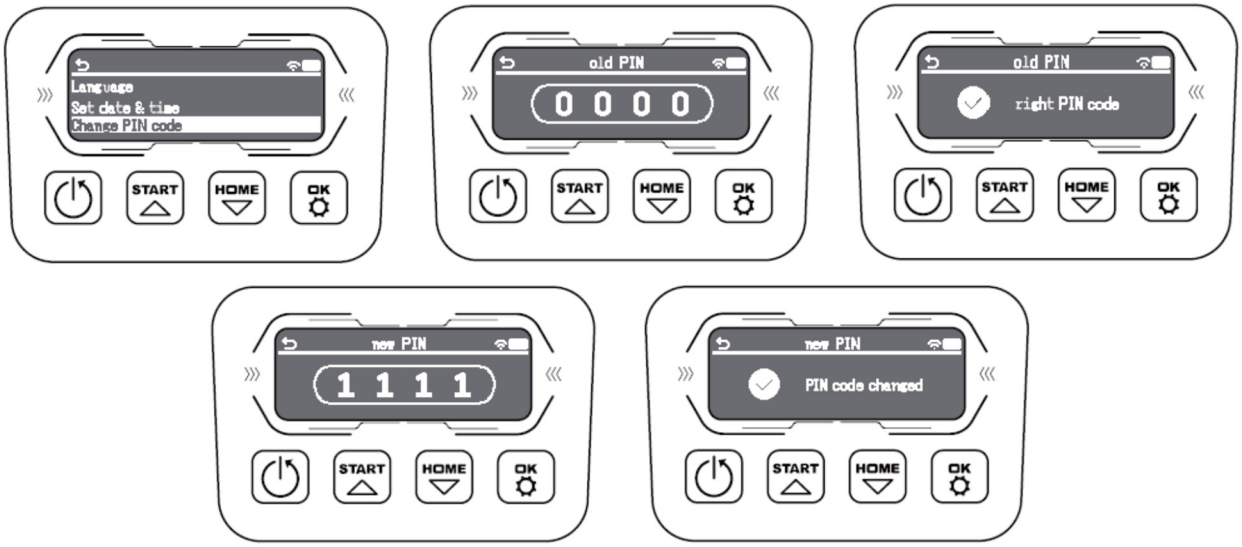
10. Programmazione

Le impostazioni possono essere eseguite più facilmente collegando il robot all'App piuttosto che attraverso il display del robot. Quando ci si connette all'App, l'ora e la data vengono impostate automaticamente. Vedere la sezione 14 "Configurazione dell'app".

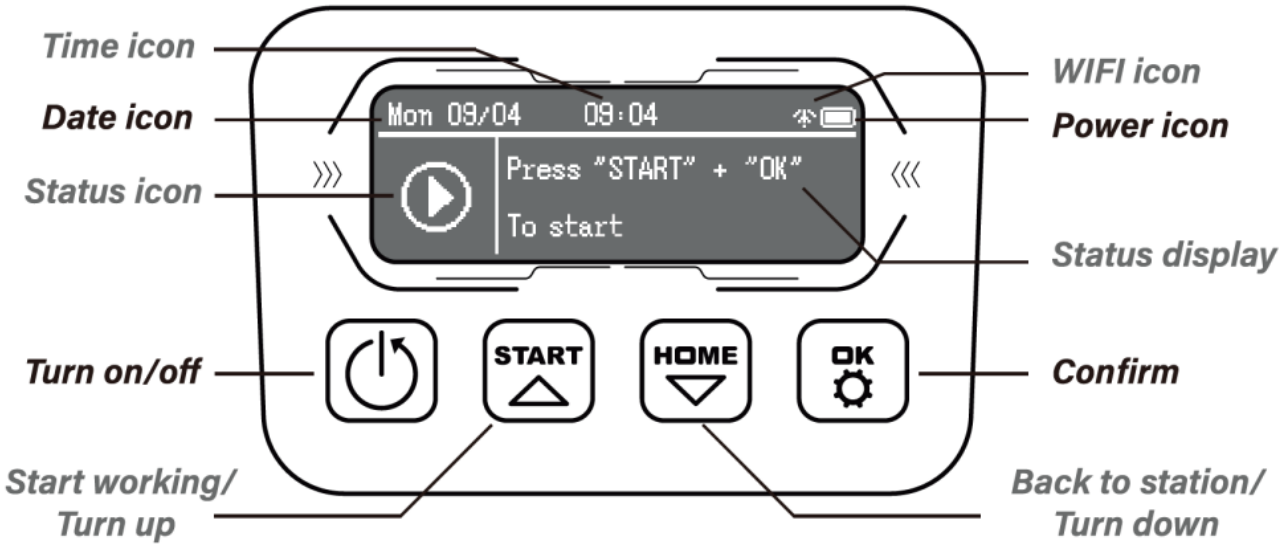
Se si desidera accedere al menu delle impostazioni tramite display è necessario accendere il robot, inserire il codice PIN e premere OK. Successivamente, tieni premuto il pulsante "START" per 3 secondi. Avrai quindi accesso a 3 menu principali:



Impostazione password
Quando il cursore è su "Cambia codice PIN", premere il pulsante "OK" per accedere all'interfaccia di impostazione password. Il display LCD richiede l'inserimento di una vecchia password. A questo punto, premere i pulsanti "Start" e "Home" per modificare il numero e premere il pulsante "OK" per confermare. Se la vecchia password è inserita in modo errato, verrà visualizzato un messaggio di "Codice PIN errato" e l'interfaccia per l'inserimento della vecchia password verrà reindirizzata; se la vecchia password è corretta, verrà visualizzato un messaggio di "Codice PIN corretto" e verrai reindirizzato alla pagina di inserimento della nuova password. Dopo aver inserito la nuova password, premere il tasto "OK" e visualizzare "Codice PIN modificato" prima di tornare alle altre pagine di impostazioni.



11. Descrizione del display



	**Pulsante di accensione:** ad ogni pressione, il robot si accenderà o si spegnerà (tieni premuto). Nel menu di impostazione, questo pulsante funzionerà come "annulla".
	**Pulsante di avvio:** il robot avvierà il ciclo di taglio quando questo pulsante viene attivato (seguito da "OK"). Altrimenti il pulsante funge freccia verso l'alto.
	**Pulsante Home:** il robot tornerà direttamente alla stazione di ricarica quando questo pulsante è attivato (seguito da "OK"). Altrimenti il pulsante funge da freccia verso il basso.
	**Pulsante OK:** Usato per confermare le selezioni
	Icona del segnale Wi-Fi
	Icona della batteria

12. Installazione dell'app

Il robot è un dispositivo IOT (internet of things). Per sfruttare tutte le funzionalità e mantenere aggiornato il suo software, è necessario scaricare l'APP associata e collegare il robot a uno smartphone tramite Wi-Fi 2.4 GHz o Bluetooth 4.0.

Scarica l’app
Scarica l'app gratuita "**robotic-mower connect"** . Può essere usato per iPhone (con iOS 11 o versioni successive) o telefoni Android (versione 4.4.2 o successive).

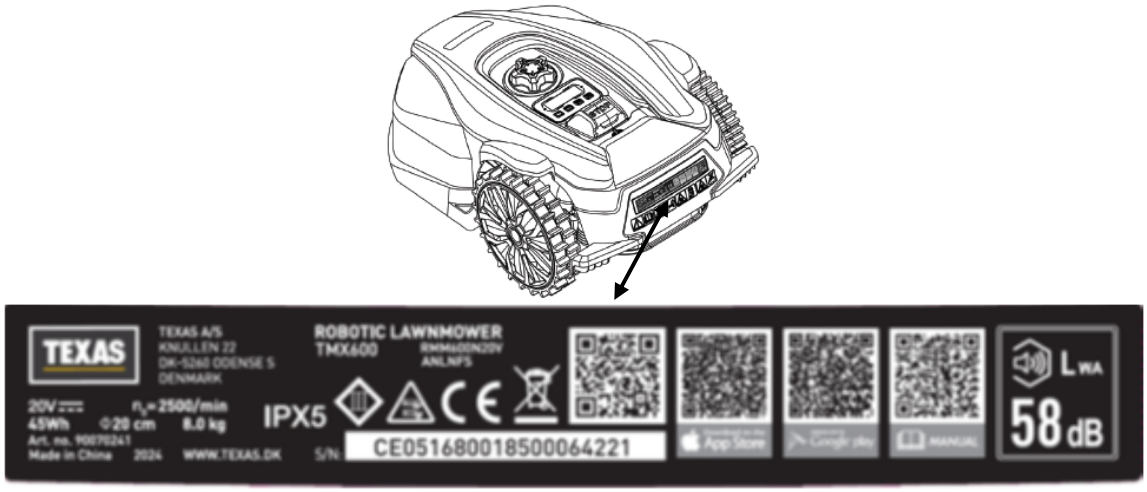
Puoi anche scansionare il codice QR qui sotto con la fotocamera del tuo cellulare (la fotocamera mostra un link, premilo), quindi premi il pulsante " Installa" sul sito web che appare. Ti porterà all'app corretta rispettivamente nell'App Store e in Google Play:

Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

13. Preparazione prima del collegamento al robot

1. Assicurati di avere:
- Il nome e la password della tua rete Wi-Fi
- Il numero di serie (SN) del robot rasaerba, che si trova sull'adesivo sul retro della macchina. Puoi anche scansionare il codice QR del numero di serie con la fotocamera del tuo cellulare. Il codice QR si trova al centro dell'etichetta (quello all'estrema sinistra).



2. Controlla le tue impostazioni Wi-Fi
- Il rasaerba robotizzato funziona solo a 2,4 GHz.
- Assicurati che il tuo robot e il tuo telefono siano sulla stessa frequenza WI-FI (2,4 GHz). (Molte reti domestiche hanno sia una frequenza di 2,4 GHz che di 5 Ghz)
- Assicurati che la distanza tra il robot, il telefono e il router sia la più vicina possibile durante la connessione (entro 10 m dovrebbe essere corretto nella maggior parte dei casi).

14. Configurazione dell'app

1. Apri l'App e clicca su "Registrati"
2. Inserisci l'e-mail e premi il pulsante "Invia" per ricevere un codice di verifica. Quindi inserisci il codice (entro 30 minuti) e scegli una password, che viene inserita 2 volte. Infine, premi il pulsante "Registrati".

Configurazione e connessione

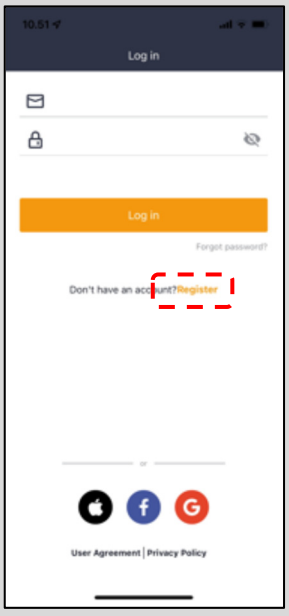
La configurazione può essere effettuata in 2 modi. Tramite codice QR o manualmente

Connessione tramite codice QR

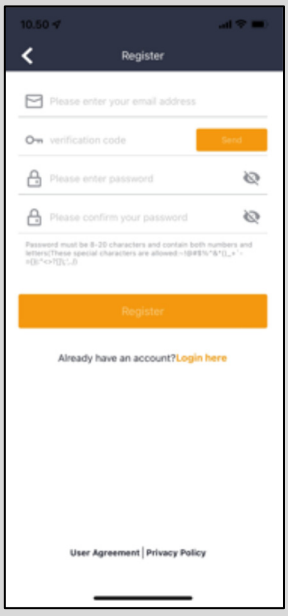
1. Per aggiungere il tuo robot, premi il cerchio con (+) al centro dello schermo.
2. Quindi scansiona il codice QR sull'adesivo sul retro del robot, all'estrema sinistra. (Il robot deve essere acceso, così come Bluetooth e Wi-Fi sul tuo telefono cellulare) Accetta che l'App abbia accesso alla tua fotocamera e alla tua posizione.
3. L'app sta tentando di connettersi, operazione che potrebbe richiedere alcuni minuti.
4. Viene ora visualizzato il numero di serie. Immettere il codice PIN per il robot. Per impostazione predefinita, il codice è 0000, ma se hai modificato manualmente un altro codice PIN tramite il display del robot, deve essere inserito quello nuovo.
5. Selezionare la rete Wi-Fi (solo 2,4 GHz) e inserire la password per la rete.
6. Il robot è ora aggiunto e appare nella panoramica "Dispositivi" e un'icona Wi-Fi si illuminerà sul display del robot.
7. Puoi finalmente nominare il robot (può anche essere modificato in "Impostazioni")

È possibile aggiungere più robot se è necessario più di un robot.

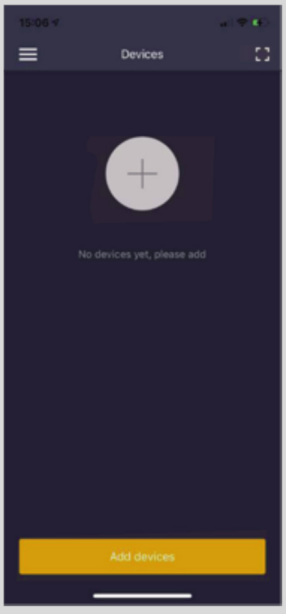
1. Registrati



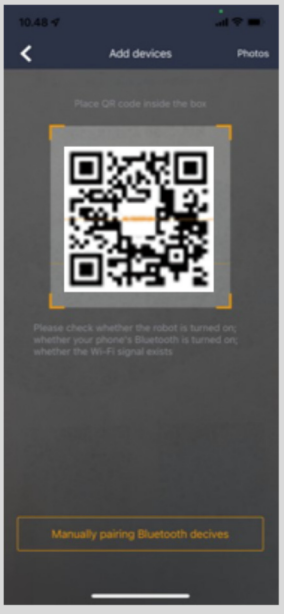
2. Crea il login

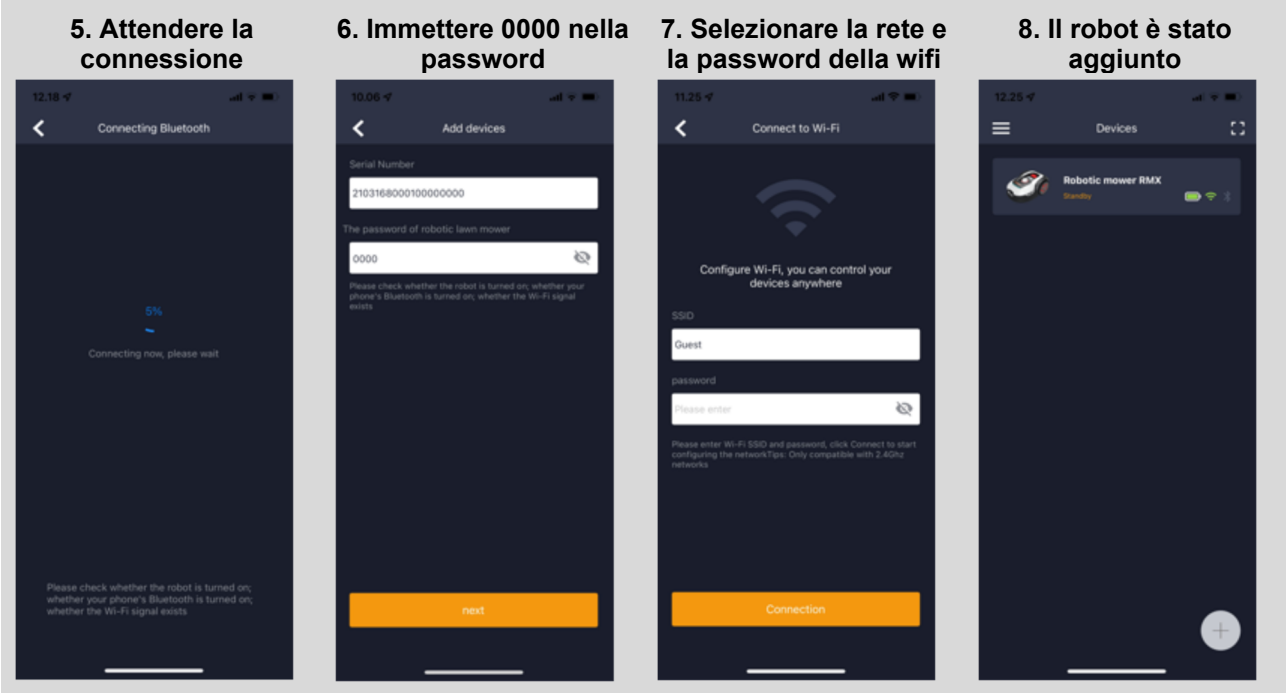


3. Aggiungi dispositivo



4. Scansiona QR sul robot





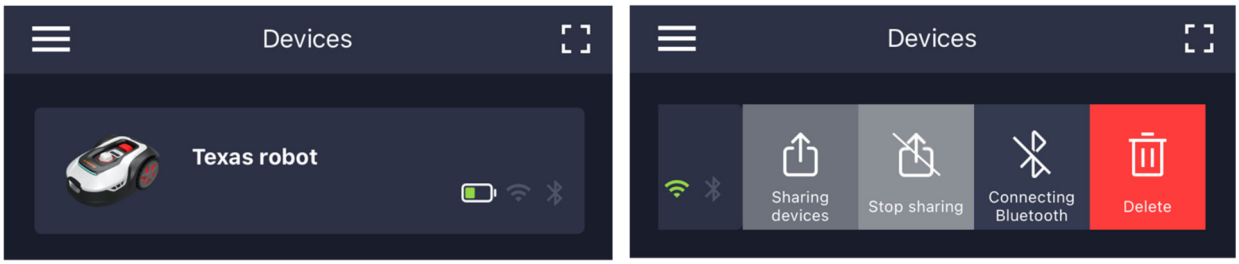
Connessione Manuale (senza utilizzare il codice QR)

1. Mettiti vicino al robot mentre è acceso.
2. Tocca il cerchio con (+) al centro dello schermo.
3. Quindi premere il pulsante "Accoppiamento manuale dei dispositivi Bluetooth" nella parte inferiore dello schermo.
4. Apparirà un elenco di dispositivi Bluetooth. Seleziona "Rasaerba_XXXXXXXX"
5. Viene ora visualizzato il numero di serie. Immettere il codice PIN per il robot. Per impostazione predefinita, il codice è 0000, ma se avete modificato manualmente un altro codice PIN tramite il display del robot, deve essere inserito quello nuovo.
6. Selezionare la rete Wi-Fi (solo 2,4 GHz) e inserire la password per la rete wifi.
7. Il robot è ora aggiunto e appare nella panoramica "Dispositivi" e un'icona Wi-Fi si illuminerà sul display del robot.
8. Puoi finalmente nominare il robot (può anche essere modificato in "Impostazioni")

Controlla il robot in un secondo telefono cellulare

Se desideri che anche un altro telefono cellulare sia in grado di controllare il robot, puoi farlo condividendo il dispositivo:

1. Innanzitutto, installa l'app del robot sul secondo telefono cellulare.
2. Apparire nella panoramica (Dispositivi) sul telefono cellulare a cui è connesso il robot
3. Tocca e tieni premuto il nome del robot e scorri verso sinistra
4. Fare clic su "Condivisione dispositivi". Successivamente, verrà visualizzato un codice QR.
5. Pesa il cerchio rotondo con (+) sul secondo cellulare e scansiona il codice a barre, dopodiché il robot verrà aggiunto anche qui.
   Il telefono originale (il proprietario) può interrompere la condivisione del robot con altri in qualsiasi momento senza la loro approvazione. In questo caso, seleziona "Interrompi condivisione" e conferma.



NOTA: quando il robot si sposta in un'area del prato con segnale WI-FI scarso o assente, le istruzioni inviate dall'app vengono eseguite solo quando il tagliaerba ritorna in un'area con un buon segnale Wi-Fi.
L'icona Bluetooth si accenderà solo quando il telefono è vicino al robot e connesso.
Il robot può essere controllato tramite Wi-Fi, anche se sei lontano da casa, se la copertura è sufficente.

15. Utilizzo dell'App

L'utilizzo dell'app fornisce funzioni estese in relazione al funzionamento tramite il display del robot. Le caratteristiche più importanti sono esaminate qui.

Home

Quando sei loggato e hai premuto il robot, ti trovi nella schermata iniziale, dove hai una panoramica del robot, lo stato della batteria, se ha una connessione Wi-Fi / Bluetooth e se il robot è in modalità standby o in funzione.

Più in basso ci sono 3 pulsanti rotondi: RETURN – WORK – STOP

- Se il robot è in funzione e vuoi che torni a casa, premi prima STOP e poi "RETURN".
- Se vuoi avviare il robot manualmente, premi prima STOP (in modo che il pulsante WORK diventi bianco) e poi "WORK".
- Il pulsante STOP deve generalmente essere premuto prima di poter selezionare RETURN o WORK.

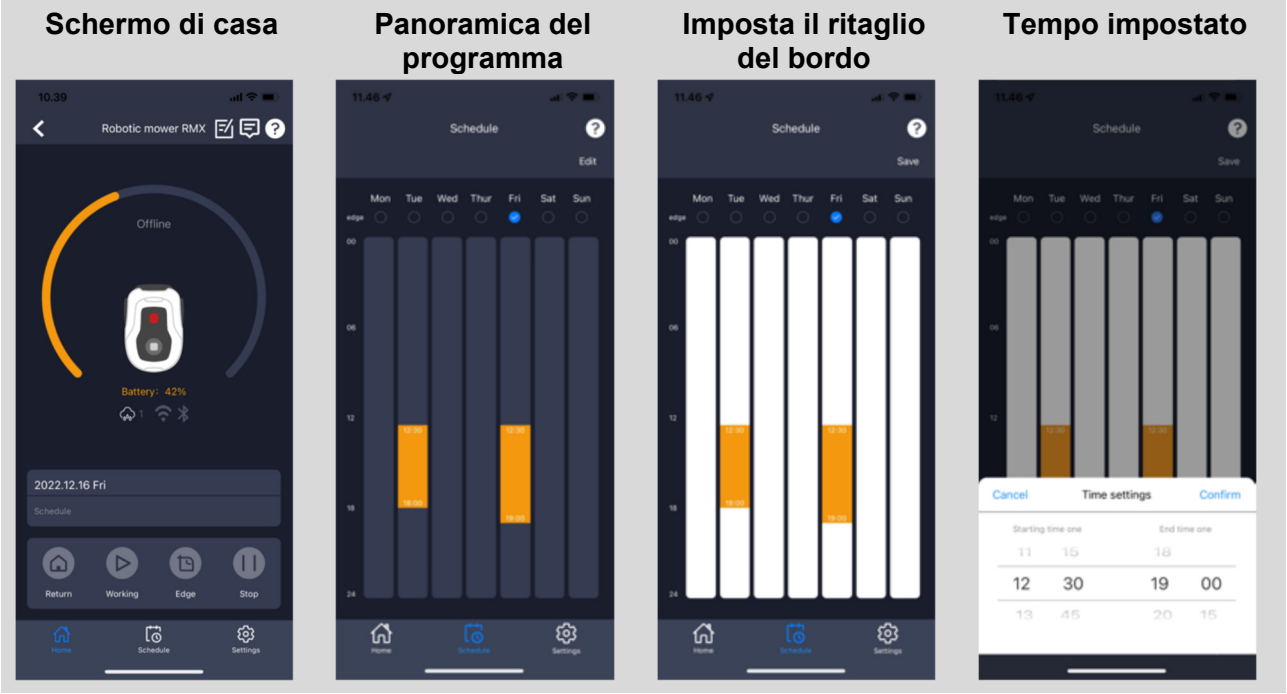
Batteria

Tieni presente che lo stato della batteria in genere mostrerà il 9X% (e non il 100%) e che diminuirà lentamente. Questo è del tutto normale e serve a proteggere la batteria e prolungarne la durata (non è ottimale che la batteria sia sempre carica al 100%). La stazione di ricarica inizierà a caricare la batteria quando scende al di sotto del 90%.

Programmazione

In programmazione è possibile visualizzare i tempi di taglio programmati e impostare quando il robot deve funzionare.

- Tocca "Modifica" per modificare il programma.
- Tocca il giorno della settimana in cui desideri impostare il funzionamento del robot.
- Quindi selezionare l'ora di inizio e l'ora di fine e premere "Conferma".
- **Taglio del bordo**: nella riga superiore "bordo" (sotto "Modifica") è possibile inserire un segno di spunta blu se si desidera che il robot esegua il taglio del bordo la prima volta che si avvia. Il robot quindi seguirà il filo perimetrale tutto intorno e tagliare lungo di esso (si noti che il robot lascerà comunque un bordo non tagliato con l'erba, poiché il coltello non può tagliare fino al bordo per motivi di sicurezza). Se si avvia il robot manualmente tramite START + OK sul display non si potrà utilizzare questa funzione. Per evitare problematiche, si consiglia di scegliere "bordo" solo pochi giorni alla settimana.
- Quando un programma è definito (arancione) puoi anche modificare l'ora di inizio/fine premendo "Modifica" e tenendo il dito sull'area arancione e facendo scorrere il dito verso l'alto o verso il basso.
- Premere "Salva" quando il programma è completato.

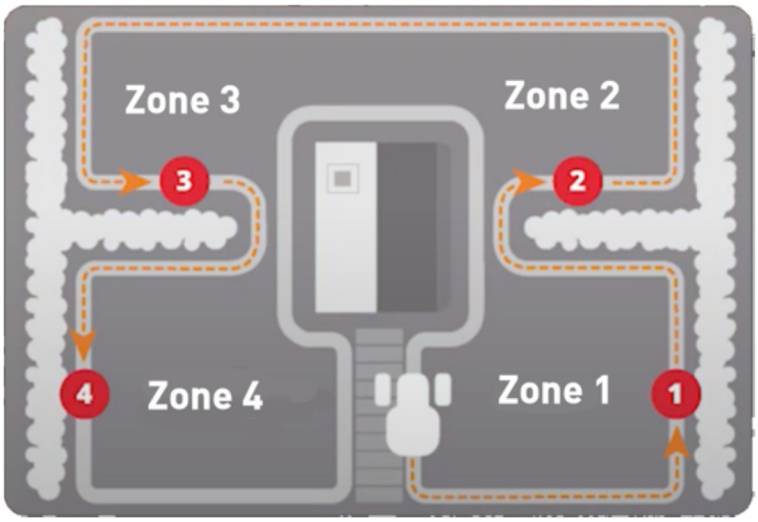


Se hai un prato grande, il robot deve funzionare più spesso che se il prato è più piccolo. Se il tuo prato è vicino alla capacità massima di m ^{2} del robot probabilmente dovrà funzionare tutti i giorni per lunghi periodi giornalieri. La disposizione del prato ha anche un impatto su quanto il robot deve lavorare per tenere bassa l'erba. Un prato quadrato senza ostacoli è più veloce da tagliare piuttosto che un prato con passaggi stretti e molti ostacoli, in quanto qui il robot deve impiegare più tempo a fermarsi e cambiare direzione. Si consiglia di provarlo e vedere il risultato. Il robot non dovrebbe lavorare più del necessario per evitare di lasciare tracce nel prato.
Durante la stagione di crescita e quando piove abbastanza, deve tagliare più spesso. Durante i periodi asciutti, dovrebbe funzionare di meno.
Si consiglia inoltre, per quanto possibile, di far funzionare il robot quando l'erba è asciutta. In alcuni periodi l'erba è umida all'inizio e alla fine della giornata. Il pomeriggio è in genere il momento migliore.

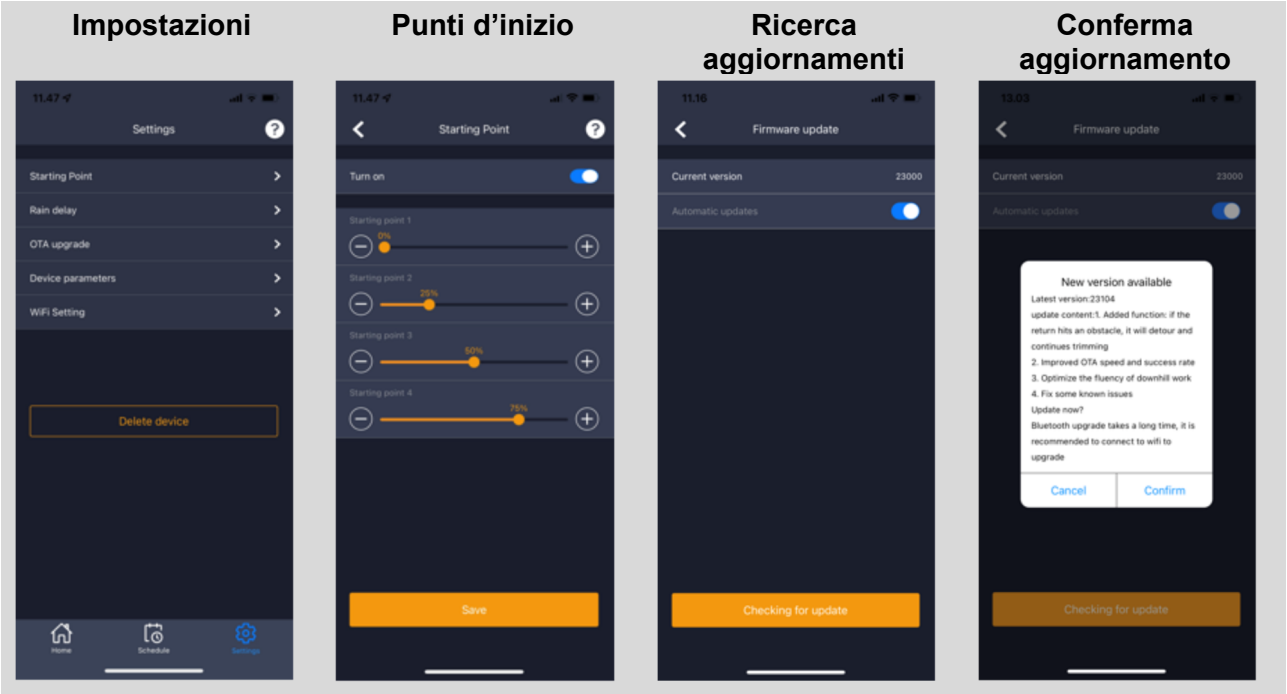
Impostazioni

Sotto le impostazioni, ci sono diverse caratteristiche importanti che dovrebbero essere esaminate.

- **partenza**: invece di far partire il robot sempre nello stesso punto, puoi attivare una funzione in cui definisci individualmente 4 punti da cui parte il robot. Se attivi questa funzione (Attiva), passerà per impostazione predefinita tra 4 punti lungo il cavo perimetrale. Ciò aiuta a garantire che il robot funzioni in modi diversi e si muova meglio, ma è soprattutto un vantaggio se si hanno diverse zone separate da un passaggio più stretto. Qui puoi assicurarti che il robot, ad esempio, la prima volta si avvii nella zona 1, la seconda volta nella zona 2, ecc. Vedi figura. Se l'impostazione è impostata su 0%, il robot inizierà a tagliare non appena esce dalla stazione di ricarica. Se impostato su 25%, corre per circa il 25% lungo la lunghezza totale del cavo perimetrale e inizia da lì. Allo stesso modo per altre impostazioni %. Il robot stesso apprende quanto è lontano il cavo perimetrale. Se il taglio dei bordi è abilitato, il robot eseguirà tutto il giro e taglierà i bordi per la prima volta ogni giorno prima di iniziare a seguire i punti di partenza selezionati.



- **Ritardo pioggia**: il robot ha un sensore pioggia sul lato superiore, che è attivato per impostazione predefinita. Quando il sensore pioggia sul robot rileva acqua, il robot smetterà di falciare l'erba e tornerà alla stazione di ricarica e attenderà 3 ore (dall'ultima goccia d'acqua registrata) prima di continuare - se è ancora entro il tempo pianificato di lavoro ricomincerà a tagliare. Il tempo di attesa è di 3 ore per impostazione predefinita, ma può essere regolato in ore e minuti. Se il tempo di attesa è stato regolato, questo viene confermato premendo "Salva". Se è selezionato 00H 00M o la funzione è disattivata, il robot taglierà l'erba anche se piove.
- **Aggiornamento firmware:**
  in questa voce di menu è possibile aggiornare il firmware del robot.
  Premere il pulsante "Verifica aggiornamenti". Se c'è un aggiornamento, sarà scaricato e chiederà la conferma dell'installazione. Tocca "Conferma" per confermare.
  L'aggiornamento verrà scaricato sul tuo telefono (richiede diversi minuti) e verrà inviato al robot se si trova nel raggio del segnale Wi-Fi.
- **Parametri del dispositivo**: sotto questo menu si trovano le informazioni sul dispositivo (nome del modello e numero di serie). Qui è possibile cambiare il nome del robot.
- **Impostazioni Wi-Fi**: qui puoi connettere il robot a una nuova rete Wi-Fi.



Cambiare lingua

per impostazione predefinita, la lingua è impostata sulla lingua del telefono cellulare, ma se questa non è rilevabile, l'inglese è l'impostazione predefinita. Può essere modificato nel menu ☰ nell'angolo in alto a destra in "Impostazioni app" ⚙

Accedi all'app

Nella schermata iniziale dell'app c'è un registro che registra tutto ciò che il robot fa ogni giorno. Se accade qualcosa di inaspettato, potrebbe essere una buona idea vedere cosa è registrato qui.

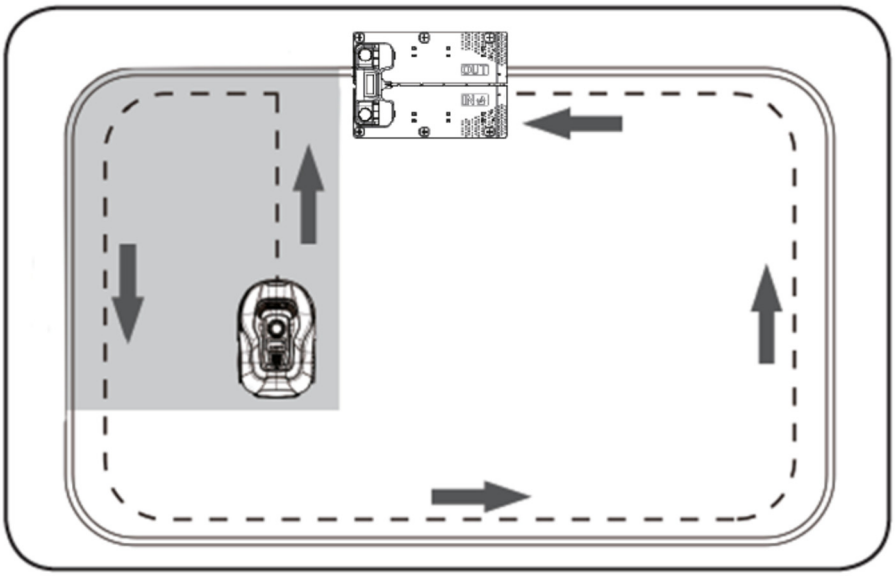


16. Caratteristiche del robot

Principi di base
Il robot seleziona arbitrariamente lo schema di taglio. Cioè, non funziona secondo uno schema particolare, ma semplicemente in modo casuale intorno al giardino. Questo ha il vantaggio che, in un periodo di taglio del prato di una settimana, raggiungerà l'intera area del prato all'interno del cavo perimetrale.

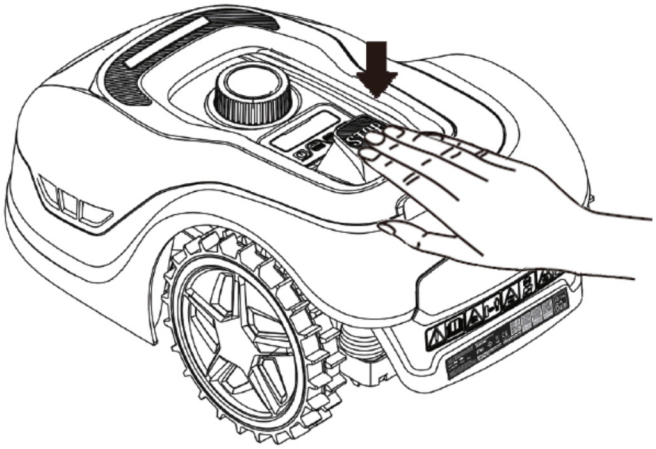


Ritorno alla stazione di ricarica
Quando la batteria è scarica, il robot cercherà il cavo perimetrale più vicino e quindi procederà automaticamente (senza tagliare) in senso antiorario fino alla stazione di ricarica. Qui si caricherà completamente e continuerà il suo ciclo di lavoro.



Riconoscimento filo perimetrale
Quando il robot si avvicina al filo perimetrale, i sensori installati nella parte anteriore della copertura lo rileveranno. Tuttavia, per garantire il miglior risultato di taglio, il robot oltrepasserà il cavo perimetrale con la parte anteriore di circa 10-12 cm (qui non taglia). Questo è importante da tenere presente quando l'utente deve mettere il filo perimetrale in giardino.

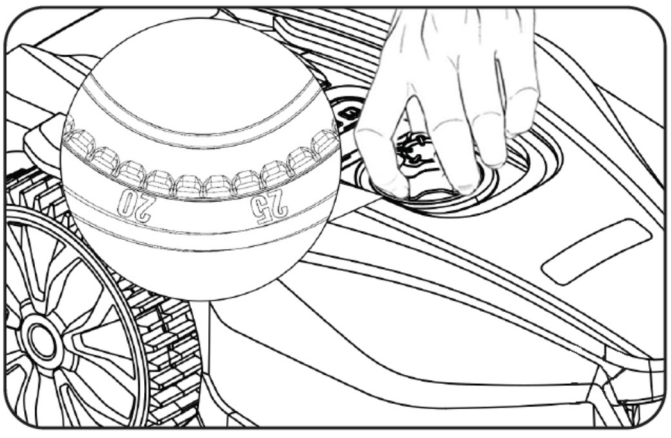
Fermare il robot
Se si desidera arrestare il robot mentre sta tagliando il prato o mentre torna alla stazione di ricarica, è necessario attivare/premere il pulsante rosso STOP.

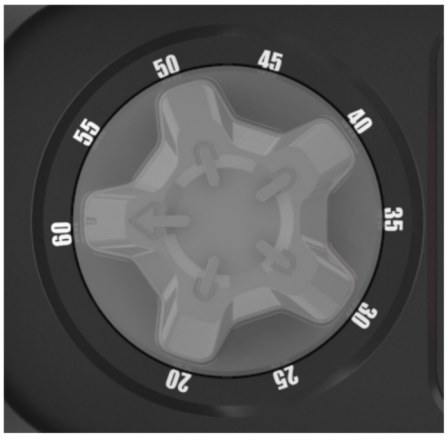


Impostazione dell'altezza di taglio
Il robot può tagliare con un'altezza di taglio tra 20 e 60 mm.
Se l'erba è più alta di 60 mm sarà necessario falciare l'erba prima con un normale tagliaerba altrimenti ci sarà un carico eccessivo sulle lame del robot e quindi un risultato di taglio molto scarso e facilmente la macchina si bloccherà.

Si consiglia di iniziare impostando l'altezza di taglio al massimo (60 mm) e di ridurla gradualmente nell'arco di alcuni giorni fino a raggiungere l'altezza dell'erba desiderata.

L'altezza di taglio viene impostata premendo il pulsante STOP (se il robot è in funzione). Quando il robot è fermo, l'altezza di taglio può essere regolata ruotando la manopola di regolazione sulla parte superiore del robot (vedi figura).
Il robot può tagliare l'erba quando è bagnato, ma ciò comporterà un maggiore accumulo di erba nel piatto di taglio del robot, un maggiore attrito sulle lame, un livello di rumore più elevato e un maggior rischio che si blocchi. Pulisci l'erba con una spazzola morbida (Spegnere SEMPRE il robot prima di lavorare vicino alle lame).





Restrizioni di taglio per robot tagliaerba
Se tu e il tuo vicino avete entrambi un rasaerba robotizzato TEXAS, è importante che ci sia almeno 1 metro tra i cavi perimetrali per evitare interferenze tra i segnali dei cavi. Inoltre, è anche importante che la stazione di ricarica sia installata ad almeno 10 metri dal cavo perimetrale adiacente.

Se il tuo vicino ha un rasaerba robotizzato di un altro produttore, potrebbe essere necessario mantenere una distanza di 2 metri dal cavo perimetrale del vicino per evitare interferenze.

17. Sensore pioggia

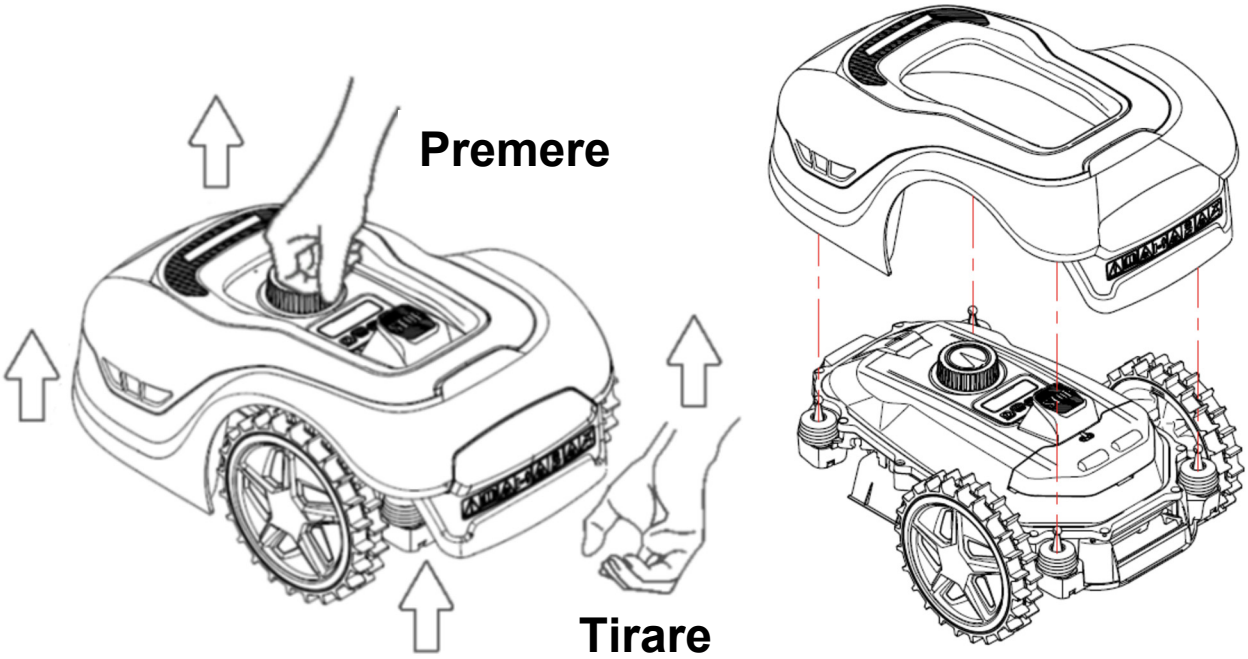
Il robot ha un sensore pioggia integrato. Se rileva acqua, il robot smetterà di falciare l'erba e tornerà alla stazione di ricarica e attenderà 3 ore. Le impostazioni del sensore pioggia possono essere regolate all'interno dell'app. Vedere la sezione 15 "Uso dell'app".

18. Manutenzione del robot tagliaerba

Rimozione del coperchio (soltanto TMX600 / TMX1000 / TMX1300)

Il coperchio superiore può essere staccato se necessario. Segui questa procedura:

1. Premere il pulsante di regolazione dell'altezza del robot (mantenere la pressione)
2. Afferrare la parte inferiore della scocca e tirare verso l'alto finché a che non si sente che si apre.
3. Quindi afferra l'angolo posteriore opposto e tiralo su in modo che si stacchi.
4. Una volta che il coperchio è sgancato la scocca può essere rimossa (non ci sono fili che la tengono).

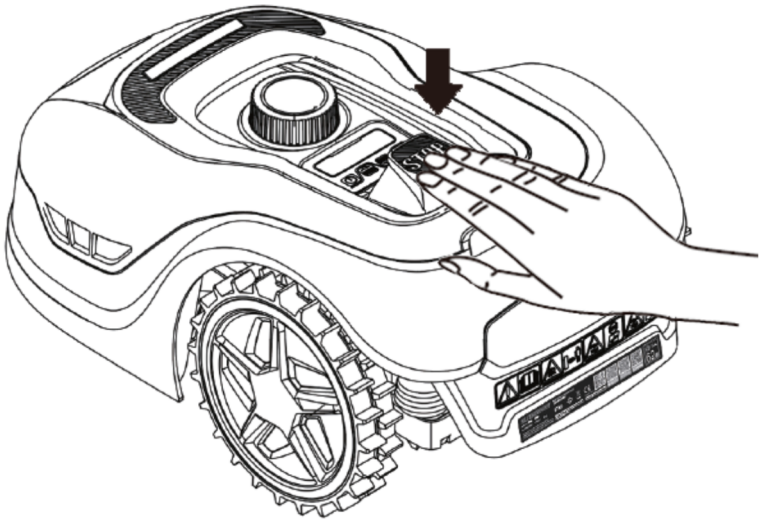


Coperchio di fissaggio

1. Rimettere la scocca sul robot. Guarda attraverso il foro sopra il display e assicurati che i fori in entrambi gli angoli posteriori colpiscano i 2 pistoncini sul robot.
2. Premere saldamente il coperchio sui pistoncini (uno alla volta) premendo sul coperchio appena sopra gli attacchi.
3. Ripeti sui 2 bastoncini sulla parte anteriore del robot (uno alla volta)

Trasporto e trasferimento del robot

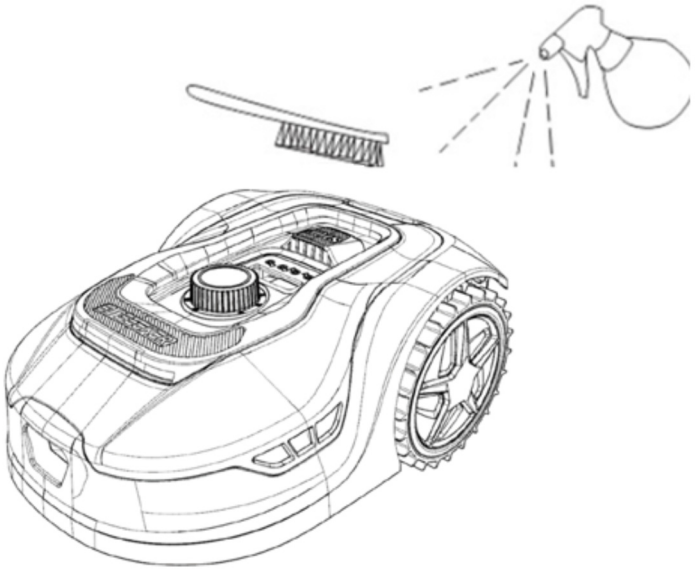
1. Utilizzare la maniglia di trasporto sotto la parte posteriore del robot per trasportare il robot. Non afferrarlo mai sul bordo della cover, in quanto la cover potrebbe staccarsi e rischiare di far cadere il corpo robot.
2. Si consiglia di trasportare i robot nell'imballaggio originale se si tratta di lunghe distanze. È anche utile conservare l'imballaggio originale per lo soccaggio invernale del robot.
3. Quando il robot deve essere trasportato o impostato, deve essere attivato il grande pulsante rosso STOP (vedi figura).
4. Quando il pulsante STOP è attivato, il robot deve essere spento. Tenere premuto il pulsante OFF finché il display non si spegne.



19. Pulizia e sostituzione di ricambi

È importante mantenere pulito il tagliaerba robot per prolungarne la durata.

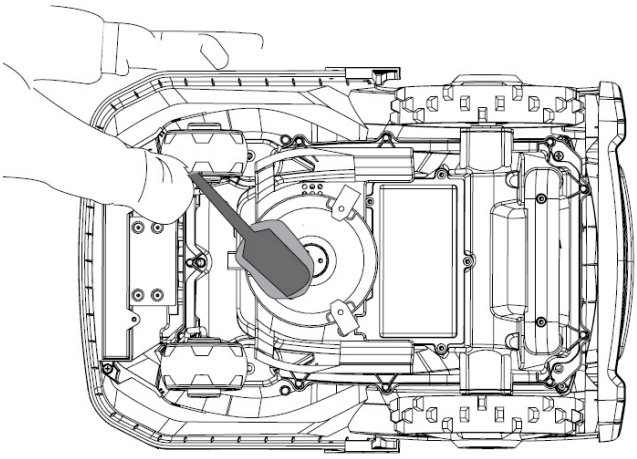
Il robot sarà in grado di affrontare più agevolmente le pendenze se le ruote sono pulite e in ordine. Allo stesso modo, il risultato di taglio sarà molto migliore quando le lame sono affilate e possono ruotare liberamente (spegnere sempre completamente il robot quando si lavora vicino alle lame).



Pulizia della scocca in plastica

Non sciacquare il robot con un tubo dell'acqua o un dispositivo di lavaggio a pressione per proteggere l'elettronica e la batteria del robot.
Si consiglia di utilizzare una spazzola morbida per rimuovere erba e altro sporco. Eventualmente un nebulizzatore d'acqua o un panno umido per sciogliere lo sporco.

Pulizia della parte inferiore



Utilizzare guanti da lavoro per ogni evenienza! Si consiglia almeno una volta al mese di pulire il robot nella parte inferiore e soprattutto in corrispondenza delle lame.
Ricorda di iniziare spegnendo il robot.
Posizionare il robot di fianco su una superficie morbida (es. il prato) per non graffiarlo
.
Utilizzare una spazzola morbida o un raschietto di plastica per pulire lo sporco e garantire un buon risultato di taglio. La pulizia regolare riduce anche il rumore e le vibrazioni.

1. Verificare che il porta lama possa ruotare liberamente.
2. Verificare che le lame possano ruotare liberamente.
3. Verificare che la ruota anteriore possa girare e ruotare liberamente.

Importante! La pulizia regolare è essenziale affinché il robot funzioni come dovrebbe!
Assicurati di seguire i consigli di pulizia di cui sopra e fallo spesso. L'erba si deposita facilmente ovunque e può influenzare i sensori e la funzionalità.
I problemi causati dalla mancata pulizia non sono coperti dalla garanzia.

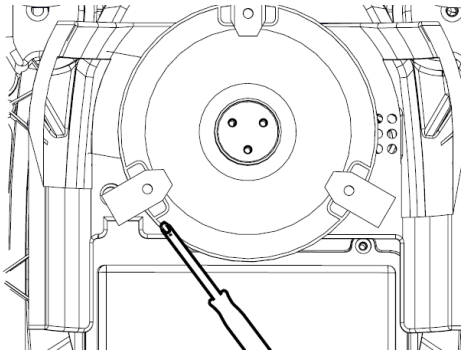
Pulizia della stazione di ricarica.

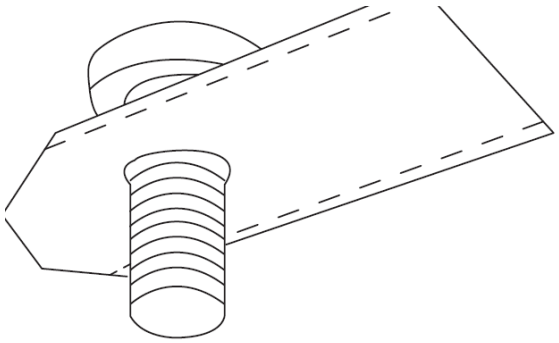
Così come il robot deve essere pulito regolarmente, è bene pulire contemporaneamente anche la stazione di ricarica. Rimuovere l'erba e il terreno dalla piastra di scorrimento. Tagliare l'erba che cresce intorno alla stazione di ricarica utilizzando una forbice manuale. Ogni 2 mesi circa, i fili dei contatti della stazione di ricarica e il robot devono essere ispezionati ed eventualmente puliti. Usa della carta abrasiva fine o della lana d'acciaio per rimuovere la ruggine o incrostazioni dai connettori di ricarica.

Lame

Le lame hanno due lati affilati. Pertanto, possono essere girati quando hanno perso l’affilatura su un lato. Si consiglia di sostituire tutte le lame e le viti (contemporaneamente) dopo ogni stagione per garantire un risultato di taglio pulito (tieni d'occhio le lame e capovolgi / cambia più spesso se necessario). Le lame possono essere cambiate facilmente. Basta un cacciavite a stella (spegnere sempre il robot prima di lavorare con le lame). Svitare la vite, rimuovere sporco e detriti d'erba sulla piastra del coltello. Sostituire le lame con delle nuove e contemporaneamente sostituire le viti. Utilizzare le lame e le viti di ricambio incluse. Assicurarsi che le viti delle lame siano serrate bene.

Nota: tutte e 3 le lame devono essere girati o cambiati contemporaneamente per evitare squilibri nel taglio.





Importante: ispezionate le viti della lama quando capovolgete le lame. Poiché le rotazioni delle lame tagliano la vite, è necessario cambiare le viti contemporaneamente alle lame. Utilizzare solo lame originali. Vedi Sezione 22" Accessori"

20. Rimessaggio invernale

- All'ultimo taglio dell'erba dell'anno, l'altezza di taglio non deve essere inferiore a 40 mm.
  Se l'erba viene tagliata più in basso, l'apparato radicale si indebolisce e può causare macchie gialle.

- Quando si ripone il robot in inverno, si consiglia di riporlo con la stazione di ricarica in un luogo asciutto e caldo e di spegnere l'interruttore principale (OFF) per proteggere la batteria. Caricare la batteria del robot tramite la stazione di ricarica prima che il robot venga stoccato per il periodo invernale.

- La batteria del robot rasaerba è una batteria al litio esente da manutenzione, con una durata stimata fino a 3-5 anni, a seconda dell'uso, dell'ambiente e della manutenzione invernale. La batteria non tollera il gelo!

  Si consiglia di portare la stazione di ricarica all'interno anche in inverno. Il cavo perimetrale NON deve essere avvolto!

- È importante caricare il robot 1-2 volte durante il rimessaggio invernale (almeno ogni 3 mesi) per garantire la salute della batteria. Prendi il robot rasaerba e mettilo nella stazione di ricarica e lascialo completamente carico per 2-3 ore (può essere fatto al chiuso). Quindi estrarre nuovamente il robot dalla stazione di ricarica e lasciarlo asciutto e caldo. Se queste ricariche invernali non vengono seguite, c'è il rischio che la batteria perda capacità o collassi completamente (non coperta da garanzia).

- Verificare che tutti i bulloni, le viti e i dadi siano serrati e integri, in quanto garantisce le migliori condizioni di lavoro per il robot. Sostituire i pezzi di ricambio usurati e rotti.

Preparativi per la primavera

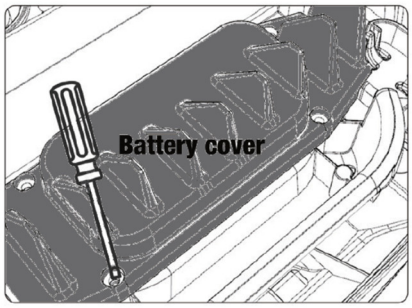
Dopo il rimessaggio invernale, è consigliabile pulire i connettori di ricarica della stazione di ricarica e le piastre di ricarica sul rasaerba robotizzato con una spazzola rigida. Migliorerà la connessione di alimentazione durante la ricarica.

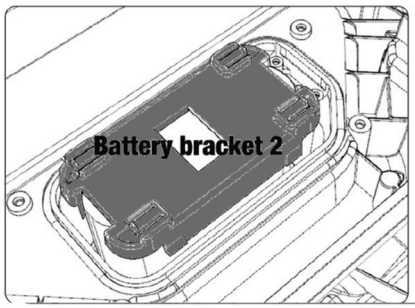
21. Sostituzione della batteria

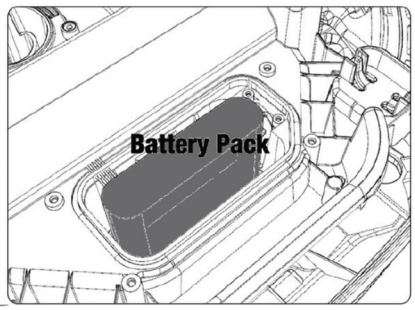
AVVERTIMENTO
Prima di tentare di regolare, riparare o sostituire la batteria, le lame o altri pezzi di ricambio, è IMPORTANTE che il robot sia completamente spento e che si utilizzino dispositivi di sicurezza come guanti protettivi e occhiali di sicurezza.

La durata della batteria varia in base al carico di lavoro, alla manutenzione e al rimessaggio invernale.
In condizioni normali, la durata sarà fino a 3-5 anni. La batteria è facilmente sostituibile seguendo questi passaggi:

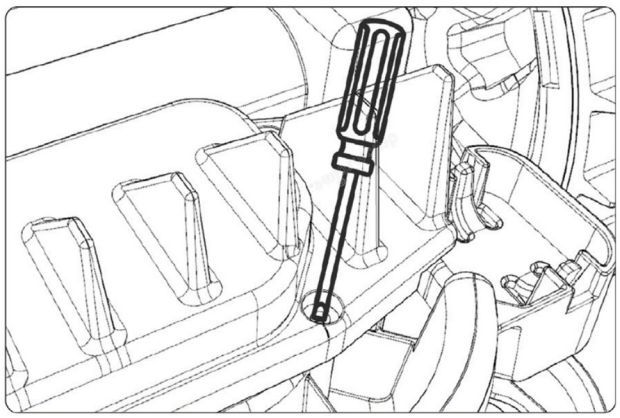
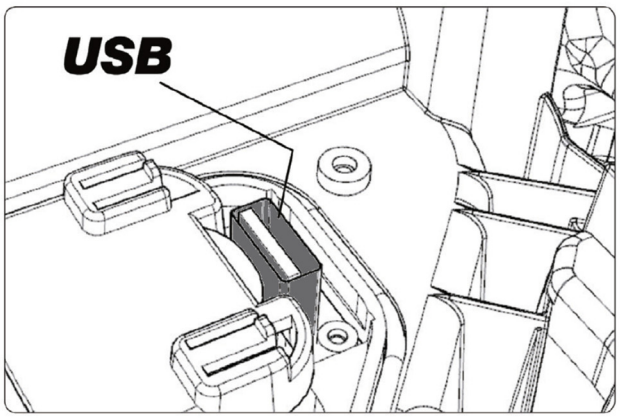
1. Capovolgi il robot
2. Rimuovere tutta l'erba e lo sporco attorno al coperchio della batteria prima di rimuoverlo.
3. Svitare le viti che si trovano sul coperchio della batteria. Rimuovere il coperchio della batteria.
4. Rimuovere il porta batteria sopra la batteria.
5. Estrarre con cautela la vecchia batteria. Premere il blocco del morsetto e rilasciare i connettori.
   NOTA: non tirare i cavi. Tenere i connettori e rilasciare il blocco del morsetto.
6. Collegare una nuova batteria originale collegando i connettori finché non scattano in posizione.
7. Inserire la batteria nel supporto della parte inferiore della camera, l'alloggiamento della batteria e il coperchio della batteria nella sua posizione e serrare le viti.







C'è una porta USB sotto il coperchio della batteria. Questa porta USB può essere utilizzata solo da un'officina autorizzata. Assicurati che non ci siano erba e sporcizia.

22. Accessori

Gli accessori e pezzi di ricambio per il robot sono acquistabili presso il tuo rivenditore di zona.

Prodotto n.	Descrizione	Foto
90070223	**Set di lame:** 9 lame 9 viti	
90070221	**Cavo perimetrale aggiuntivo:** 170 m	
90070222	**Picchetti extra:** 100 pz.	
90070224	**Pacchetto blocchi** Composto da 6 collettori impermeabili.	
90070215 a TMX 600/1000/1300 _____ 90070216 a TMX 1600/2000	**Copertura per stazione di ricarica:** È costituito da 2 gambe in alluminio e un tettuccio apribile che protegge dai raggi UV (parzialmente trasparente) e si integra nella stazione di ricarica stessa.	

L'elenco degli accessori verrà ampliato, così come il contenuto degli accessori visualizzati potrebbe cambiare.
Vedere l'ultimo elenco di accessori sotto i robot TMX su www.texas.garden.com

23. Codici di errore

Display	Avviso	Soluzione
E1	Robot al di fuori dell'area di lavoro	Controllare se il robot si trova all'interno dell'area di lavoro: 1. Verificare che la stazione di ricarica sia collegata correttamente all'alimentazione e alla presa. 2. Verificare che i cavi perimetrali siano inseriti correttamente nel connettore della stazione di ricarica (rosso/nero).
E2	Motorino bloccato (bloccato/danneggiato)	1. Spegnere completamente il robot (tenere premuto il pulsante di accensione) e portarlo in un'area piana senza ostacoli. 2. Accendi il robot, inserisci il PIN, premi START e OK 3. Se il messaggio di errore continua a essere visualizzato, spegnere il robot. Capovolgi il robot e controlla se c'è qualcosa che impedisce alle ruote di girare. 4. Rimuovere eventuale sporcizia che blocca le ruote, far tornare indietro il robot, girare accenderlo e premere START e poi OK.
E3	Lame bloccate	1. Spegni completamente il robot (tieni premuto il pulsante di accensione). 2. Giro capovolgere il robot e controllare se c'è qualcosa che impedisce la rotazione della piastra delle lame. 3. Rimuovere eventuali ostacoli che bloccano la piastra delle lame. 4. Spostare il robot in un'area con erba corta o regolare l'altezza di taglio al massimo (60 mm). Accendilo, premi START e poi OK.
E4	Il sensore di ostacoli non funziona.	1. Il coperchio superiore potrebbe non essere montato correttamente. Premerlo saldamente sopra la macchina 2. Spegnere il robot e portarlo in una zona piana senza ostacoli. 3. Rimuovere il coperchio superiore (vedere la sezione 18) e verificare la presenza di 2 magneti rotondi uno accanto all'altro all'interno davanti vicino al bordo. Se mancano i magneti, è necessario sostituire la scocca superiore. 4. Accendi il robot, premi START e poi OK.
E5	Il robot è stato sollevato	1. Spegnere il robot e portarlo in una zona piana senza ostacoli. 2. Accendi il robot, inserisci il PIN, premi START e poi OK. 3. Se il messaggio di errore persiste, spegnere il robot, capovolgerlo e verificare se c'è qualcosa che impedisce la rotazione dell'asse della ruota anteriore. 4. Rimuovere eventuali ostacoli che bloccano la ruota anteriore, capovolgere nuovamente il robot. Accendilo, digita il PIN e premi START e poi OK.
E6	Il sensore ha rilevato che il robot è stato ribaltato.	1. Controlla se i pendii sono troppo ripidi o troppo bagnati per salire o se il robot colpisce qualcosa che lo fa ribaltare. Se necessario, l'area dovrebbe essere evitata spostando il cavo perimetrale. 2. Capovolgere il robot nella posizione corretta, premere START e poi OK.
E7	Il sensore di inclinazione è stato attivato La pendenza potrebbe essere troppo ripida	Se la pendenza del prato è superiore a 20 °, il robot di potrebbe fermare. L'area dovrebbe essere omessa dal perimetro di taglio. 1. Spegnere il robot e portarlo in una zona piana senza ostacoli. 2. Accendi il robot, inserisci la password, premi su START e poi su OK.

Display	Avviso	Soluzione
E8	Ritorno alla stazione di ricarica non riuscito	1. Verificare che il cavo perimetrale davanti alla stazione di ricarica sia diritto per 1 m senza curve o ostacoli per garantire un collegamento corretto. 2. La stazione di carico deve trovarsi su una superficie completamente piana e stabile. Il robot non deve essere posizionato su una superficie inclinata. 3. Evitare che ci siano più di 2 metri di cavo a spirale vicino alla stazione di ricarica, in quanto ciò potrebbe interferire con il segnale. Se necessario, spostare il cavo in eccesso e accorciarlo. 4. Assicurarsi di rimuovere/tagliare l'erba che cresce intorno alla stazione di ricarica 5. Sollevare manualmente il robot nella stazione di ricarica per la ricarica. Quando il robot è completamente carico , accendilo , premi START, quindi OK.
E9	Intrappolato	Sposta il robot in una zona priva di ostacoli e riavviarlo.
E11	Niente segnale del filo perimetrale	Controllare il LED della stazione di ricarica mentre il robot è acceso all'interno dell'area di lavoro. Se si illuminano di rosso, significa che il cavo perimetrale è scollegato. 1. Quindi verificare se il cavo radente è montato correttamente per la stazione di ricarica. 2. Controllare se c'è un'interruzione nel cavo perimetrale.
E12	Errore Batteria	La batteria potrebbe essere guasta e necessitare la sostituzione. Riavviare il robot e controllare se funziona. Evitare temperature estremamente calde o fredde.
E13	Errore di Ricarica	Controllare se i contatti della ricarica sono puliti sia sul robot che nella stazione di ricarica.
E14	Area di taglio troppo estesa	Zona di lavoro supera la capacità. Ridurre l'area. Vedere le istruzioni nel manuale utente.
BP	Temperatura della batteria è troppo alto o basso	1. Controllare se la batteria è molto calda. Se necessario, metti il robot in ombra. Aspettare finché la batteria non si è raffreddata e riavviare. Una copertura protegge il robot dalle intemperie e dal vento. 2. temperatura della batteria è troppo bassa (non lasciare il robot all'aperto se la temperatura scende sotto 0 gradi). Ventilare finché la batteria non si trova in ambienti con temperature superiori a 5 gradi e riavviare. 3. Se ciò non risolve il problema, la batteria è probabilmente danneggiata e deve essere sostituita.
EE	Errore sconosciuto	1. Il coperchio superiore potrebbe non è montato correttamente. Premerlo saldamente sopra la macchina 2. Riavvia il robot. Spegnere il robot e attendere 10 secondi. 3. Riaccendi il robot, inserisci la password, premi su START e poi su OK. Se il codice di errore viene ancora visualizzato, contattare Texas
LOCK	Eccessivo inserimento di PIN errati	1. Lasciare il robot su ON per 10 minuti. 2. Dopo 10 minuti inserire il PIN corretto.
-	Aumento del rumore Risultato di taglio scadente	1. Le lame sono sporche di erba e non possono ruotare liberamente. Smontare i coltelli e pulirli dall'erba e riattaccarli. 2. Riavvia il robot. Spegnere il robot e attendere 10 secondi. 3. Riaccendi il robot , inserisci la password, premi su START e poi su OK. Se il codice di errore viene ancora visualizzato, contattare un centro assistenza Texas.
-	Il robot gira in cerchio intorno a se stesso	2. Controlla se una delle ruote può girare liberamente. In tal caso, dovrebbe essere sostituito. Contatta il cnetro assistenza Texas.

Se il robot ha esaurito l'alimentazione e non può essere avviato, sollevalo manualmente nella stazione di ricarica e caricalo prima di tentare la risoluzione dei problemi. Per altri codici di errore,

scollegare l'alimentazione e riavviare il robot. Se nessuna di queste soluzioni risolve il problema, contattare un centro assistenza TEXAS.

Indipendentemente dal problema che si verifica, si consiglia sempre di provare prima a riavviare il robot e vedere se questo risolve le cose. Spegnere il robot, attendere 10 secondi e riaccenderlo.

Per ulteriore assistenza e risoluzione dei problemi contattare il centro assistenza Texas più vicino.

24. Dati tecnici

Modello	TMX 600	TMX 1000	TMX 1300	TMX 1600	TMX 2000
Arte. No.	90070241	90070243	90070244	90070245	90070247
Specifiche					
Modello del motore	Batteria	Batteria	Batteria	Batteria	Batteria
Tipo di motore	20 V, 2,5 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio
Autonomia					
Massimo capacità	Fino a 600 mq	Fino a 1000 mq	Fino a 1300 mq	Fino a 1600 mq	Fino a 2000 mq
Tempo di carica	120-140 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min
Utilizzo					
Larghezza di lavoro	20 cm	20 cm	20 cm	22 cm	22 cm
Sistema di taglio	3 lame pivottanti	3 lame pivottanti	3 lame pivottanti	3 lame pivottanti	3 lame pivottanti
Altezza di lavoro min-max	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm
Impostazioni di altezza	9	9	9	9	9
Regolazione altezza	Centrale	Centrale	Centrale	Centrale	Centrale
Scocca	Plastica	Plastica	Plastica	Plastica	Plastica
Sensore di sollevamento	sì	sì	sì	sì	sì
Sensore di ostacolo	sì	sì	sì	sì	sì
Sensore di ribaltamento	sì	sì	sì	sì	sì
Sensore di inclinazione	sì	sì	sì	sì	sì
Sensore di pioggia	sì	sì	sì	sì	sì
Funzione mappa nell'APP	no	si	si	si	si
Sensore ultrasonico	no	no	no	sì	sì
Multizona	sì	sì	sì	sì	sì
Pianificazione	1	2 / Automatica	2 / Automatica	2 / Automatica	2 / Automatica
Pendenza	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%	Max 24° / 40%
Attrezzatura					
Cavo di delimitazione	130 m	170 m	200 m	220 m	250 m
Pioli	180 pz.	230 pz.	250 pz.	280 pz.	320 pz.
Lamme di ricambio	6 pz.	6 pz.	6 pz.	6 pz.	6 pz.
Stazione di ricarica	1 pc. (28 W/1,1 A)	1 pc. (76W/3,0 A)	1 pc. (76W/3,0 A)	1 pc. (76W/3,0 A)	1 pc. (76W/3,0 A)
Dimensioni					
lunghezza x larghezza x altezza	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	600 x 470 x 250 mm	600 x 470 x 250 mm
Il peso	8 kg	8,2 kg	8,2 kg	11 kg	11 kg

25. Dichiarazione di conformità UE

Con la presente, il produttore, **Texas Andreas Petersen A/S, Knullen 22, DK-5260 Odense S, Danimarca** dichiara che la seguente attrezzatura soddisfa i relativi requisiti di sicurezza e di lavoro cfr. le direttive UE:

1.	Descrizione del prodotto: Funzione:	**Robot Tagliaerba, a batteria** **Tagliaerba a batteria**
2.	Tipo/Modello:	**Tipo di macchina**: **TMX600 (RMM600N20V), TMX1000 (RMM900N20V)** **TMX1300 (RMM1200N20V)** **TMX1600 (RML1600L20V), TMX2000 (RML2000L20V)** **Modello caricatore: CB03A+CGF251/CB04A+CGF253**
3.	Numero di serie:	**CE051680018500000000 - CE051680018799999999**
4.	Direttive UE attuali:	**Direttiva macchine 2006/42/UE** **Direttiva bassa tensione 2014/35/UE** **Direttiva EMC 2014/30/UE** **Direttiva sul rumore 2000/14/UE, modificata da 2005/88/UE** **Direttiva RoHS 2011/65/UE, modificata da 2015/863/EU**
5.	Normative standard rispettate:	**EN 60335-1: 2012+A11: 2014+A13:2017+A1 :2019+ A2 :2019+A14: 2019 +A15: 2021** **EN 50636-2-107: 2015+A1: 2018+A2: 2020** **EN IEC 55014-1: 2021, EN IEC 55014-2: 2021** **EN 300 328 V.2.2.2, EN 303 447 V1.1.1** **EN 301 489-1 V2.2.3, EN 301 489-3 V2.3.2** **EN 301 489-17 V3.2.4** **ISO 11094:1991, EN ISO 3744:1995, EN ISO 3744:2010,** **IEC 62321-3-1:2013; IEC 62321-4:2013+AMDI:2017** **IEC 62321-5:2013; IEC 62321-6:2015, IEC 62321-8-2017** **IEC 62321-7-1: 2013, IEC 62321-7-2: 2017,** **EN IEC 61000-3-2: 2019+A1: 2021, EN 50419: 2006** **EN 61000-3-3: 2013+A1: 2019+A2: 2021** **EN 60335-2-29: 2021, EN 62233: 2008** **EN IEC 60335-1: 2012+A11: 2014+A13: 2017+** **A1: 2019+A2: 2019+A14: 2019+A15: 2021**

6. Responsabile della documentazione: **Johnny Lolk, Knullen 22, DK-5260 Odense S**

TMX600/1000/1300	Livello di pressione sonora misurato	L_{pA} **41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX600/1000/1300	Livello di potenza sonora garantito	L_{wA} **58 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Livello di pressione sonora misurato	L_{pA} **41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Livello di potenza sonora garantito	L_{wA} **57 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**

Metodo di valutazione della conformità per l'allegato VI - UE *Direttiva 2000/14/UE*

Texas Andreas Petersen A/S
Knullen 22 • DK-5260 Odense S

24.10.2024



CEO
di Johnny Lolk

FR - Instructions originales

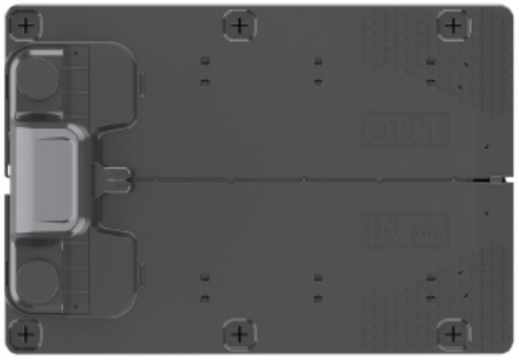
1. Contenu du paquet 172
2. Symboles de sécurité 173
3. Règles de sécurité 174
4. Préparation avant l'installation 176
5. Installation et placement de la station de recharge 177
6. Pose du câble périphérique 180
7. Connecter le câble périphérique à la station de charge 188
8. Alimenter la station de charge 190
9. Démarrage et test de l'installation 191
10. Paramètres 192
11. Description de l'affichage 193
12. Installation de l'application 194
13. Préparation avant la connexion au robot 194
14. Configuration de l'application 195
15. Utilisation de l'application 197
16. Fonctions du robot 201
17. Capteur de pluie 203
18. Manipulation du robot tondeuse 203
19. Nettoyage et remplacement des pièces 205
20. Stockage hivernal 207
21. Remplacement de la batterie 208
22. Accessoires 209
23. Codes d'erreur 210
24. Données techniques 213
25. Déclaration UE de conformité 214

Les instructions d'utilisation sont mises à jour en permanence.
Vous trouverez toujours la dernière version du manuel sur www.texas.dk
(Scannez le code QR au dos du robot)

1. Contenu du paquet



Robot tondeuse



Station de charge



Fixation pour la station de charge (x6)



Lames de rechange (x6)



Câble périphérique
130m (TMX 600)
170m (TMX 1000)
200m (TMX 1300)
200m (TMX 1600)
250m (TMX 2000)



Piquets
x180 (TMX 600)
x230 (TMX 1000)
x250 (TMX 1300)
x280 (TMX 1600)
x320 (TMX 2000)



Chargeur



Manuel d'instruction

Outils nécessaires (non fournis)



Pince coupante



Pince à sertir



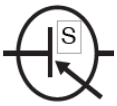
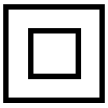
Marteau



Mètre

2. Symboles de sécurité

SYSTÈMES D'ALERTE SUR ROBOT TONDEUSE	
	Lire les instructions avant l'utilisation
	Gardez vos distances avec le robot tondeuse lorsqu'il est en action. Gardez les mains et les pieds à l'écart des lames en rotation. Ne mettez jamais les mains ou les pieds à proximité ou sous la machine lorsque le robot tondeuse est en action.
	Assurez-vous que la machine est éteinte et que le bouton d'alimentation est réglé sur OFF avant de commencer l'entretien ou l'inspection de la machine.
	Ne vous asseyez jamais sur la machine.
	Marque d'approbation CE
	Avertissement : Ne placez pas vos mains ou vos pieds sous le plateau de coupe.
	Les tondeuses robot ou les stations de charge ne doivent pas être jetées avec les déchets ménagers ordinaires, car ces produits contiennent des composants électroniques. Le produit doit être livré à des stations de recyclage ou à d'autres installations qui peuvent traiter le recyclage de l'électronique.
	Niveau sonore garanti.
	Le câble périphérique (basse tension) ne doit pas être prolongé ou fendu. Il convient de prendre des précautions lors de la taille, de la coupe des bords ou de l'enlèvement des mauvaises herbes à proximité du câble périphérique afin de ne pas l'endommager.
SYSTÈMES D'ALERTE SUR BATTERIE	
	La batterie ne doit jamais entrer en contact direct avec l'eau.
	Ne jamais exposer la batterie au feu ou à une autre source de chaleur (max 40o C).
	Étiquette de recyclage. Les matériaux de la batterie peuvent être recyclés.

	La batterie de la tondeuse robot est de type Li-ion. La batterie ne doit pas être éliminée avec les déchets ménagers ordinaires. La batterie doit être éliminée dans des stations de recyclage.
	SYSTÈMES D'ALERTE SUR BORNE DE RECHARGE
	SMPS (alimentation à découpage)
	Double isolation.
	SMPS (Switch mode power supply) avec une alimentation isolante de sécurité résistant aux courts-circuits.

3. Règles de sécurité

AVERTISSEMENT : Lisez tous les avertissements et instructions de sécurité.

Lorsque vous travaillez avec la tondeuse robot, les instructions de sécurité doivent être strictement respectées. Lisez attentivement les instructions avant de démarrer votre machine. Assurez-vous que vous pouvez arrêter la machine immédiatement en cas d'accident. Le non-respect des avertissements et des consignes de sécurité peut contribuer à un choc électrique, un incendie et des blessures graves.

Les avertissements, précautions et instructions décrits dans ce manuel d'instructions ne peuvent pas couvrir toutes les conditions ou situations qui peuvent se présenter. L'utilisateur doit donc faire preuve de bon sens et de prudence lors de l'utilisation de la machine.

Sécurité

- Lisez attentivement les instructions et assurez-vous que vous, en tant que consommateur, comprenez toutes les instructions.
- Ne laissez pas les personnes qui ne sont pas familiarisées avec l'utilisation du robot tondeuse, ni les enfants, l'utiliser.
- L'opérateur de la machine est responsable des autres personnes présentes dans la zone de travail et de leurs biens.

Utilisation de la machine

- Assurez-vous que le câble périphérique est monté comme indiqué dans le manuel.
- Inspectez régulièrement la zone où la machine sera utilisée et retirez toutes les pierres, les bâtons et autres débris qui pourraient endommager le robot de tonte.
- Vérifiez les lames et les vis tous les 2 mois : Vérifiez si les lames sont usées ou endommagées et si les vis sont intactes (les lames entament lentement les vis et finissent par les détruire). Remplacez les lames et les vis usées ou endommagées si nécessaire, afin de maintenir l'équilibre. Les lames peuvent être retournées afin de pouvoir être utilisées 2 fois. Remplacez toujours toutes les vis et tous les couteaux simultanément ! Il est recommandé de les changer tous les ans.
- La machine ne doit pas être utilisée pour un usage autre que celui décrit dans les instructions.

- N'utilisez que des accessoires et des pièces de rechange d'origine. L'installation de pièces non approuvées peut entraîner un risque accru et n'est donc pas légale. Toute responsabilité est exclue en cas d'accident ou d'autres dommages causés par l'installation de pièces non originales.
- N'utilisez pas la force lorsque vous utilisez l'outil. Utilisez le bon outil pour le travail.

Général

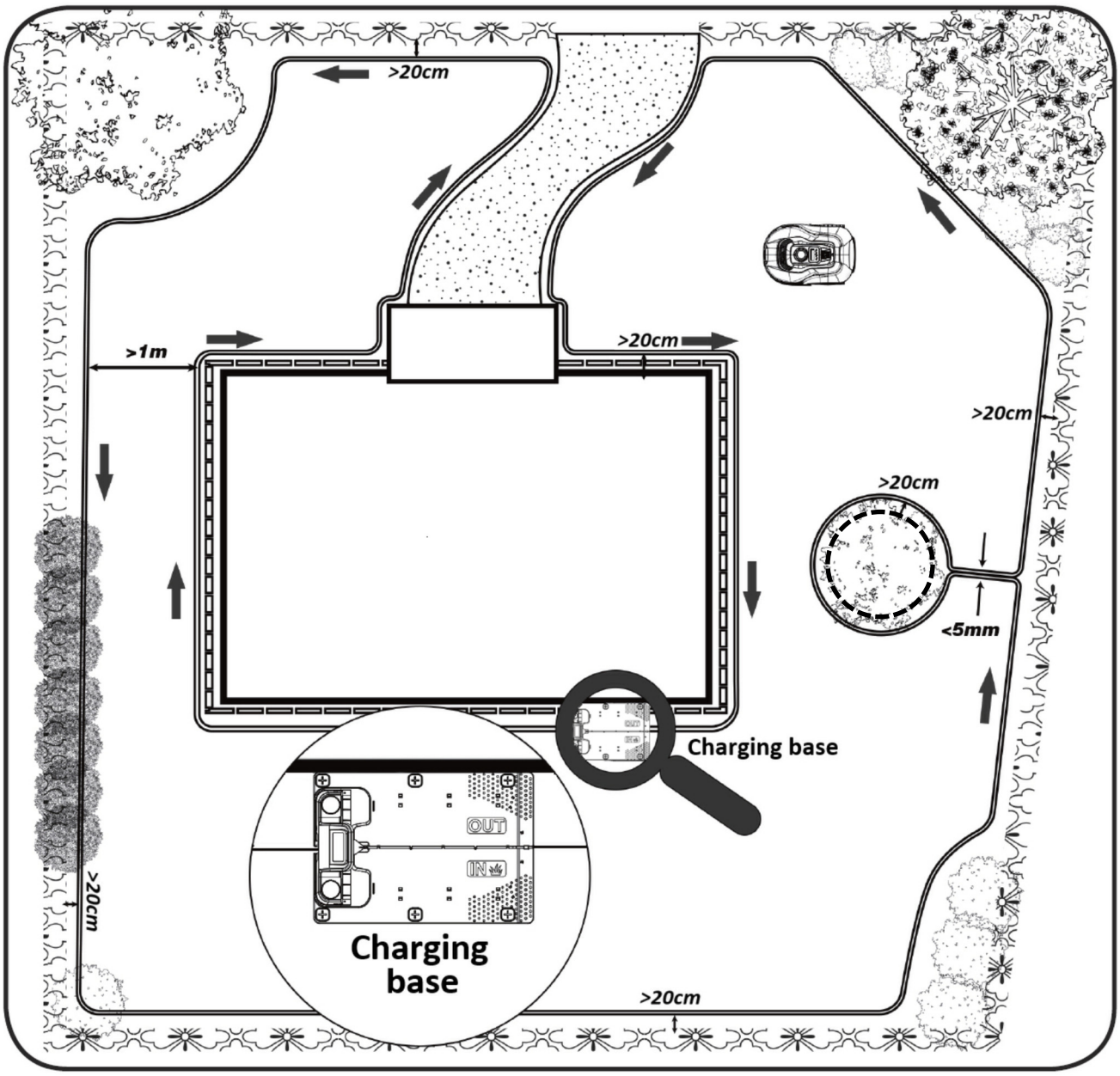
- N'utilisez pas la tondeuse robot sans que la housse en plastique soit correctement fixée à la machine.
- Ne tenez pas vos mains et vos pieds près des pièces en rotation.
- Ne tenez pas et ne soulevez pas la tondeuse robot si une roue ou un moteur de tonte est en marche.
- Tout d'abord, appuyez sur le bouton STOP.
- Éteignez complètement la tondeuse robot (en maintenant le bouton OFF enfoncé) avant de l'utiliser :
  - Enlever tous types de saletés ou d'objets bloquants.
  - Entretenir, nettoyer ou réviser la tondeuse robot.
- Démarrez le robot tondeuse en suivant les instructions. Lorsque le robot est mis en marche (le distributeur est activé), n'oubliez pas d'éloigner vos mains et vos pieds des lames en rotation.
- Ne soulevez ou ne transportez jamais la tondeuse robot lorsque le bouton d'alimentation principal est allumé.
- Ne laissez pas les personnes qui ne savent pas comment fonctionne le robot tondeuse l'utiliser.
- Ne posez rien sur le dessus de la tondeuse robot ou sur la station de charge.
- N'utilisez pas le robot tondeuse si les lames, les écrans en plastique, les boulons, les vis, etc. sont endommagés. Il est avantageux de ne laisser le robot couper l'herbe que lorsqu'elle est sèche. Cela donne un résultat de tonte plus agréable et évite que l'herbe mouillée ne se dépose sur le dessous du robot (ce qui réduit le besoin de nettoyage).
- Lorsque la tondeuse est réglée sur le cycle de tonte automatique, assurez-vous qu'il n'y a pas de jeu ou d'activité sur la zone de tonte du robot pendant la période de tonte définie.

Sécurité personnelle

- Si le bouton ON/OFF est cassé ou ne fonctionne pas correctement (ne peut pas être éteint), n'utilisez pas la tondeuse robot.
- Soyez toujours conscient de ce que vous faites et faites preuve de bon sens lorsque vous utilisez la tondeuse robot.
- Les mineurs ne doivent pas utiliser la machine.
- La machine ne doit être utilisée que par des personnes reposées et en bonne santé. Les personnes sous l'influence de l'alcool, de drogues ou de substances euphorisantes ne sont pas autorisées à faire fonctionner le robot.

4. Préparation avant l'installation

Il est recommandé de faire un croquis de sa pelouse avec les obstacles que l'on souhaite protéger en tant qu'utilisateur. Cela permet d'avoir une bonne vue d'ensemble des travaux de pose des câbles, ainsi que du meilleur emplacement pour la station de recharge. Tracez le câble périphérique de la station de charge autour du jardin et autour de tout obstacle que vous souhaitez protéger, comme des parterres de fleurs, des petits arbres, etc.



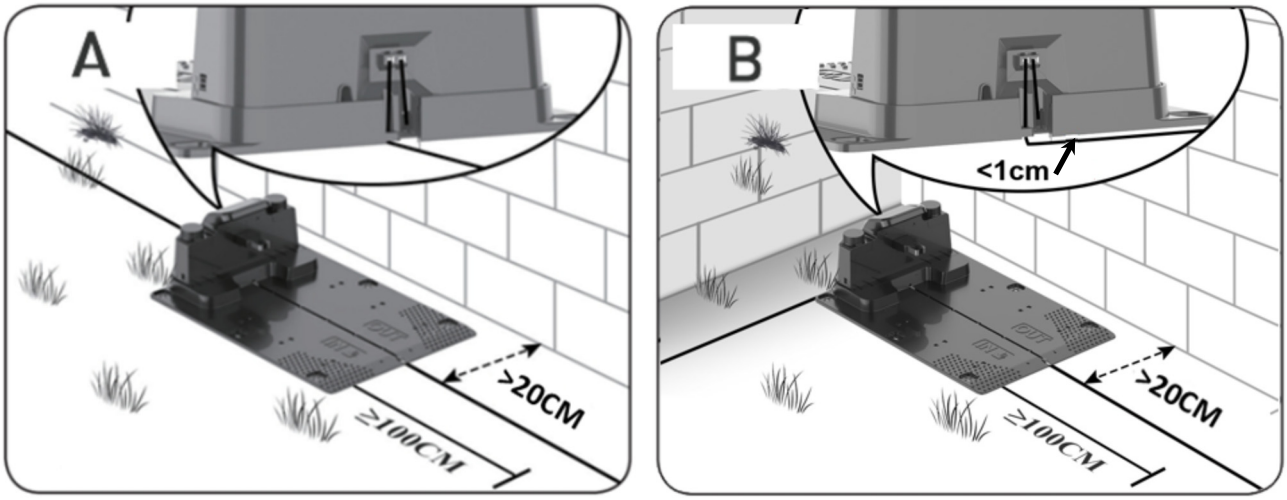
Le chapitre suivant explique comment installer le robot tondeuse. Par conséquent, lisez attentivement ce chapitre avant de planifier et d'installer le câble périphérique.
Vérifiez également le besoin prévu en câble de délimitation (longueur). Beaucoup de câble est inclus pour entourer les pelouses jusqu'à la limite de capacité, mais si vous avez de nombreux parterres de fleurs (îles) à l'intérieur de la pelouse où le câble fera le tour, cela peut consommer plusieurs mètres de câble supplémentaire. Dans ce cas, il peut être nécessaire d'acheter du câble de délimitation supplémentaire et de le prolonger.

5. Installation et placement de la station de recharge

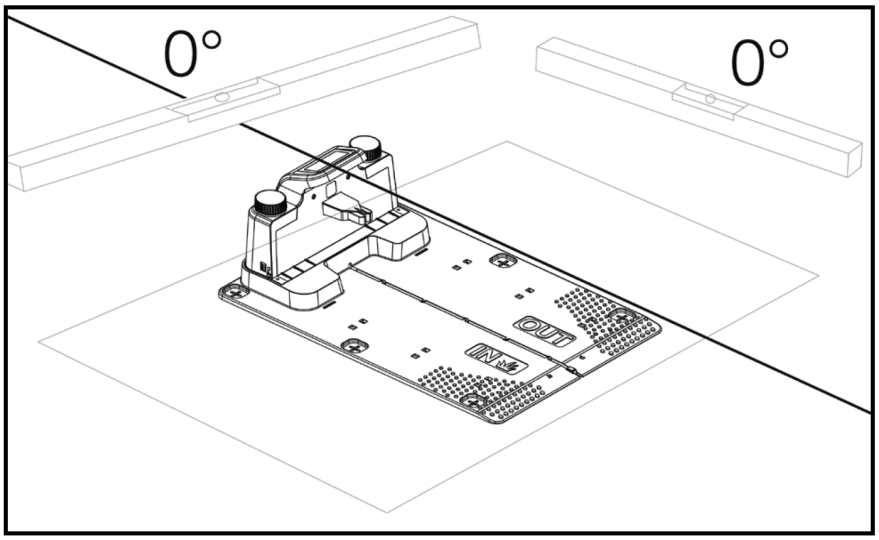
L'emplacement de la station de charge nécessite la présence d'une prise de courant 230V à proximité. Sinon, une rallonge doit être tirée jusqu'à l'emplacement souhaité de la station de charge. L'entrée plate de la station doit être orientée vers la droite.
Assurez-vous que la couverture Wi-Fi est bonne à l'endroit où vous placez la station de charge (à proximité du routeur Wi-Fi).

La station de recharge peut être située de deux façons :

- Le long d'un des côtés (A)
- Dans un coin (B)

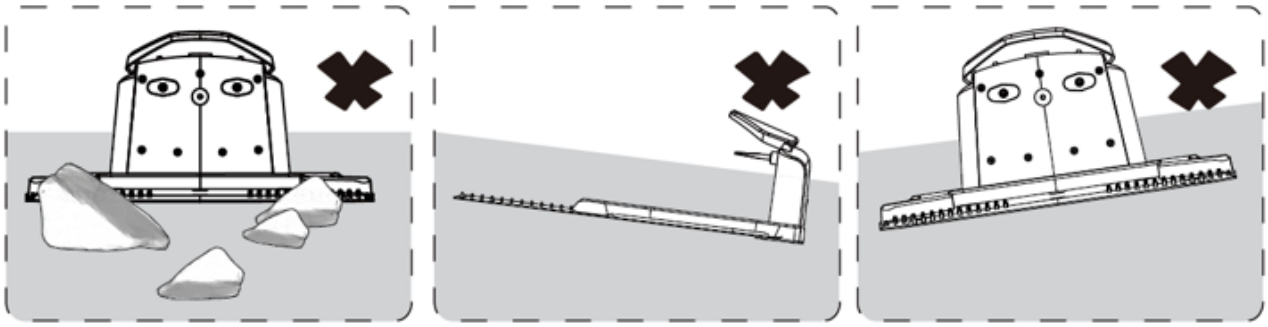


Si un coin est choisi, il faut s'assurer que le câble périphérique peut passer derrière la station de charge aussi près que possible de la plaque arrière (<1 cm) et dans le connecteur, voir illustration (B). Dans ce cas, il y aura une petite zone derrière la station de charge, qui ne pourra pas être coupée. Cette zone peut être recouverte de carreaux ou de pierres au lieu d'herbe.
Remarque : il est recommandé d'avoir 1 à 2 m de câble supplémentaire en plus, si possible. Voir la section 7 "Connecter le câble périphérique à la station de charge".



La station de charge doit être placée sur une surface parfaitement plane et doit disposer d'un tronçon parfaitement droit d'au moins 1 mètre devant la station de charge, afin de garantir que la tondeuse robot ait la bonne trajectoire vers la station de charge. Il est important des respecter cette consigne.

Configuration incorrecte:

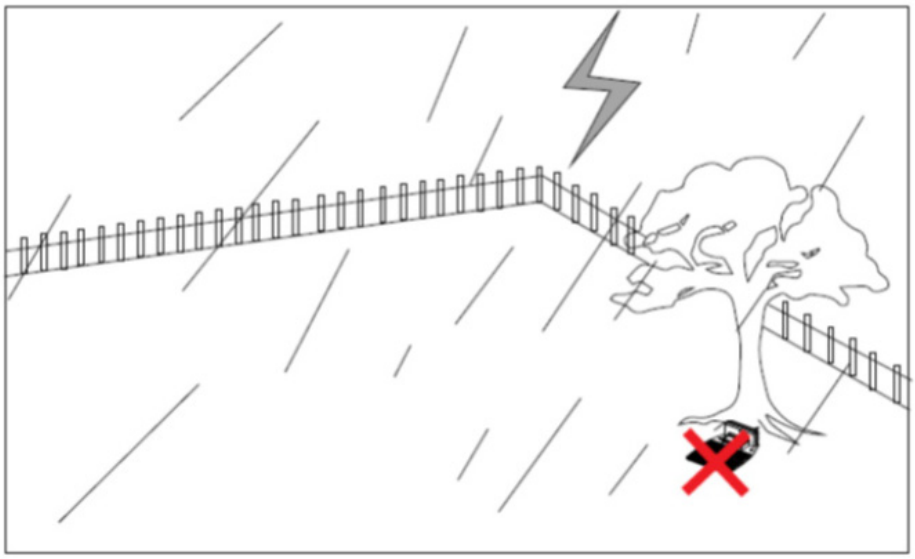


Si votre pelouse/sol devant la station de charge est mou ou commence à s'écraser lorsde l'entrée et de la sortie du robot de la station de charge, il est recommandé de placerune plaque en plastique ou un tapis en caoutchouc devant l'entrée de la station de charge.

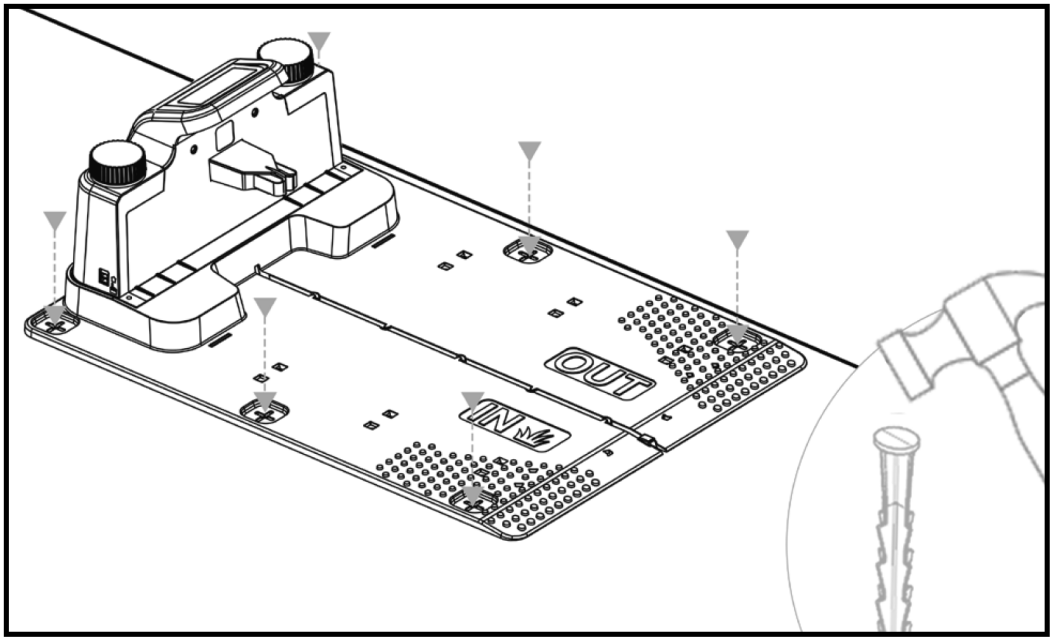
Protection contre le foudroiement

Pour protéger la tondeuse robot de la foudre, il est recommandé de ne pas placer lastation de charge sous ou près d'un grand arbre. De même, il est interdit de tirer unerallonge jusqu'à la station de charge à proximité de grands arbres.

Il est recommandé de ne pas faire fonctionner le robot tondeuse lorsqu'il y a un orage en raison de la détérioration des composants électroniques par la foudre. De même, en cas d'orage, il est recommandé de couper complètement l'alimentation de la station de charge et, si possible, de débrancher le câble périphérique de la station de charge.



Fixez la station de charge avec les 6 vis/chevilles fournies.



Assurez-vous que la zone "OUT" est orientée vers le bord de la pelouse.
Une fois que vous avez trouvé le bon emplacement et que la station de charge est installée, ne branchez PAS encore le courant. Il faut d'abord poser le câble périphériqueet le raccorder à la station de charge. Ensuite, l'alimentation électrique peut être raccordée.

CONSEIL

La station de charge et le robot tondeuse peuvent être installés à ciel ouvert. Mais il est recommandé de construire un toit / garage pour la station de charge, car il protégera le robot des intempéries et prolongera sa durée de vie. Vous pouvez également acheter un toit de garage original, qui s'adapte à la station de charge. Voir plus d'informations dans la section 22 "Accessoires".



6. Pose du câble périphérique

Lisez toute la section avant de commencer!

La pose du câble périphérique est la chose la plus importante lors de l'installation, car unepose correcte du câble donne un résultat plus satisfaisant.

Le robot tondeuse ne peut pas couper jusqu'au bord pour des raisons de sécurité (distance entre le plateau de coupe et les lames). Vous devez donc savoir qu'il reste un bordd'herbe tout autour de la pelouse, qui ne peut pas être coupé par le robot tondeuse. Dans cecas, vous devez couper l'herbe avec un coupe-herbe ou une tondeuse à gazon ordinaire, si nécessaire. Vous pouvez également poser une large bordure de carreaux (aumoins 12 cm) tout autour de la pelouse, au même niveau que l'herbe, sur laquelle le robotpeut rouler. Vous évitez ainsi un bord de pelouse qui ne peut pas être coupé. Voir la section "Coupe le long des dalles".
Idéalement, vous voulez que cette bordure d'herbe non coupée soit aussi petite que possible, et le câble périphérique doit donc être placé aussi près que possible de la bordure.

Dans des conditions optimales, une distance de 20 cm sera idéale (25 cm du modèle TMX1600/2000), mais elle nécessite lerespect de certaines conditions:

- La pelouse doit être plate sur les bords afin que le robot ne puisse pas glisser en casd'humidité.
- Les fleurs, les plantes et les branches ne doivent pas pendre bas au-dessus de la pelouse.
- Les roues ne doivent pas pénétrer dans le lit du sol pendant la conduite.
- Les roues et le plateau de coupe ne doivent pas entrer en contact avec des obstacles.

Cela signifie que le robot doit être en mesure de faire le tour du câble périphérique sans rencontrer d'obstacle et sans entrer en contact avec quoi que ce soit, sans que les rouesne pénètrent dans le sol.

Si les conditions ci-dessus ne peuvent être respectées, il peut être nécessaire d'augmenter la distance. Cela dépend de la disposition spécifique du jardin. Il est recommandé de prévoir une distance supplémentaire d'au moins 1 cm, car le câble périphérique peut se déplacer légèrement au bout d'un certain temps, lorsque l'herbepousse.

Si vous effectuez un changement en utilisant le câble périphérique (par exemple, autour d'un parterre de fleurs au milieu de la pelouse ou d'une piscine creusée / d'un trampoline), ilest alors recommandé d'augmenter la distance à 25-30 cm afin qu'il ne risque pas de tomber.

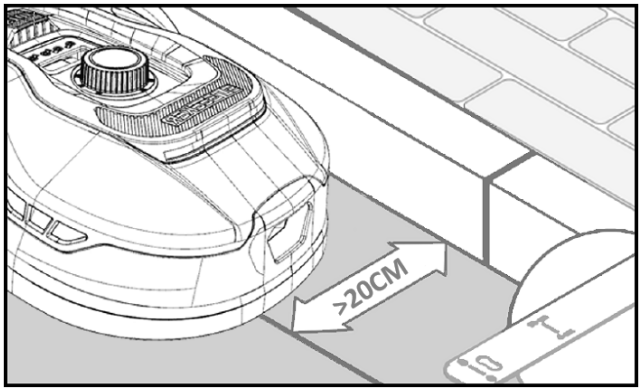
Préparation:
D'abord, trouvez la bobine de câble et trouvez l'extrémité libre. Ensuite, trouvez les piquets de fil. Préparez une règle pliante ou une règle de distance faite maison comme bâton de mesure de 20 cm de long, par exemple, afin de pouvoir facilement établir une distance cohérente et correcte par rapport au bord de l'herbe / aux obstacles. En outre, un marteau, une pince à sertir et une paire de ciseaux / coupe-fil doivent être utilisés pour couper le fil (ce n'est pas inclus).

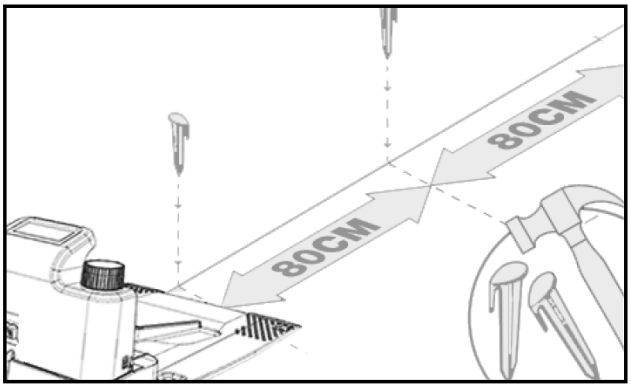
N'oubliez pas que l'herbe ne doit pas dépasser 60 mm de hauteur avant de commencer àTravailler, sinon il faut d'abord la tondre avec une tondeuse à gazon ordinaire (avec ramassage). Il est recommandé de couper l'herbe à 35-40 mm avant d'installer le robot.

Pose du câble périphérique:
Commencez la pose du câble au niveau de la station de charge et placez une longue partie sous la station de charge, qui se trouve environ 50 cm plus loin, de sorte qu'il y ait suffisamment de câble pour travailler lors de la connexion du fil dans les connecteurs de la station de charge.
Déroulez le câble périphérique, faites-en le tour dans le sens des aiguilles d'une montre, placez-le sur l'herbe et fixez-le à l'aide des piquets de câble. Il n'est pas nécessaire de creuser le câble dans le sol. Au bout de quelques mois, l'herbe poussera sur le câble et il ne sera plus visible. (Si vous voulez le creuser, mettez-le à environ 2 cm sous la surfacede l'herbe).

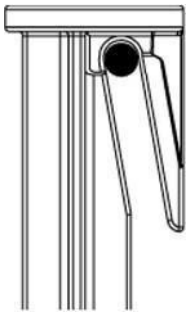
RAPPEL : Gardez une distance d'au moins 20 cm par rapport au bord de l'herbe/des obstacles (25 cm du modèle TMX1600/2000). Utilisez une règle pliante ou une règle de distance faite maison. S'il y a deshaies, des fleurs/plantes suspendues au-dessus de la pelouse, la distance doit être augmentée ici. Il est important que le robot puisse passer librement sans heurter les branches, etc.

REMARQUE : la longueur maximale autorisée du câble périphérique est de 300 m pour le modèle TMX600/1000/1300 et de 400 m pour le modèle TMX1600/2000. La surface totale de coupe ne doit pas dépasser la surface maximale que le robot peut couvrir.



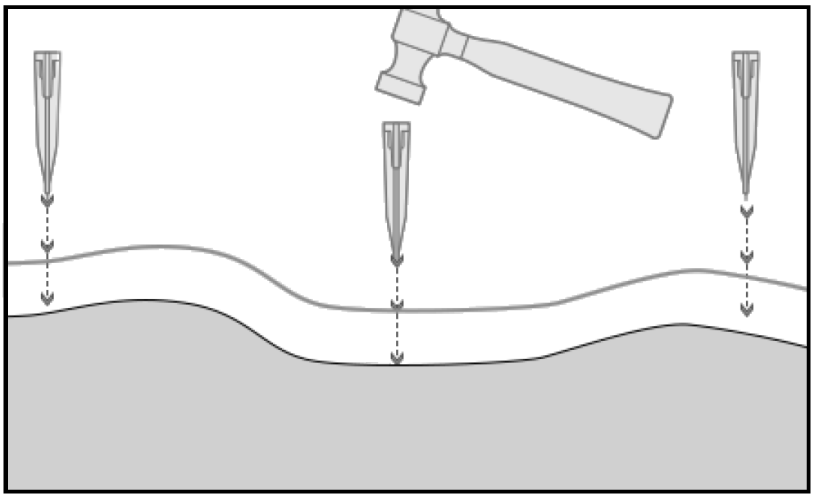


Le fil d'antenne est maintenant posé autour du jardin selon le croquis de votre jardin. Placez une cheville en fil de fer tous les 80 cm environ sur les tronçons droits et plus près descoins ou des courbes.



Plus le câble est posé près du sol, moins il y a de risque de tomber sur lecâble ou qu'il soit coupé par le robot tondeuse. Le courant à l'intérieur ducâble périphérique n'est que de 20V et ne présente donc aucun danger pour les humains ou les animaux.
Assurez-vous que le câble est correctement fixé dans la cheville (voirphoto) avant de l'enfoncer dans le sol.

Veillez à placer les piquets de fil aux points les plus bas de la pelouse afin que la
Le câble est partout maintenu serré contre la pelouse. Une distance plus proche que 80cm peut être nécessaire.

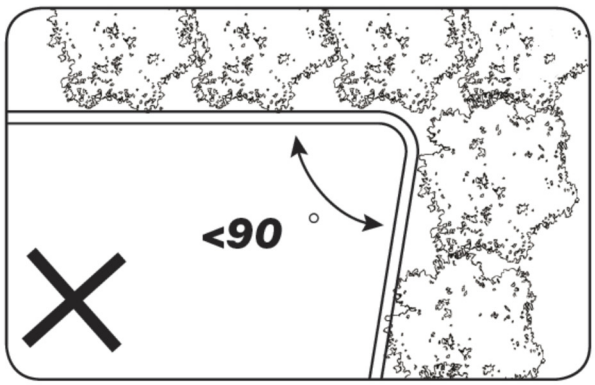


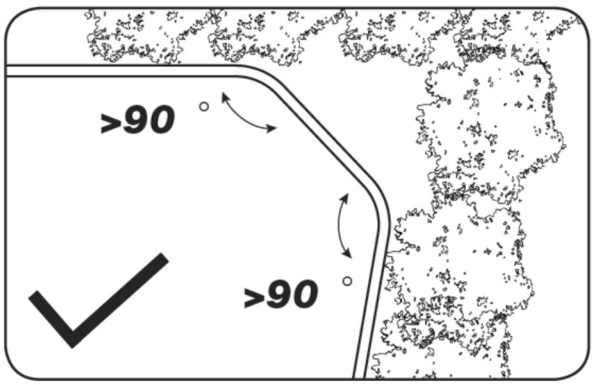
CONSEIL

Vous *pouvez initialement poser le fil avec une plus grande distance entre les piquets de fil (par exemple, avec une distance de 160/240 cm) mais suffisamment près pour qu'il soit raisonnablement serré partout et ne puisse pas être touché par les lames. Une fois laconstruction terminée, vous pouvez faire un test où le robot sort le long du bord et rentre le long du bord pour voir s'il se déplace librement et sans entrave dans les deux sens. Il est plus facile d'ajuster l'emplacement du câble périphérique s'il y a moins de chevilles de câble à arracher. Tout essai de conduite doit être effectué avec la hauteur de coupe la plus élevée, et il est recommandé de retirer d'abord les lames, afin de ne pas risquer de couper le câble !*

Coins

Lorsque vous arrivez à un coin de votre jardin, il est important que le fil prenne une courbe douce et ne suive pas un coin à un angle de 90°. Utilisez plusieurs piquets de fil àcet endroit pour obtenir une courbe optimale. Tout point du fil doit se trouver à au moins 20 cm du bord.





Obstacles dans le jardin

Les obstacles fixes du jardin d'une hauteur supérieure à 100 mm, tels que les murs, les clôtures, les meubles de jardin, les poteaux, etc., n'ont pas besoin d'être protégés par le câble périphérique, car les capteurs d'obstacles du robot détectent une collision avec l'obstacle, puis s'arrêtent, font demi-tour et trouvent une nouvelle direction.

Arbres



La plupart des arbres du jardin seront simplement considérés par le robot tondeuse comme un obstacle ordinaire "fixe" et n'ont donc pas besoin d'être protégés.Toutefois, certains arbres qui ont une formeconique au sol sous la forme de racines exposées inférieures à 100mm doivent être protégés par un câble périphérique.
Cela permet d'éviter que le robot ne monte sur les racines et ne se coince ou n'endommage les lames ouleplateau de coupe.

Enlever les fruits et les branches tombés

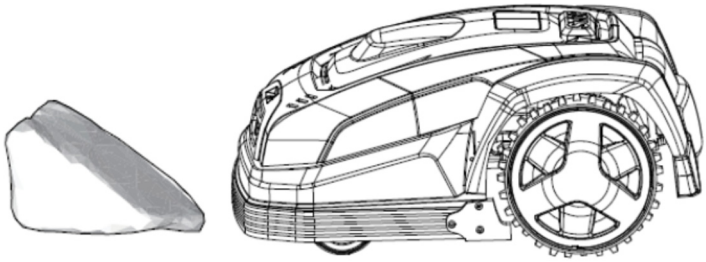


S'il y a des fruits et des branches tombés, cela peutarrêter la tondeuse robot. Débarrassez toujours la pelouse de ces éléments afin d'éviter les temps d'arrêt.

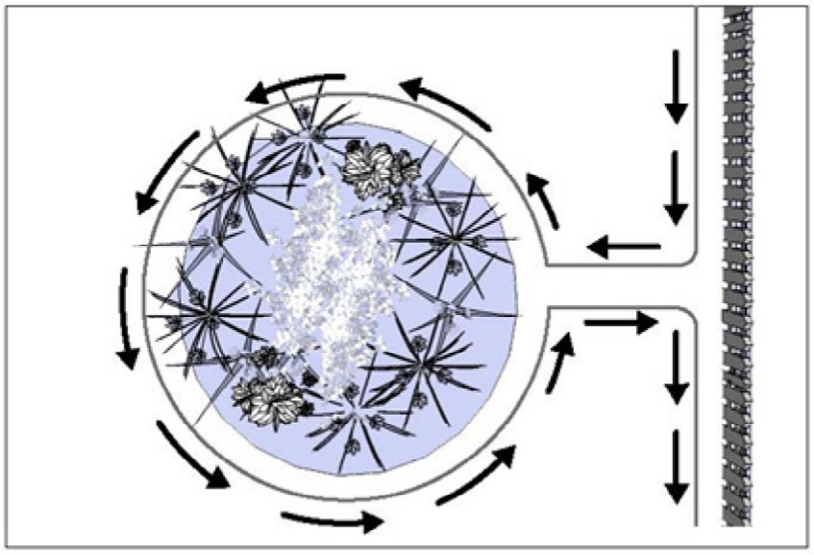
En septembre-octobre surtout, de nombreuses pommes tombent des pommiers. Ceux-ci peuvent provoquer l'arrêt du robot. Si la zone située sous les pommiers est inclusedans la zone de coupe du robot, vous devez être prêt à retirer les pommes avantque le robot ne fonctionne. Il est également possible d'omettre la zone située sous les pommiers lors de la pose du fild'antenne.

Pierres

Si des pierres se trouvent dans la zone de coupe du robot, il est important d'évaluer si le bord de la pierre est plus haut ou plus bas que 100 mm, et si la pierre doit être protégéeou retirée pour éviter d'endommager le robot.

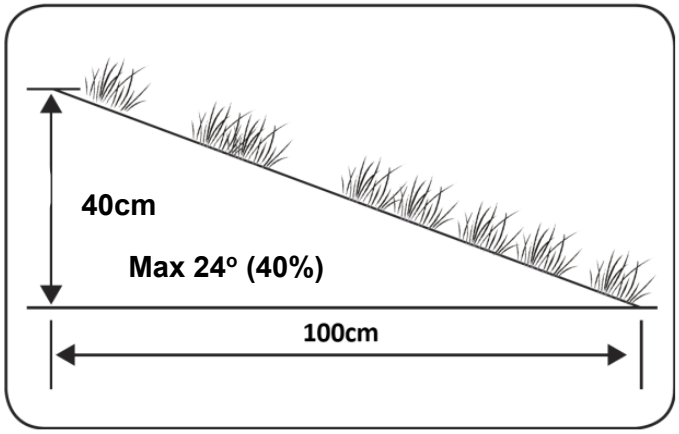


Pour les obstacles/zones qui doivent être laissés hors de la zone de coupe par le fil, il estimportant de suivre la direction d'où vous êtes parti. (Voir l'image)

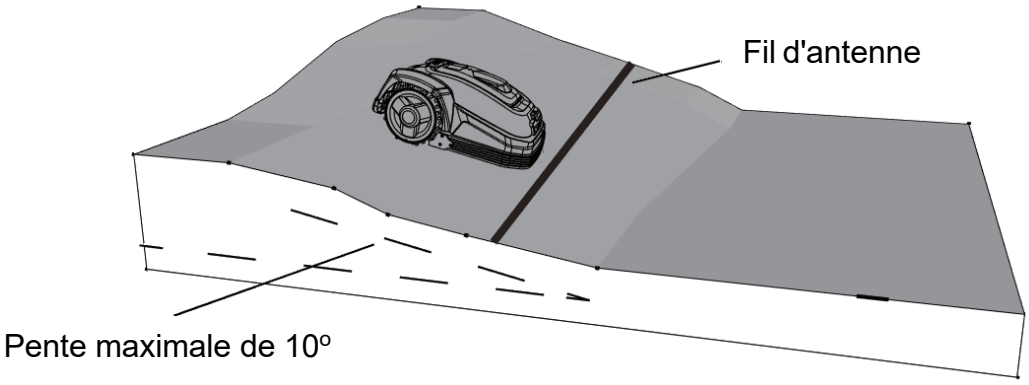


Pentes

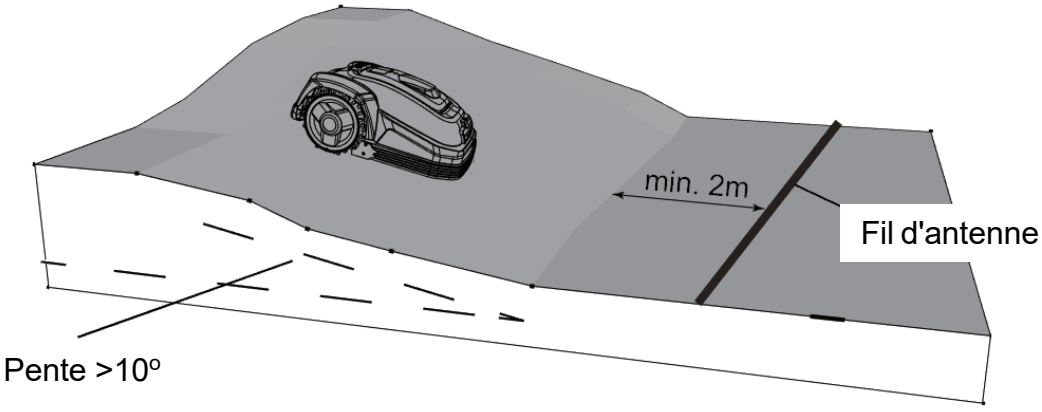
Le robot tondeuse peut monter et descendre des pentes d'une inclinaison maximale de 20°.



S'il y a une descente directe vers le câble périphérique, la pente ne doit pas dépasser10° pour empêcher le robot de passer par-dessus le câble, si le frottement de l'herbe est faible.



S'il y a une descente directe vers le câble périphérique, la pente ne doit pas dépasser10° pour empêcher le robot de passer par-dessus le câble, si le frottement de l'herbe est faible.

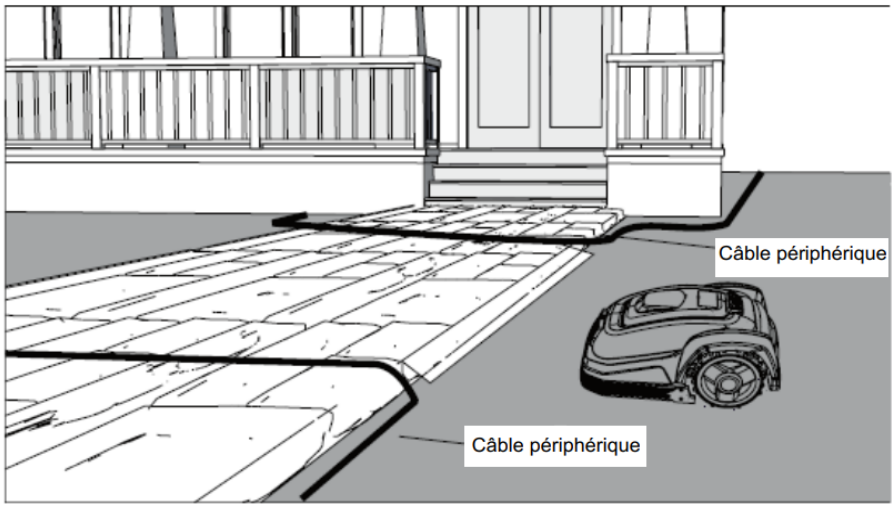


Distance horizontale encm	Distance verticale encm	Inclinaison endegrés
100	18	10º

Chemins, allées et dalles

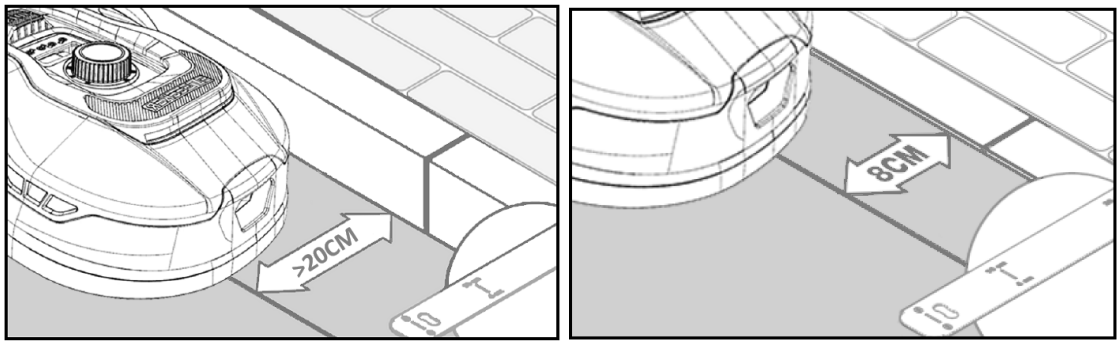
Si, dans la zone de tonte du robot, il y a un couloir de marche ou une zone de conduite de voiture qui se trouve à un niveau différent de celui de la pelouse, il faut éviter que le robot essaie de passer sur cette zone pour atteindre l'herbe de l'autre côté. Au lieu de cela, un câble de délimitation doit être posé à au moins 20 cm de la zone/du bord.

Si la pelouse et le couloir de promenade/la zone de conduite de la voiture sont à la même hauteur, vous pouvez laisser le robot conduire au-dessus de la zone à l'aide du câble périphérique (voir l'image).



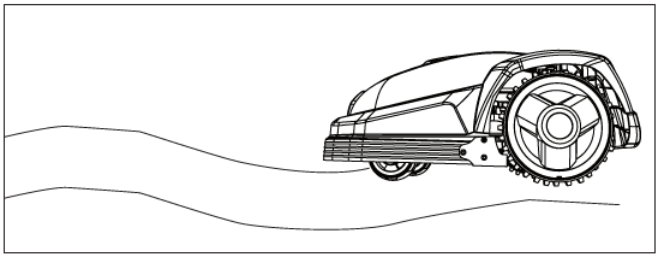
Coupe le long des carreaux

Si la zone à carreler est plate et de niveau avec la pelouse, vous pouvez laisser le robot sortir un peu dans la zone à carreler avec une roue et couper ainsi le bord de la pelouse. Posez ici le câble périphérique à une distance de 8 cm du bord.



Surface de la pelouse inégale

Si la pelouse présente une surface irrégulière, les lames risquent d'être endommagées,car elles risquent de heurter le sol. Il faut éviter cela pour garantir la durabilité du robot tondeuse.
Nivelez la zone de coupe, remplissez les trous de terre. S'il n'est pas possible de nivelerla surface, cette zone doit être exclue de la zone de coupe avec un câble de délimitation.

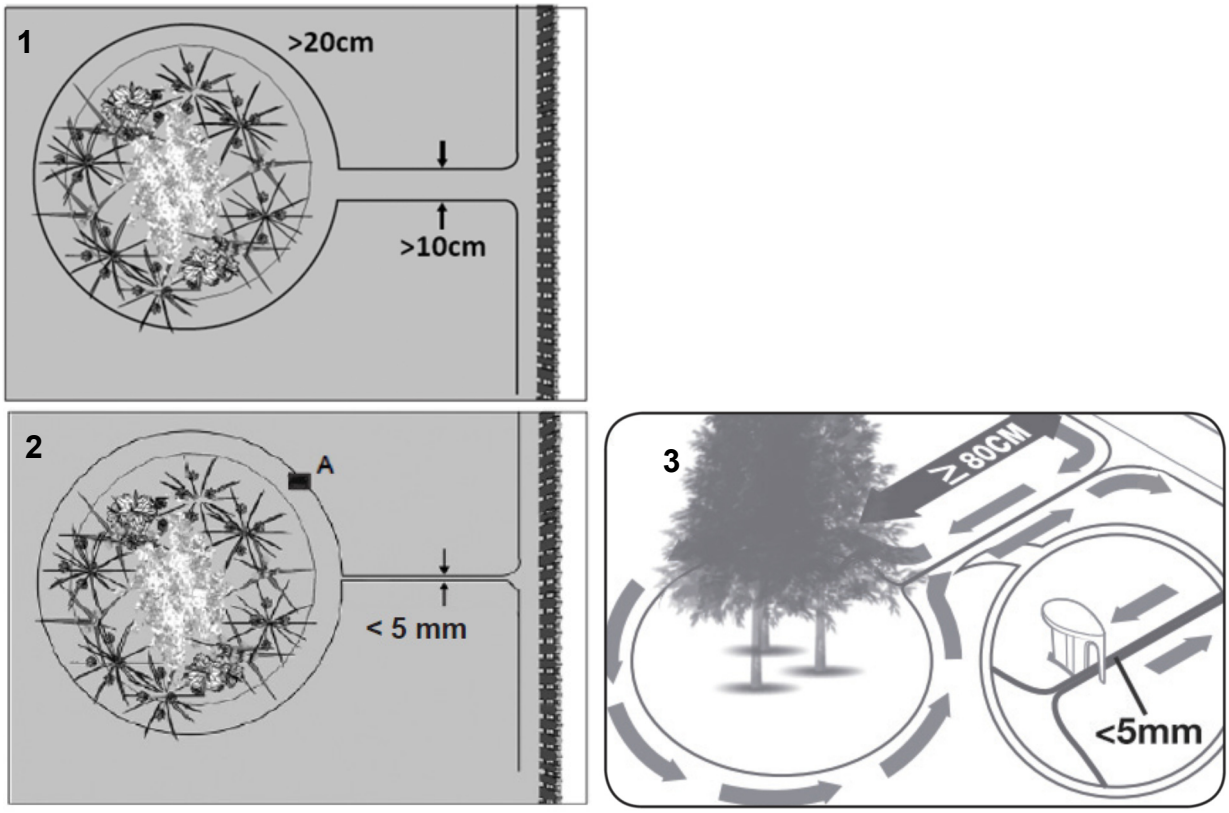


Lots de fleurs

Si la zone de coupe contient des parterres de fleurs qui doivent être protégés par un fil d'enceinte, il existe deux options pour cela, comme suit:

1. Utiliser le fil de fer comme un mur

Si vous souhaitez que le robot tondeuse suive le câble autour du parterre, les câbles parallèles doivent être espacés d'au moins 10 cm et distants d'au moins 20 cm du parterre (voir image 1). La distance entre le bord de la pelouse et la plate-bande doit êtred'au moins 80 cm (voir photo 3). La longueur totale de l'"île" doit être de 28 m maximum,mesurée à partir du bord/long côté.



2. Utiliser le fil de fer comme mur caché

Si vous voulez que le robot roule sur les 2 fils parallèles, ils doivent être complètement proches avec une distance de 5 mm maximum (et ne pas se croiser). Dans ce cas, il sera nécessaire de placer un obstacle (par exemple, une pierre, un poteau) sur la position A (voir image 2) pour s'assurer que le robot ne se contente pas de tourner en rond. Il doit y avoir une distance d'au moins 80 cm entre l'obstacle et la plate-bande (voir photo 3).

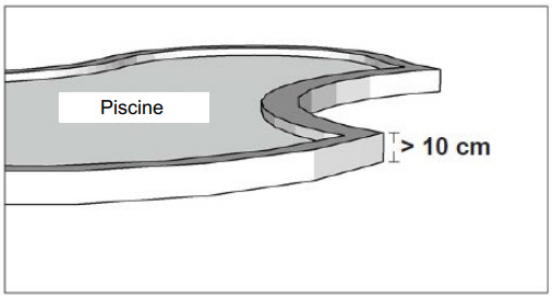
Note : La position A doit être une zone plate et ne doit pas être en pente. Autour de la position A, il doit y avoir une zone plate d'au moins 0,5 x 0,5 mètre.

CONSEIL

N'oubliez pas que lorsque vous posez le câble périphérique autour des plates-bandes, il est important de tenir compte de l'évolution des fleurs et des plantes tout au long de l'année, afin qu'à tout moment de l'année, il y ait de l'espace pour que le robot tondeuse puisse passer sans endommager les plantes (certaines plantes/fleurs peuvent dépasser de la pelouse). Sachez également que si vous utilisez le câble périphérique autour de plusieurs plates-bandes, il se peut que la longueur du câble ne soit pas suffisante pour faire tout le tour. Vérifiez cela lors de l'esquisse du jardin.
Un câble périphérique supplémentaire peut être acheté. Voir la section 22 "Accessoires".

Piscine de jardin et piscines

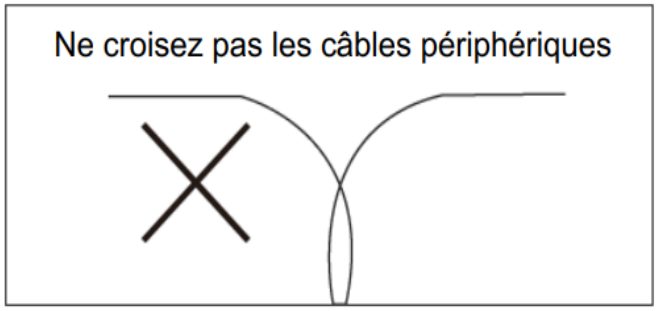
Il est évident que le robot tondeuse ne peut pas supporter de passer sous l'eau. Si le bassin de jardin ou la piscine n'a pas un bord élevé comme sur la photo (au moins 10cm),vous devez faire un îlot autour d'eux à l'aide de la touche câble périphérique, ou bien mettezune clôture autour de la piscine.



Si vous utilisez le câble périphérique pourlesprotéger, il est important que la distance par rapport au bord de l'eau passe de >20 cm à 1 mètre, pour éviter que le robot ne glisse sur le bord par temps humide.

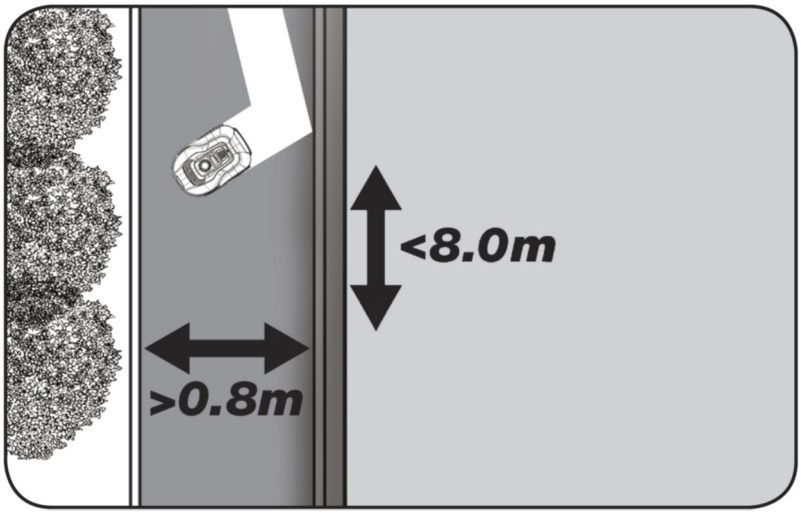
Note

Ne posez pas le câble périphérique sur un câble d'alimentation ordinaire. Le champ électrique du câble d'alimentation peut interférer avec le signal du câble périphérique ! Lorsque des obstacles doivent être évités à l'aide du câble périphérique, il est importantque le câble ne se croise pas, car le robot tondeuse ne pourra pas suivre la bonne direction s'il est croisé.



Corridor

Si la zone de tonte comporte un couloir étroit, certaines dimensions minimales doivent être respectées pour que le robot fonctionne de manière optimale. La longueur doit être de 8 mètres maximum si la largeur n'est que de 0,8-1 m. Et en général, le couloir ne doitpas être plus étroit que 0,8 m partout. La conduite dans des couloirs étroits consomme plus d'énergie, car elle doit tourner de nombreuses fois.



Si le couloir est plus étroit que 0,8 mètre, le robot ne peut pas y manœuvrer correctementet la zone doit être retirée de la zone de découpe à l'aide du câble périphérique.
RAPPEL: Le câble périphérique ne doit à aucun moment se croiser lui-même.

Maintenant que vous avez posé le câble périphérique, que vous avez strictement respecté toutes les mesures de distance et que vous êtes satisfait de la façon dont le câble est posé dans votre jardin, il est temps de fixer les piquets du câble.
Prenez votre marteau et enfoncez fermement les chevilles du câble dans le sol. Veillez àce que le fil soit bien tendu lorsque les chevilles sont fixées, afin que le câble soit parfaitement droit.

Lorsque vous avez atteint la station de recharge, sortez à nouveau environ 1 mètre de câble supplémentaire, afin de disposer de suffisamment de fil pour le connecter à la station de recharge ou si vous devez corriger le câblage quelque part sur le gazon.

7. Connecter le câble périphérique à la station de charge

Il faut maintenant connecter le câble périphérique à la station de charge.

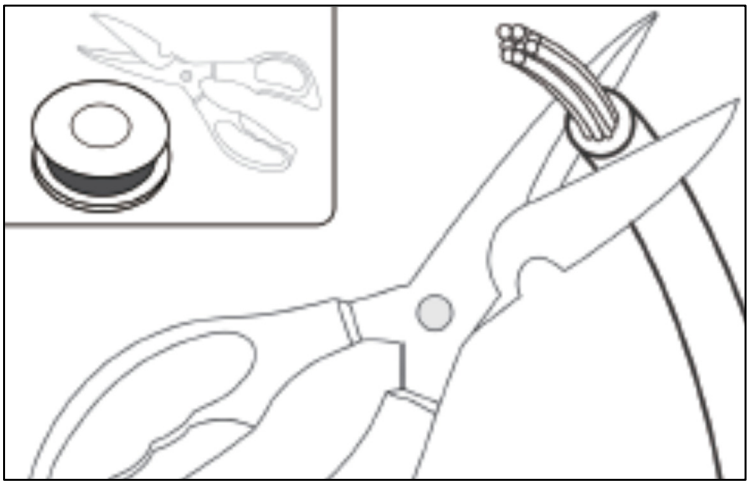
RAPPEL : Il doit y avoir un minimum d'un mètre de câble en ligne droite devant la plaque de roulement de la station de charge.

Il est important de poser le câble à l'avant sous la plaque de roulement et de le tirer à l'arrière de la station de charge (pour l'entrée du câble rouge).

Personnalisez la longueur du câble, coupez l'excédent de fil.

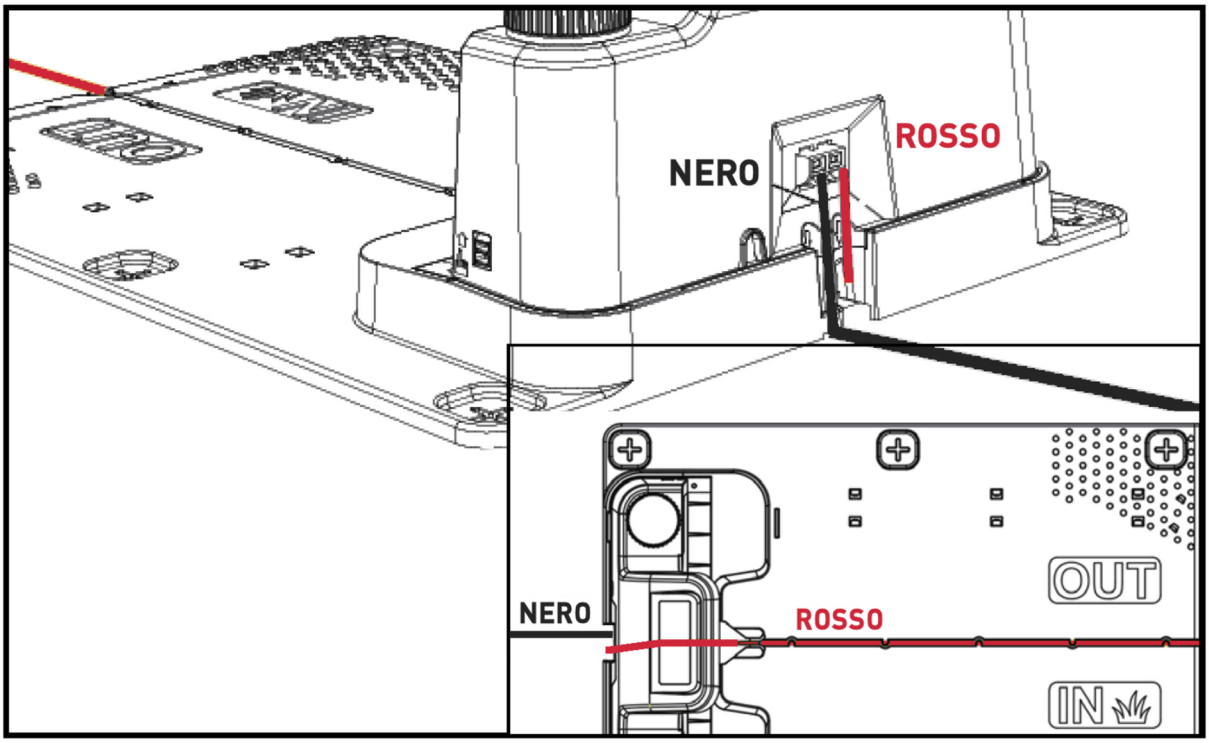
Assurez-vous qu'il y a au moins 1 mètre de fil supplémentaire au total, si possible, avantde couper le fil excédentaire.

Désolidarisez le fil (décollez le plastique du fil) à 10 mm des extrémités. Utilisez une pinceà sertir, ou un couteau. Attention à vos doigts ! Tordez les fils métalliques intérieurs de manière à ce que l'extrémité du fil soit serrée.



Le câble périphérique est maintenant prêt à être assemblé.

Insérez le câble périphérique qui passe sous la plaque de roulement dans le connecteur rouge et le câble qui entre par l'arrière dans le connecteur noir. Si vous obtenez le code d'erreur "E1" sur le robot, cela signifie que les deux extrémités du câble sont connectéesà de mauvais connecteurs (intervertissez-les).



Important : évitez qu'il y ait plus de 2 mètres de câble spiralé à proximité de la station de charge, car cela pourrait interférer avec le signal. Au départ, il est recommandé d'avoir environ 1 à 2 mètres de câble supplémentaire en excès derrière la station de charge, que l'on éloigne légèrement de la station de charge (en oblique vers l'arrière, loin de la zone de coupe), afin de disposer d'un fil supplémentaire sur lequel tirer, si vous devez ultérieurement réparer le câble périphérique (en cas de rupture) ou si des ajustements mineurs doivent être apportés au placement du câble, ce qui peut nécessiter une longueur supplémentaire.
Vérifiez si l'emplacement du fil excédentaire interfère avec le robot (retourne-t-il à la station de charge sans problème?). En cas de problème, déplacez l'emplacement du fil excédentaire.
Lorsque vous êtes sûr que le robot fonctionne sans problème et que l'emplacement du câble périphérique est parfait, vous pouvez réduire la longueur de câble excédentaire à environ 20-30 cm.

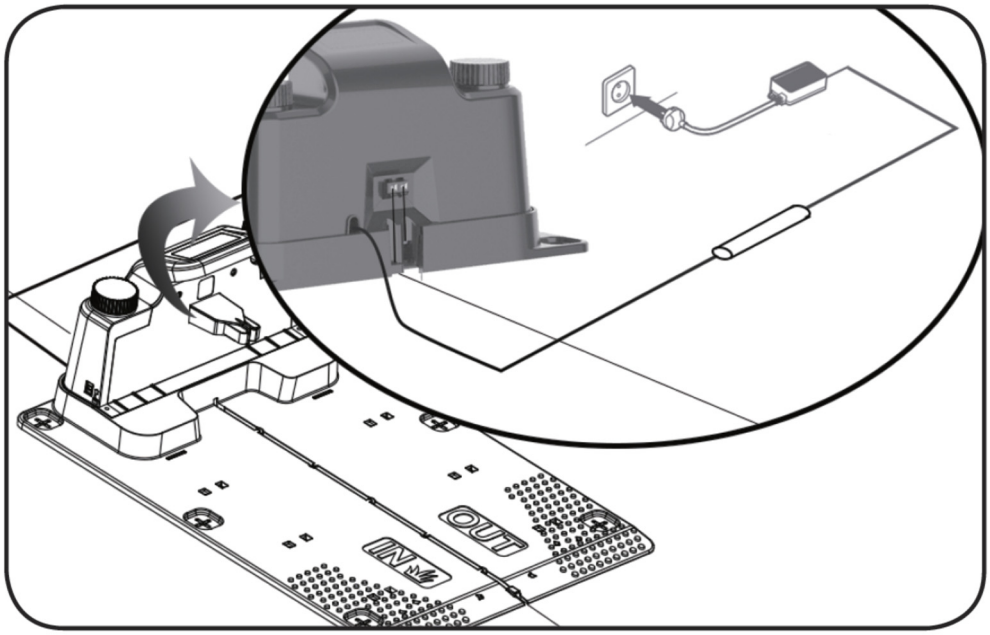
Manchon de connexion lors de l'utilisation ou de l'extension du câble
En cas de rupture du câble bifilaire qui doit être réparé - ou lors de l'extension du câble -il est important d'utiliser un manchon de connexion étanche (manchon en silicone). Désisolez environ 7 à 10 mm du fil avant de l'insérer dans le manchon en silicone (le fil isolé ne doit pas être exposé à l'extérieur du manchon de jonction). Appuyez ensuite sur la pièce bleue, qui scelle le manchon en silicone. Un peu de silicone sortira du manchon d'assemblage. Les manchons doivent être posés dans la pelouse, de sorte que les lames ne puissent pas les heurter.

Les manchons en silicone ne sont pas inclus. Si vous en avez besoin, vous pouvez en acheter un jeu sur www.texas.dk. Voir la section 22 "Accessoires".

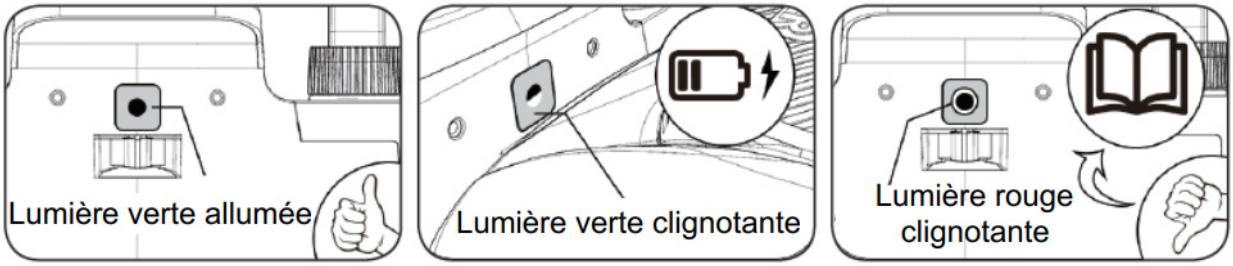


8. Alimenter la station de charge

Maintenant, l'alimentation électrique de 230V peut être connectée à la station de charge.



Une petite diode LED s'allume. Si la diode s'allume en vert, tout est OK et il y a une connexion par le câble périphérique.



Si la diode ne s'allume pas, vérifiez d'abord si l'alimentation 230V est correctement connectée et allumée. Si la diode ne s'allume pas constamment ou ne clignote pas envert, et qu'il n'y a aucun problème avec l'alimentation 230V, vérifiez le schéma de dépannage suivant:

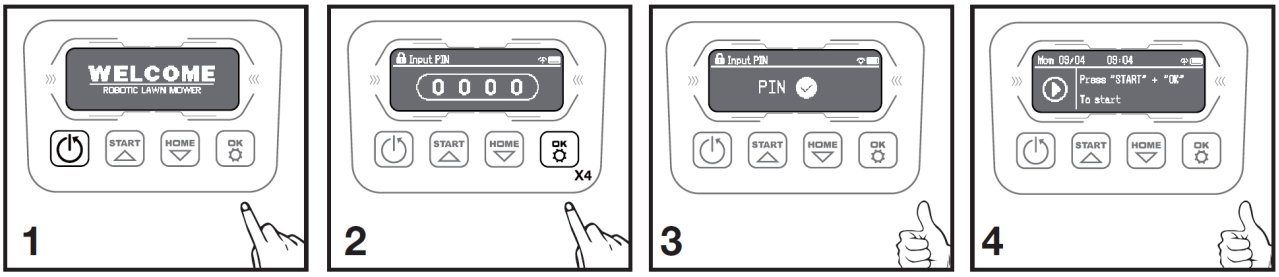
	Diode LED	**DESCRIPTION**
1	Feu vert	Le câble périphérique est monté correctement et le robot est entièrement chargé.
2	Pas de lumière	Il y a un manque de courant. Vérifiez que le bloc d'alimentation est correctement installé sur la station de charge et dans la prise murale.
3	Le feu vert clignote	La tondeuse robot est en train de se charger
3	Lumière rouge clignotante	Le câble périphérique n'est pas correctement installé dans leconnecteur rouge/noir ou le câble périphérique est cassé. Vérifiez les points de connexion des fils si nécessaire.

Remarque : un léger bourdonnement peut être entendu au niveau de l'alimentation de la station de charge. Ceci est normal. Le modèle TMX1600/2000 possède également une diode verte pour le Wi-Fi et le Super-Link.

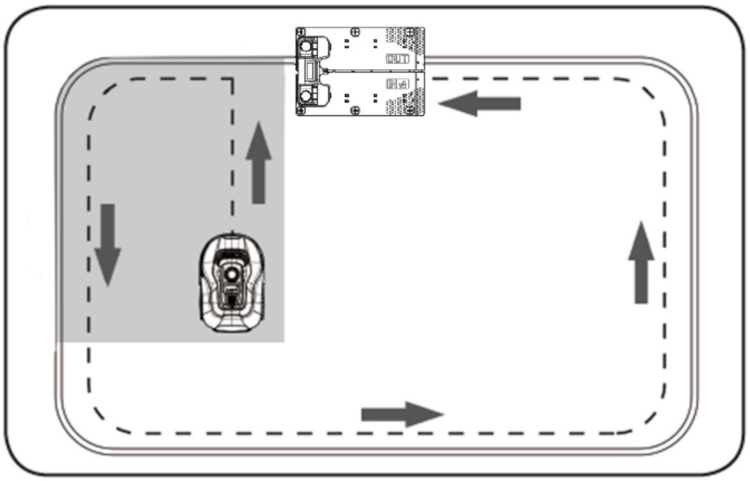
9. Démarrage et test de l'installation

Lorsque la diode LED est constamment verte comme un éclair, il est temps de tester la tondeuserobot:

1. Régler la hauteur de coupe à la hauteur maximale (60 mm)
2. Si nécessaire, retirez les couteaux pour éviter de couper le âble périphérique s'il n'est pas posé complètement à plat / serré sur la pelouse.
3. Assurez-vous d'éteindre le capteur à ultrasons (TMX1600/2000) dans l'application.
4. Placez le robot à l'intérieur de la pelouse, à au moins 2 m de la station de charge.
5. Appuyez sur le bouton ON/OFF jusqu'à ce que le robot s'allume.
   Introduisez le code PIN. Le code sera 0000, qui est réglé en usine (par la suite, un code PIN personnel peut être réglé, lire le chapitre "10. Paramètres "). Utilisezles flèches haut/bas pour régler chacun des 4 codes PIN et appuyez sur OK pour continuer. L'écran affiche alors "IDLE", ce qui signifie que le robot est prêt.



6. Appuyez sur START, puis sur OK pour lancer la tonte de la pelouse. Le robot va commencer à rouler. Laissez-le fonctionner pendant quelques minutes.
7. Appuyez sur le gros bouton STOP.
8. Déplacez le robot de manière qu'il soit dirigé vers la zone situéederrière la station de charge (à environ 1 m du câble).
9. Appuyez sur HOME puis sur OK et voyez si le robot retrouve le chemin de la stationde charge en se dirigeant vers le câble périphérique et en le suivant dans le sens inverse des aiguilles d’une montre.



Important : c'est ici que vous pouvez vérifier si la pose du câble est optimale. Suivez le robot lorsqu'il retourne à la station de charge le long du câble périphérique et vérifiezqu'il n'entre pas en contact avec des obstacles sur son chemin (bords élevés, branches, plantes, etc.) et que les roues restent à l'intérieur de la pelouse à tout moment. Si le robot heurte/touche un obstacle, le câble périphérique doit être éloigné du bord et le test doit être recommencé. S'il reste plusieurs centimètres de distance de sécurité par rapport à l'obstacle ou au sol le plus proche, le câble périphérique peut être rapproché du bord. Répétez le test et voyez si tout va bien. Cependant, il est recommandé d'avoir une distance de sécurité d'au moins 1 cm tout autour du bord.

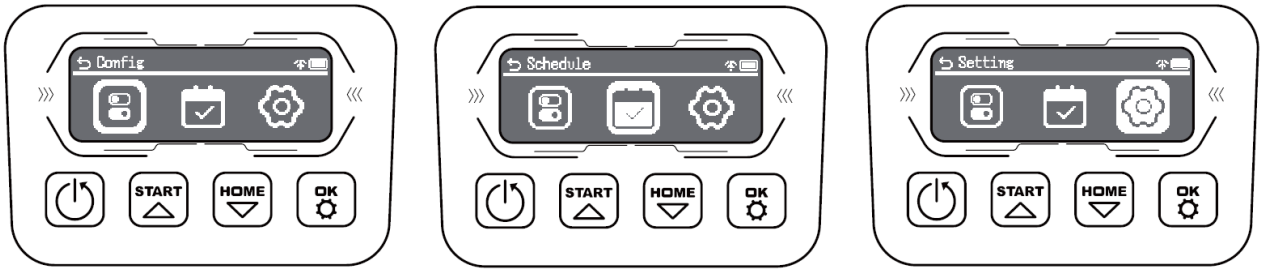
10. Une fois arrivé à la station de charge, le robot commence à charger complètement la batterie. S'il arrive que le robot ne puisse pas entrer dans la station de charge, il faudra probablement ajuster la position de la station de charge (ou du câble périphérique devant celle-ci). Vérifiez également que la surface est plane et solide.

REMARQUE : le robot s'éteint automatiquement s'il ne reçoit aucune entrée dansles 30 secondes suivant sa mise sous tension.

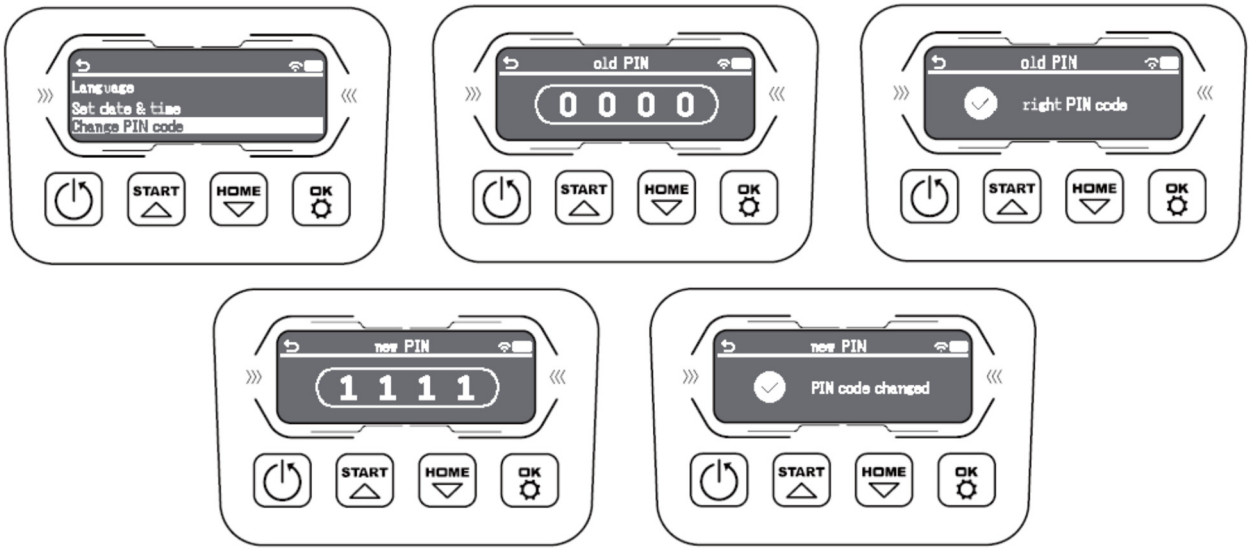
10. Paramètres

Les Paramètres peuvent être effectués plus facilement en connectant le robot à l'application plutôt qu'en passant par l'écran du robot. Lors de la connexion à l'application, l'heure et la date sont réglées automatiquement. Voir la section 14 « Configuration de l'application ».

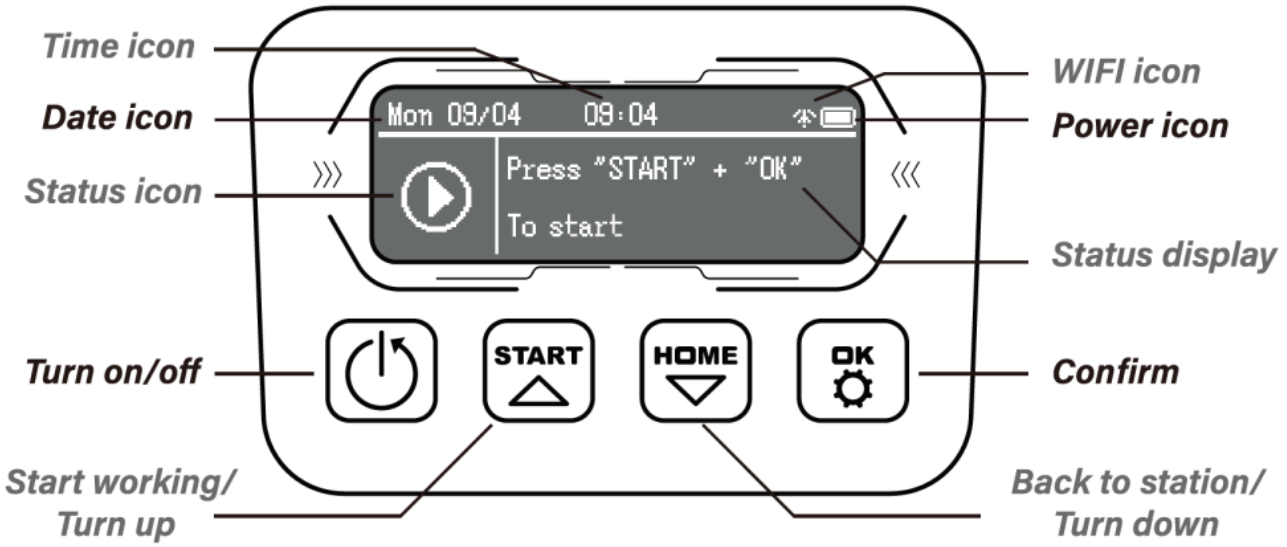
Si vous souhaitez accéder au menu des paramètres via l'écran, vous devez allumer le robot, saisir le code PIN et appuyer sur OK. Ensuite, maintenez enfoncé le bouton « START » pendant 3 secondes. Vous aurez alors accès à 3 menus principaux :



Définition du mot de passe
Lorsque le curseur est sur « Modifier le code PIN », appuyez sur le bouton « OK » pour accéder à l'interface de définition du mot de passe. L'écran LCD nécessite la saisie d'un ancien mot de passe. À ce stade, appuyez sur les boutons « Démarrer » et « Accueil » pour modifier le numéro, puis appuyez sur le bouton « OK » pour confirmer. Si l'ancien mot de passe est saisi de manière incorrecte, une invite « Code PIN incorrect » s'affiche et l'interface de saisie de l'ancien mot de passe est redirigée ; si l'ancien mot de passe est correct, une invite « Code PIN correct » s'affiche et vous êtes redirigé vers la page de saisie du nouveau mot de passe. Après avoir saisi le nouveau mot de passe, appuyez sur la touche « OK » et affichez « Code PIN modifié » avant de revenir aux autres pages de configuration.



11. Description de l'affichage



	**Bouton marche/arrêt/annuler:** Pour chaque pression longue, le robot s'allume ou s'éteint. Dans le menu de configuration, ce bouton fonctionnera comme « annuler ».
	**Bouton de démarrage:** La tondeuse robot démarre son cycle de tonte lorsque vous appuyez sur ce bouton (suivi de "OK"). Ce bouton est également utilisé comme flèche vers le haut.
	**Bouton "Home":** La tondeuse robot retourne directement à la station de charge lorsque vous appuyez sur ce bouton (suivi de "OK"). Ce bouton est également utilisé comme flèche vers le bas.
	**Bouton OK:** Utilisé pour confirmer les commandes.
	Icône de signal Wi-Fi
	Icône de la batterie

12. Installation de l'application

Le robot est un appareil IOT (internet of things). Pour profiter de toutes les fonctionnalités et maintenir son logiciel à jour, il faut télécharger l'application associée et connecter le robot à un téléphone intelligent via le Wi-Fi 2,4 GHz ou le Bluetooth 4.0.

Télécharger l'application
Téléchargez d'abord l'application gratuite "**robotic-mower connect"**. Elle peut êtreutilisée pour l'iPhone (avec iOS 11 ou supérieur) ou les téléphones Android (version 4.4.2 ou supérieure).

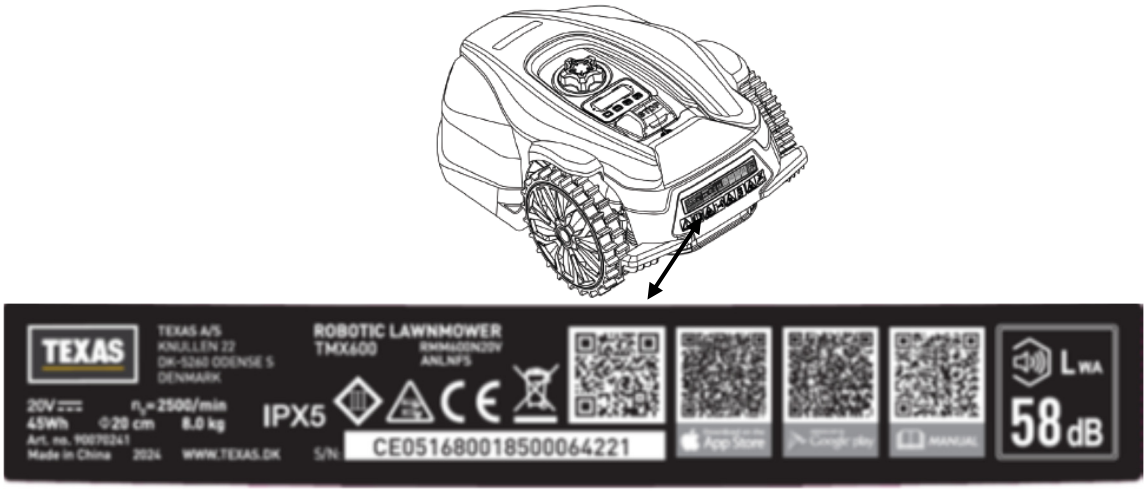
Vous pouvez également scanner le code QR ci-dessous avec l'appareil photo de votre téléphone portable et vous amener sur un site web (l'appareil photo montre un lien, appuyez dessus), puis appuyez sur le bouton "Installer" sur le site web qui apparaît. Cela vous amènera à l'application correcte dans l'App Store et Google Play respectivement :

Download on the App Store

ANDROID APP ON Google play

13. Préparation avant la connexion au robot

1. Assurez-vous que vous avez:
- Le nom et le mot de passe de votre réseau Wi-Fi
- Le numéro de série de la tondeuse robot (S/N), qui se trouve sur l'autocollant situé à l'arrière de la machine. Vous pouvez également scanner le code QR du numéro de série avec l'appareil photo de votre téléphone portable. Le code QR est placé sur l'étiquette arrière (le code QR le plus à gauche).



2. Vérifiez vos paramètres Wi-Fi
- Le robot tondeuse à gazon ne fonctionne qu'avec 2,4 GHz.
- Assurez-vous que votre robot et votre téléphone sont sur la même fréquence Wi-Fi (2,4 GHz).(De nombreux réseaux domestiques ont une fréquence de 2,4 GHz et de 5 Ghz).

- Assurez-vous que la distance entre votre tondeuse, votre téléphone et votre routeurest aussi proche que possible pendant la connexion (moins de 10 m devrait suffire dans la plupart des cas).

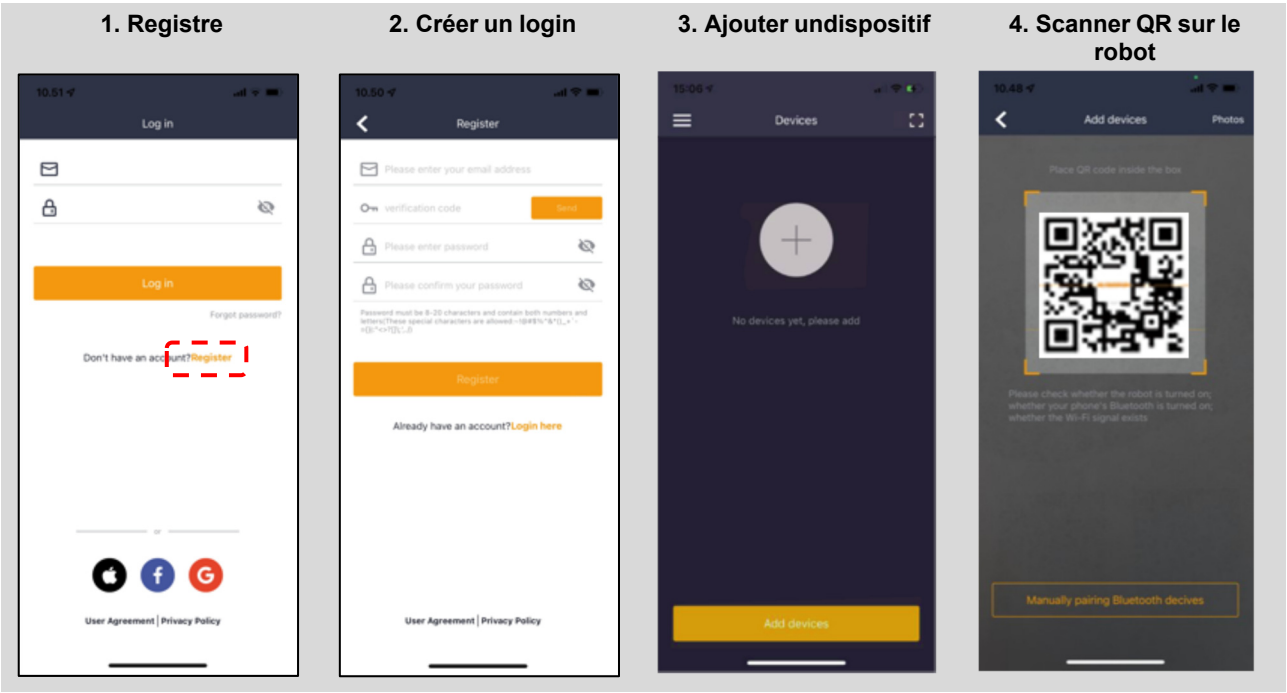
14. Configuration de l'application

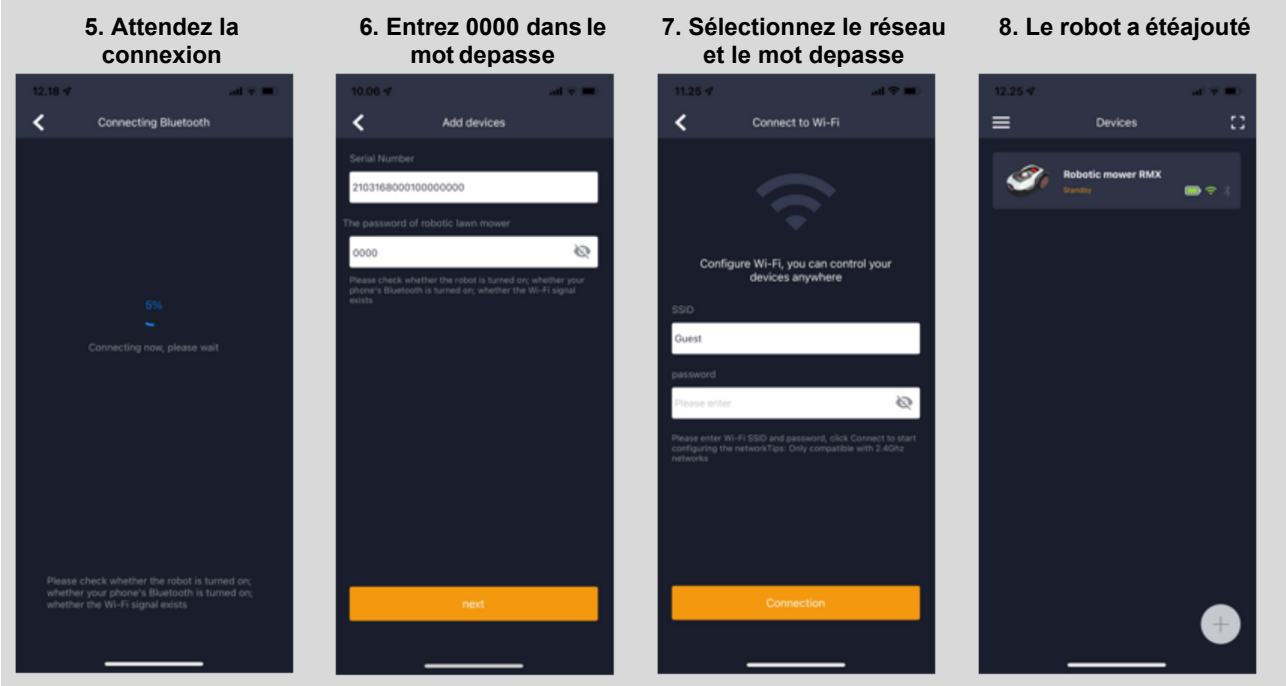
1. Ouvrez l'application et cliquez sur "Enregistrer".
2. Saisissez votre adresse électronique et appuyez sur le bouton "Envoyer" pour qu'un code de vérification vous soit envoyé. Saisissez ensuite le code (dans les 30 minutes) et choisissez un mot de passe, qui sera saisi 2 fois. Enfin, appuyez sur le bouton "Enregistrer".

Configuration et connexion
La configuration peut se faire de deux manières. Par code QR ou manuellement

Connexion par code QR
3. Pour ajouter votre robot, appuyez sur le cercle avec (+) au milieu de l'écran.
4. Scannez ensuite le code QR figurant sur l'autocollant situé à l'arrière du robot (celui de gauche).(Le robot doit être allumé, de même que le Bluetooth et le Wi-Fi sur votre téléphone
   portable) Autorisez l'application à avoir accès à votre caméra et à votre emplacement.
5. L'application essaie de se connecter, ce qui peut prendre quelques minutes.
6. Le numéro de série apparaît maintenant. Saisissez le code PIN du robot. Par défaut,le code est 0000, mais si vous avez sélectionné manuellement un autre code PIN vial'écran du robot, vous devez utiliser ce nouveau code.
7. Sélectionnez le réseau Wi-Fi (uniquement 2,4 GHz) et saisissez le mot de passe du réseau.
8. Le robot est maintenant ajouté et apparaît dans la vue d'ensemble "Appareils" etune icône Wi-Fi s'allume sur l'écran du robot.
9. Vous pouvez enfin donner un nom au robot (qui peut également être modifié sous "Paramètres").

Vous pouvez ajouter d'autres robots si vous en avez besoin de plusieurs.





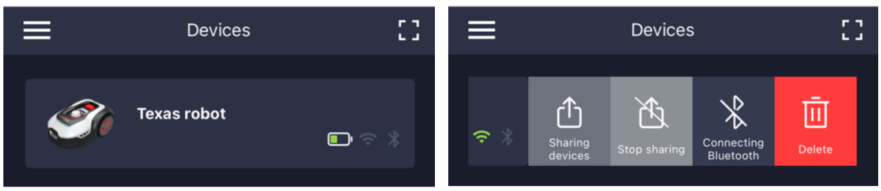
Connexion manuelle (sans utiliser le code QR)

1. Tenez-vous à côté du robot lorsqu'il est allumé.
2. Appuyez sur le cercle avec (+) au milieu de l'écran.
3. Appuyez ensuite sur le bouton "appairage manuel des périphériques Bluetooth" en bas del'écran.
4. Une liste de périphériques Bluetooth apparaît. Sélectionnez "Tondeuse_XXXXXXXX".
5. Le numéro de série apparaît maintenant. Saisissez le code PIN du robot. Par défaut,le code est 0000, mais si vous avez sélectionné manuellement un autre code PIN via l'écran du robot, vous devez utiliser ce nouveau code.
6. Sélectionnez le réseau Wi-Fi (uniquement 2,4 GHz) et saisissez le mot de passe du réseau.
7. Le robot est maintenant ajouté et apparaît dans la vue d'ensemble "Appareils" etune icône Wi-Fi s'allume sur l'écran du robot.
8. Vous pouvez enfin donner un nom au robot (ce nom peut également être modifié sous "Paramètres").

Contrôle du robot dans un second téléphone mobile

Si vous souhaitez qu'un autre téléphone mobile puisse également contrôler le robot, vous pouvez le faire en partageant l'appareil:

1. Tout d'abord, installez l'application robot sur le deuxième téléphone mobile.
2. Choisissez la vue d'ensemble (Appareils) sur le téléphone mobile auquel le robot est connecté.
3. Maintenez le doigt sur le nom du robot et faites-le glisser vers la gauche.
4. Cliquez sur "Sharing Devices". Après cela, un code QR apparaîtra.
5. Choisissez le cercle rond avec (+) sur le deuxième téléphone mobile et scannez lecode-barres, après quoi le robot sera ajouté ici aussi.
6. Le téléphone d'origine (le propriétaire) peut arrêter de partager le robot avec d'autres personnes à tout moment sans leur accord. Dans ce cas, sélectionnez "Arrêter le partage" et confirmez.



REMARQUE : lorsque la tondeuse robot se déplace dans une zone de votre pelouse où le signal Wi-Fi est faible ou inexistant, les commandes envoyées depuis l'application ne seront exécutées que lorsque la tondeuse reviendra dans une zone où le signal Wi-Fi est bon.
L'icône Bluetooth ne s'allume que lorsque le téléphone est proche du robot et connecté. Le robot peut être contrôlé par Wi-Fi, même si vous êtes loin de chez vous, si la couverture est bonne.

15. Utilisation de l'application

L'utilisation de l'application offre des fonctions étendues par rapport au fonctionnementvia l'écran du robot. Les fonctions les plus importantes sont passées en revue ici.

Remarque : L'application est automatiquement mise à jour avec de nouvelles fonctionnalités, qui ne sont pas décrites dans ce manuel d'utilisation. Consultezl'application pour plus de détails.

Accueil
Lorsque vous êtes connecté et que vous avez sélectionné le robot, vous vous trouvez sur l'écran d'accueil, où vous avez une vue d'ensemble du robot, de l'état de sa batterie, s'il dispose d'une connexion Wi-Fi / Bluetooth et s'il est en mode veille ou en fonctionnement.

Plus bas, il y a 4 boutons ronds : RETOUR - TRAVAIL - BORD - ARRÊT
- Si le robot est en marche et que vous voulez qu'il rentre chez lui, appuyezd'abord sur STOP, puis sur RETOUR.
- Si vous souhaitez démarrer le robot manuellement, appuyez d'abord sur STOP(de sorte que le bouton WORK devienne blanc), puis sur "WORK".
- Si vous voulez d'abord démarrer le robot en mode de découpe des bords, appuyez sur EDGE. Cette fonction ne fonctionne que lorsque lerobot est stationné dans la station de charge.
- En général, il faut d'abord appuyer sur la touche STOP avant de pouvoirsélectionner RETOUR ou TRAVAIL.

Santé de la batterie
Notez que l'état de la batterie indique généralement 9X% (et non 100%) et qu'il diminue lentement. Ce phénomène est tout à fait normal et vise à protéger la batterie et à prolonger sa durée de vie (il n'est pas optimal que la batterie soit chargée à 100 % en permanence). La station de charge recommence à charger la batterie dès qu'elle passeen dessous de 90 %.

Programme
Dans la rubrique "Planning", vous pouvez voir les heures de coupe programmées et définir lemoment où le robot doit travailler.
- Appuyez sur "Editer" (⍁) pour modifier l'horaire.
- Appuyez sur le jour de la semaine où vous souhaitez que le robot fonctionne.
- Sélectionnez ensuite l'heure de début et l'heure de fin et appuyez sur "Confirmer".

- **Découpe des bords** : Dans la ligne supérieure "bord" (sous "Modifier"), vous pouvezmettre une coche bleue si vous voulez que le robot coupe le bord la première fois qu'ildémarre. Le robot suivra alors le câble périphérique tout autour et coupera le long de celui-ci (notez que le robot laissera toujours un bord non coupé avec de l'herbe, car lecouteau ne peut pas couper jusqu'au bord pour des raisons de sécurité).
  Si vous démarrez le robot manuellement via START + OK sur l'écran, le robot necoupera pas les bords. Pour éviter les traces de roues, il est recommandé de nechoisir " edge " que quelques jours par semaine.
- Lorsqu'un horaire est défini (orange), vous pouvez également modifier l'heure de début/fin en appuyant sur "Modifier" et en maintenant votre doigt sur la zone orange eten laissant votre doigt glisser vers le haut ou vers le bas.
- Appuyez sur "Save" lorsque le programme est terminé.

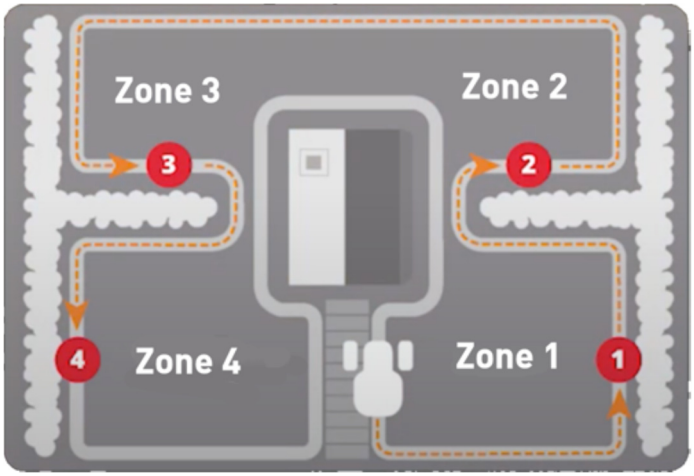


Si vous avez une grande surface de pelouse, le robot doit travailler plus souvent que si la pelouse est plus petite. Si votre pelouse est proche de la capacité maximale du robot (^{m2}), il devra probablement travailler tous les jours pendant de longues périodes. La disposition de la pelouse a également un impact sur la fréquence à laquelle le robot doit travailler pour maintenir l'herbe à terre. Une pelouse carrée unique sans obstacles est plus rapide à tondre qu'une pelouse avec des passages étroits et de nombreux obstacles, car le robot doit ici passer plus de temps à s'arrêter et à changer de direction.
Il est recommandé de l'essayer avec différents réglages de temps et de voir le résultat. Le robot ne doit pas travailler plus que nécessaire pour éviter de laisser des traces sur la pelouse.
Pendant la saison de croissance et lorsqu'il pleut beaucoup, le robot doit travailler plus souvent. Pendant les périodes sèches, il doit travailler moins.
Il est également recommandé, dans la mesure du possible, de faire rentrer le robot lorsque l'herbe est sèche. A certaines périodes, l'herbe est humide en début de journéeet en fin de journée. L'après-midi est généralement le meilleur moment.

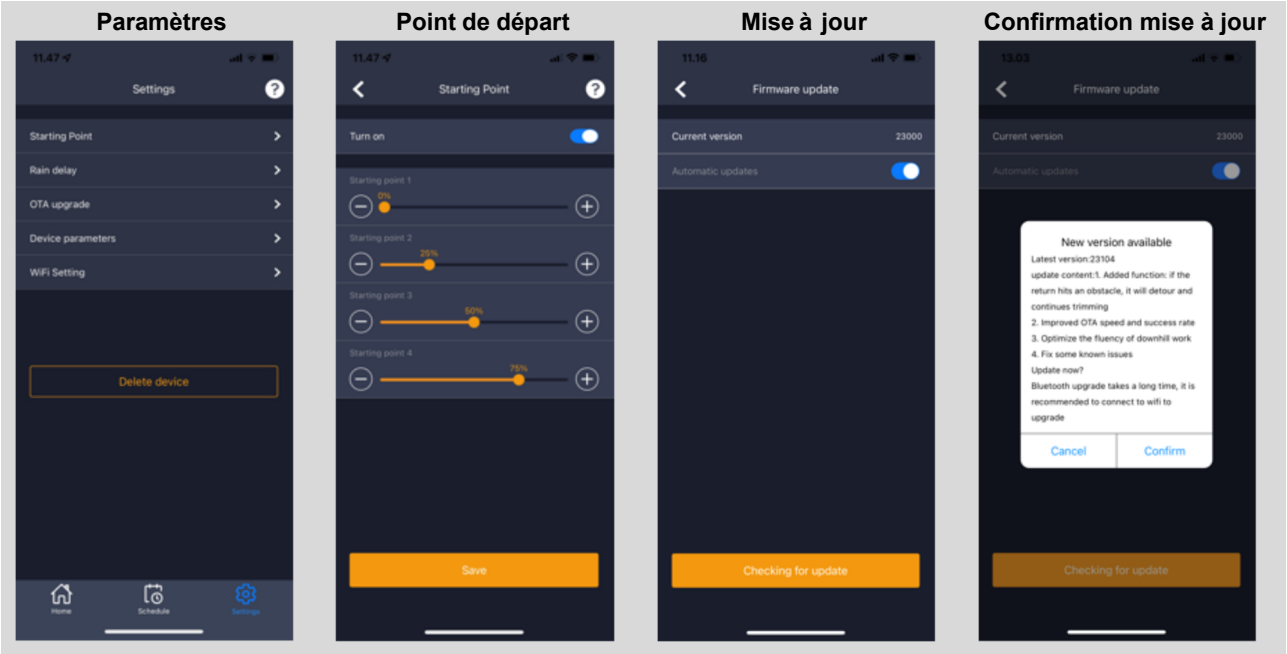
Paramètres

Dans la rubrique "Paramètres", plusieurs caractéristiques importantes doivent être examinées.

- **Point de départ**: Au lieu de faire démarrer le robot au même endroit à chaque fois, vous pouvez activer une fonction qui vous permet de définir individuellement 4 points de départ pour le robot. Si vous activez cette fonction, le robot passera par défaut d'un point à l'autre le long du câble périphérique, là où il s'épuise. Cela permet en partie de s'assurer que le robot se déplace selon différents schémas et couvre mieux chaque zone, mais c'est surtout un avantage si vous avez plusieurs zones qui sont séparées par des passagesétroits. Dans ce cas, vous pouvez faire en sorte que le robot démarre, par exemple, la première fois dans la zone 1, la deuxième fois dans la zone 2, etc. Voir l'image. Si le paramètre est réglé sur 0 %, le robot commence à couper dès qu'il sort de la station decharge. S'il est réglé sur 25 %, il parcourt environ 25 % de la longueur totale du câble périphérique et commence à partir de là. Il en va de même pour les autres réglages depourcentage. Le robot apprend lui-même la longueur du câble périphérique. Si la fonction de découpe des bords est activée, le robot parcourt tout le périmètre et découpe les bords pour la première fois chaque jour avant de commencer à suivre les points de départ sélectionnés.



- **Retard de pluie:**
  Le robot est équipé d'un capteur de pluie sur le pont supérieur, qui est activé par défaut. Lorsque le capteur de pluie du robot détecte de l'eau, le robot arrête de tondre l'herbe, retourne à la station de charge et attend 3 heures (à partir du moment où la dernière humidité est enregistrée) avant de continuer - s'il est encore dans la période de travail prévue. Le temps d'attente est de 3 heures par défaut mais peut être ajusté en heures et minutes. Si le temps d'attente est ajusté, il faut le confirmer en appuyant sur "Sauvegarder". Si 00H 00M est sélectionné ou si la fonction est désactivée, le robot coupe l'herbe même s'il pleut.
- **Mise à jour du micrologiciel:***
  Cet élément de menu vous permet de mettre à jour le micrologiciel du robot. Appuyez sur le bouton "Vérification de la mise à jour". S'il y a une mise à jour, un message s'affiche et demande une confirmation avant l'installation. Appuyez sur "Confirmer" pour continuer. La mise à jour sera téléchargée sur votre téléphone (cela prend plusieurs minutes) et sera envoyée au robot s'il se trouve dans la portée du signal Wi-Fi. L'application indique que la mise à jour est terminée.
- **Paramètres du dispositif:**
  Sous ce menu se trouvent les informations sur le dispositif (nom du modèle et numéro de série). Il est possible de modifier le nom du robot ici.
- **Paramètres Wi-Fi :**
  Vous pouvez ici connecter le robot à un nouveau réseau Wi-Fi.

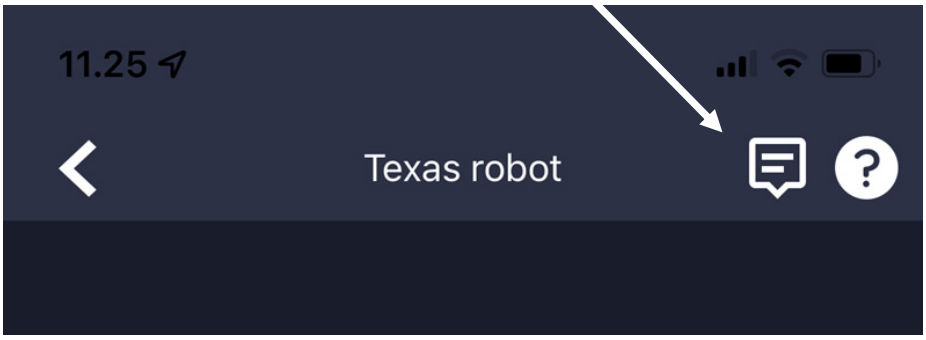


Changer de langue

Par défaut, la langue est réglée pour correspondre à la langue du téléphone mobile,mais si celle-ci n'existe pas, l'anglais est la langue par défaut. Elle peut être modifiéedans le menu ⚙ dans le coin supérieur droit sous "Paramètres de l'application". ☰

Connectez-vous à l'application

L'écran d'accueil de l'application contient un journal qui enregistre tout ce que le robot fait chaque jour. Si quelque chose d'inattendu se produit, il peut être utile de voir ce quiest enregistré ici.

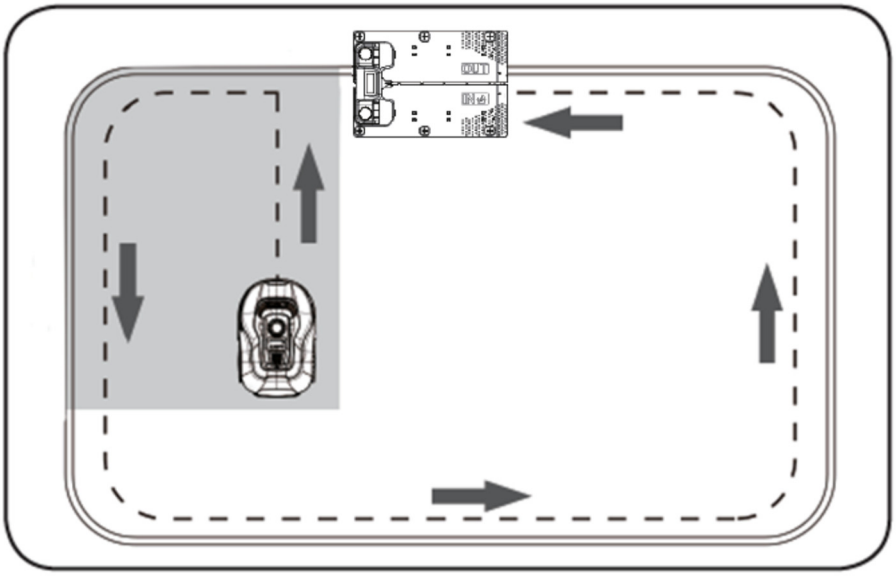


16. Fonctions du robot

Principes de base du fonctionnement de la tondeuse à gazon robotisée
La tondeuse à gazon robotisée fonctionne selon ce qui semble être un schéma aléatoire. En fait, le schéma de travail est défini par un logiciel avancé, afin de couvrir la zone de coupe de la meilleure façon possible dans le temps de travail prévu. Après une semainede tonte, le robot aura couvert toute la surface de la pelouse dans les limites du câble périphérique si le temps de travail correspond à la taille de la pelouse.

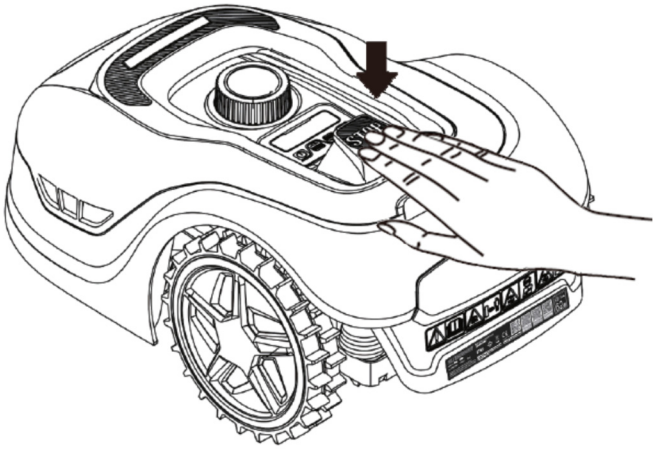


Retour à la station de charge
Lorsque la batterie est déchargée, la tondeuse robot se dirige vers le câble périphérique, puis le suit automatiquement (sans tondre) dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à la station de charge. Là, elle se rechargera complètement et continuera son cycle de coupe.



Reconnaissance du fil conducteur
Lorsque le robot tondeuse s'approche du câble périphérique, les capteurs installés à l'avant du capot le détectent. Mais pour garantir le meilleur résultat de coupe, le robot dépassera le câble périphérique d'environ 10 à 12 cm avec l'avant (il ne coupe pas ici). Il est important de garder cela à l'esprit lorsque vous posez le câble périphérique le long du jardin.

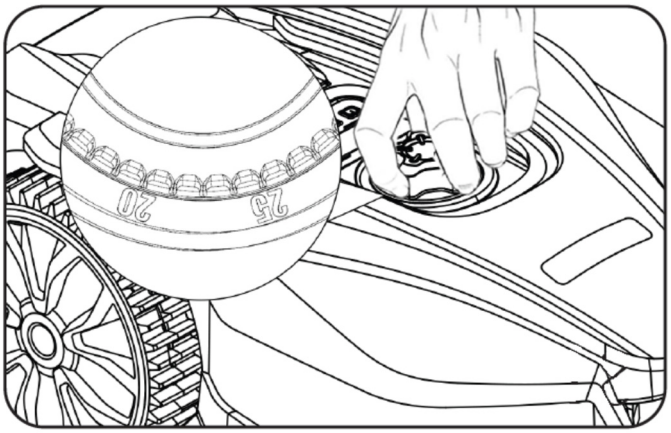
Arrêter la tondeuse à gazon robotisée
Si vous voulez arrêter le robot tondeuse pendant qu'il tond la pelouse ou qu'il retourne àla station de charge, appuyez sur le gros bouton rouge STOP.

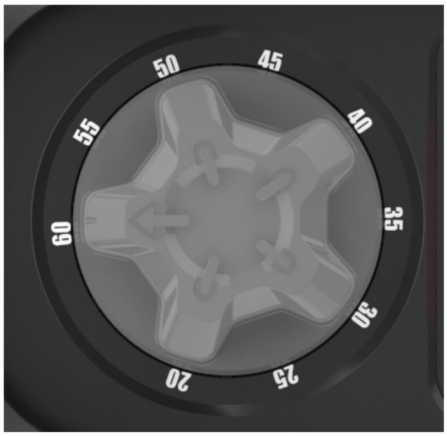


Réglage de la hauteur de coupe
La hauteur de coupe des tondeuses à gazon robotisées peut être réglée de 20 à 60 mmSi l'herbe dépasse 60 mm de hauteur au moment de l'installation du robot, il faudra d'abord couper l'herbe avec une tondeuse à gazon ordinaire, sinon les lames du robot seront trop sollicitées, ce qui donnera un mauvais résultat de coupe, tout comme la machine se bloquera facilement.

Il est recommandé de commencer par régler la hauteur de coupe au maximum (60 mm)la première fois et de la diminuer progressivement sur quelques jours jusqu'à obtenir la hauteur d'herbe souhaitée. Normalement, une hauteur de coupe de 30-40 mm est recommandée.

La hauteur de coupe est réglée en appuyant sur le bouton STOP (si le robot est en marche). Lorsque le robot est à l'arrêt, la hauteur de coupe peut être réglée en tournant le bouton de réglage de la hauteur situé sur le dessus du robot (voir photo).
Le robot tondeuse peut tondre l'herbe lorsqu'elle est mouillée, mais cela entraîne une plus grande accumulation d'herbe sur le dessous du robot, une plus grande friction sur les lames, un niveau sonore plus élevé et un plus grand risque de blocage. Nettoyez l'herbe avec une brosse douce. (Éteignez TOUJOURS le robot avant de travailler sur les lames).





Limites de coupe pour les robots tondeuses à gazon
Si vous et votre voisin avez tous deux une tondeuse robot TEXAS, il est important qu'il y ait un minimum d'un mètre entre les fils de démarcation pour éviter les interférences entre les signaux desfils.

En outre, il est également important que la station de recharge soit installée à au moins10 mètres du câble périphérique du voisin.

Si votre voisin possède une tondeuse robot d'un autre fabricant, il peut être nécessaire de respecter une distance de 2 mètres par rapport au câble périphérique du voisin pour éviter toute interférence.

17. Capteur de pluie

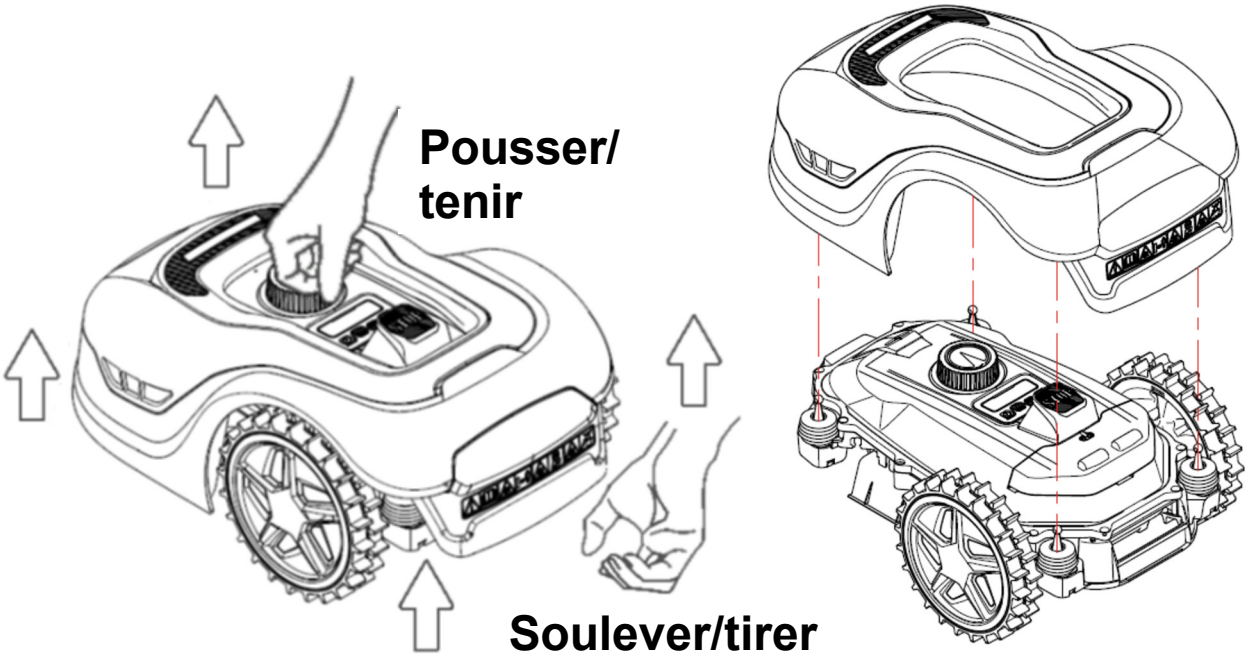
Le robot est équipé d'un capteur de pluie intégré. S'il détecte de l'eau, le robot s'arrête de fonctionner, retourne à la station de charge et attend 3 heures. Les paramètres du capteur de pluie peuvent être ajustés à l'intérieur de l'App. Voir la section 15 "Utilisation de l'App".

18. Manipulation du robot tondeuse

Retrait du couvercle (seulement TMX600 / TMX1000 / TMX1300)

Le couvercle supérieur peut être retiré si nécessaire. Suivez cette procédure :

1. Appuyez sur le bouton de réglage de la hauteur du robot (maintenez-le enfoncé).
2. Saisissez le dessous du pont supérieur dans l'un des coins arrière et tirez vers lehaut jusqu'à ce que vous sentiez qu'il relâche sa prise.
3. Saisissez ensuite le coin arrière opposé et tirez-le vers le haut pour qu'il se libère.
4. Répétez l'opération avec les deux coins avant (un à la fois).
5. Une fois que le couvercle supérieur est libre dans tous les coins, il peut être retiré (aucun câble n'y est attaché).

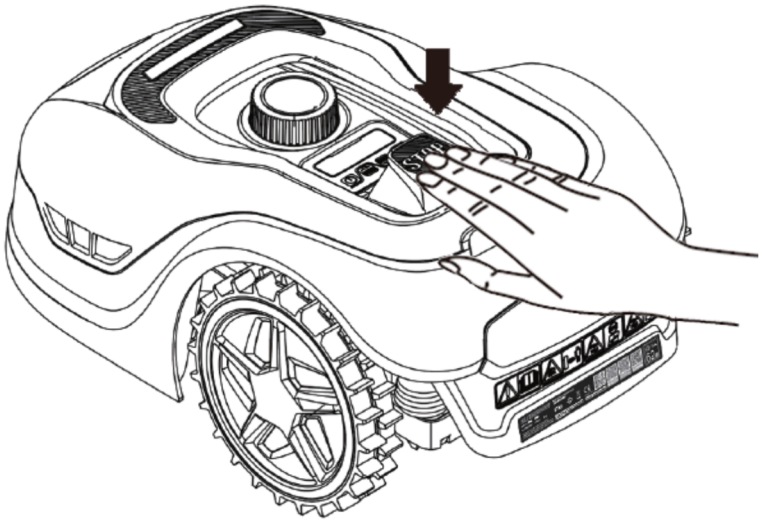


Fixer le couvercle

1. Mettez le couvercle sur le dessus du robot tondeuse à gazon. Regardez par le trouau-dessus de l'écran et assurez-vous que les trous des deux coins arrière correspondent aux 2 bâtons du robot.
2. Pressez fermement le couvercle sur les 2 bâtonnets (un à la fois) en appuyantsur le couvercle juste au-dessus des bâtonnets.
3. Répétez l'opération sur les deux bâtons à l'avant du robot (un à la fois).

Transport et déplacement du robot

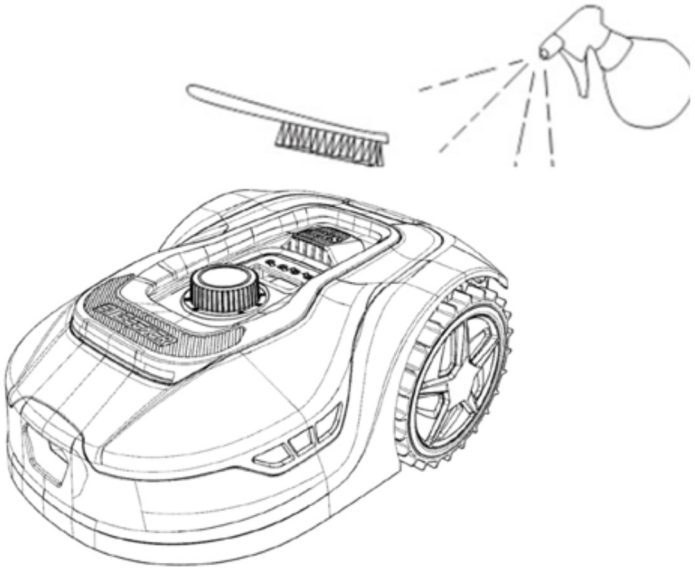
1. Utilisez la poignée de transport située sous l'extrémité arrière pour transporter lerobot. Ne le soulevez jamais par le bord du couvercle, car le couvercle supérieurrisquerait de se détacher, ce qui entraînerait la chute du robot au sol.
2. Il est recommandé de transporter le robot tondeuse dans son emballage d'origines'il doit parcourir de longues distances. Il est également bon de l'avoir pour l'entreposage hivernal du robot.
3. Lorsque le robot doit être éloigné de la zone de coupe ou pour modifier les paramètres via l'écran, le gros bouton rouge STOP doit être activé (voir image).
4. Lorsque le bouton STOP est activé, le robot doit être mis hors tension. Maintenez le bouton OFF enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'éteigne.



19. Nettoyage et remplacement des pièces

Il est important de garder votre tondeuse robot propre pour prolonger sa durée de vie.

Le robot sera en mesure de franchir plus facilement les pentes si les roues sont propres et en ordre. De même, le résultat de la coupe est meilleur lorsque les lames sont affûtées et peuvent tourner librement (éteignez toujourscomplètement le robot avant de toucher les lames).

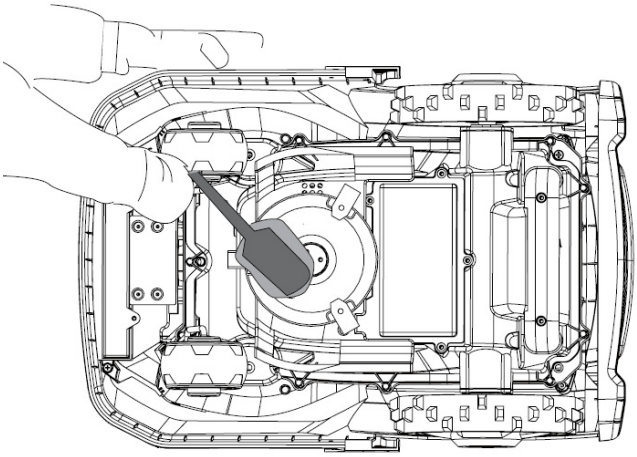


Nettoyage du couvercle en plastique

Ne rincez pas le robot avec un tuyau d'eau ou un nettoyeur haute pression pour protéger l'électronique et la batteriedu robot tondeuse.
Il est recommandé d'utiliser une brosse douce pour enlever l'herbe et autres saletés. Eventuellement un vaporisateur d'eau ou un chiffon humide pour dissoudre la saleté.

De l'herbe peut également se coincer autour des 4 bâtons du capteur sous le couvercle supérieur. Retirez le couvercle supérieur (voir section 20 "Manipulation de la tondeuse robot") et enlevez toute l'herbe avec une brosse douce. Déplacez les 4 bâtons du capteur avec votremain pour vous assurer qu'ils sont corrects.

Nettoyage de la face inférieure



Utilisez des gants de travail au cas où ! Au moins une fois par mois, il sera nécessaire de nettoyer la tondeuse robotisée sur le dessous et surtout au niveau des lames.
N'oubliez pas de commencer par éteindre le robot. Placez le robot sur le côté sur une surface souple (par exemple, la pelouse) pour ne pas le rayer.

Utilisez une brosse douce ou un grattoir en plastique pour nettoyer l'herbe afin de garantirun bon résultat de tonte. Un nettoyage régulierréduit également le bruit et les vibrations de lacoupe.

1. Vérifiez que le porte-couteau peut tourner librement.
2. Vérifiez que les lames peuvent tourner librement.
3. Vérifiez que la roue avant peut tourner et pivoter librement.

Important ! Un nettoyage régulier est essentiel pour que le robot fonctionne comme il se doit!
Veillez à suivre les conseils de nettoyage ci-dessus - et faites-le souvent. L'herbe se dépose facilement partout et peut affecter les capteurs et les fonctionnalités. Surtout avant l'entreposage hivernal ! Les problèmes causés par un manque de nettoyage ne.

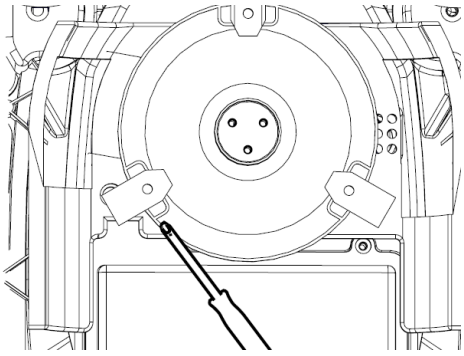
Nettoyage de la station de charge.

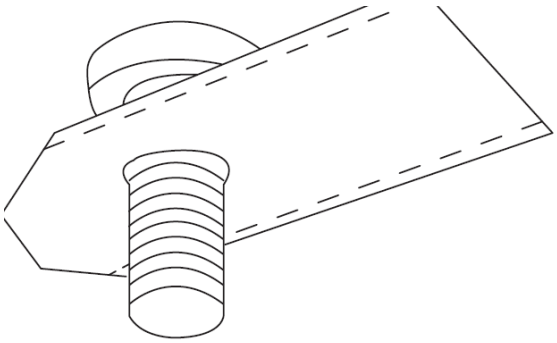
Tout comme le robot doit être nettoyé souvent, il est bon de nettoyer la station de chargeen même temps. Enlevez l'herbe et la terre sur la plaque de roulement. Coupez l'herbe qui pousse autour de la station de charge. Utilisez une simple cisaille à herbe.
Tous les deux mois environ, les contacts de charge de la station de charge et du robot doivent être inspectés et éventuellement nettoyés. Utilisez du papier abrasif fin ou de la laine d'acier pour éliminer toute trace de rouille ou de fer sur les connecteurs de charge.

Lames de coupe

Les lames ont deux côtés tranchants. Elles peuvent donc être retournées lorsqu'elles sont devenues floues d'un côté. Il est recommandé de remplacer toutes les lames et les vis (en même temps) après chaque saison pour garantir un bon résultat de coupe. (gardez un œil sur les lames et remplacez-les plus souvent si nécessaire). Les lames de coupe peuvent être facilement changées. Utilisez un tournevis Phillips (éteignez le robot avant de travailler sur les lames). Dévissez la vis, retirez la saleté et les débris d'herbe sur le disque de la lame. Remplacez les lames par des neuves et remplacez en même temps les vis. Utilisez les lames et les vis supplémentaires fournies. Assurez-vous que les vis des lames sont bien serrées. Utilisez des gants pour protéger vos mains.

Remarque: Les 3 lames doivent être tournées ou changées en même temps pour éviter toutdéséquilibre.





Important: Inspectez les vis des lames lorsque vous retournez les lames. Comme les rotations des lames entaillent la vis, il est nécessaire de changer les vis en même temps que les lames. N'utilisez que des lames originales. Voir la section 22 " Accessoires ".

20. Stockage hivernal

- Lorsque vous coupez l'herbe pour la dernière fois de l'année, la hauteur de coupe ne doit pas être inférieure à 40 mm Si l'herbe est coupée plus bas, le système racinaire de l'herbe s'affaiblit et cela peut provoquer des taches jaunes.
- Lors du stockage du robot tondeuse en hiver, il est recommandé de rentrer le robot etla station de charge à l'intérieur et de les garder au sec et au chaud, et d'éteindre l'interrupteur principal (OFF) pour protéger la batterie. Chargez complètement la batterie de la tondeuse robot dans la station de charge avant de rentrer le robot pour l'hiver.
- La batterie de la tondeuse robot est une batterie au lithium sans entretien, dont la durée de vie est estimée à 3-5 ans, en fonction de l'utilisation, de l'environnement et de l'entretien hivernal. La batterie ne doit pas être exposée au gel!
  Il est recommandé de rentrer la station de charge à l'intérieur en hiver. Le câble périphérique ne doit PAS être relevé!

- Il est important de charger la tondeuse robot 1 à 2 fois pendant l'hivernage (au moins tous les 3 mois) pour garantir la santé de la batterie. Prenez le robot tondeuse et mettez-le dans la station de charge et chargez-le complètement pendant 2 à 3 heures(vous pouvez le faire à l'intérieur). Sortez ensuite le robot de la station de charge et laissez-le dans une pièce sèche et chaude. Si ces charges d'hiver ne sont pas respectées, la batterie risque de perdre de sacapacité ou de s'effondrer complètement (non couvert par la garantie).
- Vérifiez que tous les boulons, vis et écrous sont correctement serrés, car cela garantit les meilleures conditions de travail pour le robot. Remplacez les piècesusées et cassées.

Préparatifs pour le printemps

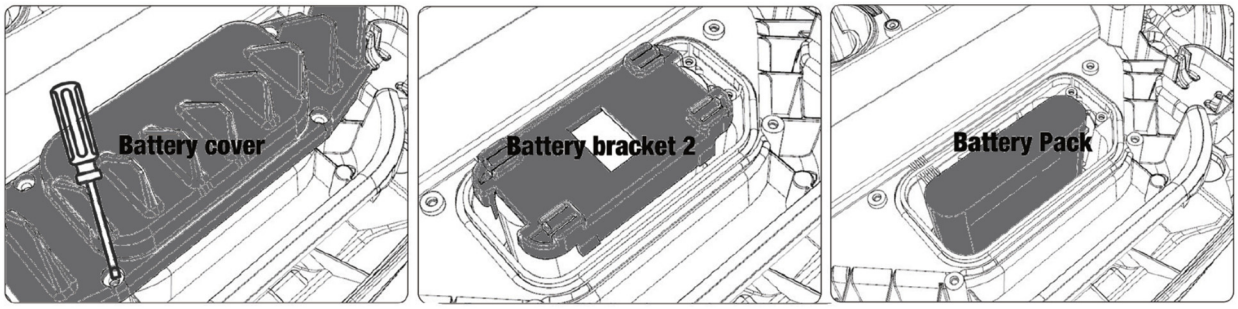
Après l'hivernage, il est bon de nettoyer les connecteurs de charge de la station decharge et les plaques de charge de la tondeuse robot avec une brosse rigide. Celaaméliorera la connexion électrique lors de la charge.

21. Remplacement de la batterie

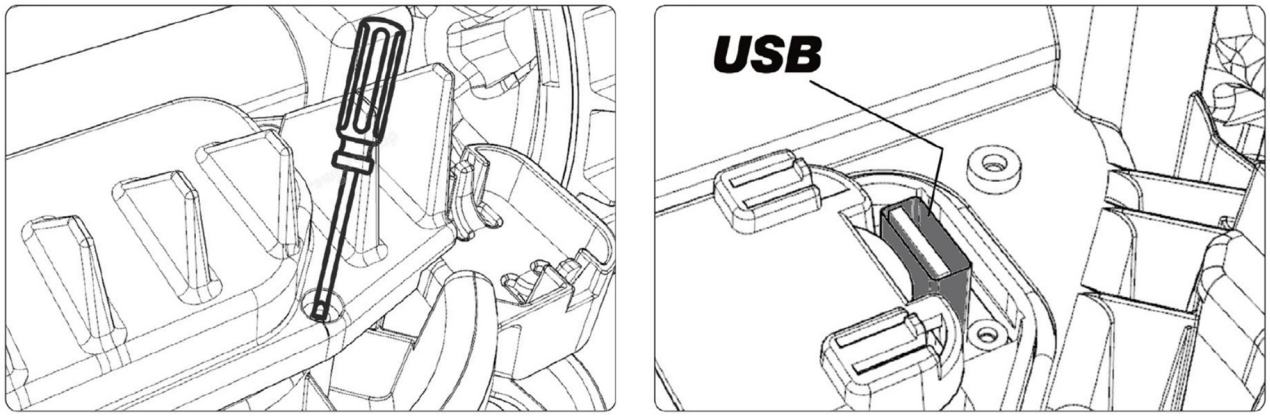
AVERTISSEMENT
Avant d'essayer de régler, de réparer ou de remplacer la batterie, les lames ou d'autres pièces détachées, il est IMPORTANT que le robot soit complètement éteint et que vous utilisiez un équipement de sécurité sous forme de gants de protection.

La durée de vie de la batterie dépend de la charge de travail, de l'entretien et de l'entreposagehivernal.
Dans des conditions normales, la durée de vie sera de 3 à 5 ans. La batterie se remplace facilement en suivant les étapes suivantes:

1. Retourner le robot à l'envers
2. Retirez toute l'herbe et la saleté autour du couvercle de la batterie avant de le retirer.
3. Dévissez les vis qui maintiennent le couvercle de la batterie. Retirez le couvercle de la batterie
4. Retirez le support de batterie situé au-dessus de la batterie.
5. Retirez délicatement l'ancienne pile. Appuyez sur le verrouillage de la pince etrelâchez les connecteurs. REMARQUE: Ne tirez pas sur les câbles. Tenez lesconnecteurs et relâchez la pince de verrouillage.
6. Connectez une nouvelle batterie d'origine en branchant les connecteurs jusqu'à ce qu'ilss'enclenchent.
7. Insérez la batterie dans le support situé au bas de la chambre, remettez le support dela batterie et le couvercle de la batterie en place et serrez les vis.



Un port USB se trouve sous le couvercle de la batterie. Ce port USB ne doit normalement être utilisé que par un atelier de maintenance agréé. Mais il peut également être utilisé pour extraire un fichier journal du robot. Veillez à ce qu'il ne soit pas recouvert d'herbe ou de saleté.



22. Accessoires

Il est possible d'acheter certains accessoires/pièces de rechange pour le robot.

N° d'art.	Description	Photo
90070223	**Jeu de lames :** 9 lames 9 vis	
90070221	**Câble de délimitation supplémentaire:** 170 m	
90070222	**Des pinces à linge supplémentaires:** 100 pièces.	
90070224	**Paquet de manchons en silicone:** Composé de 6 manchons de connexion étanches	
90070215 Pour TMX 600/1000/1300 _____ 90070216 Pour TMX 1600/2000	**Toit du garage pour la stationde recharge:** Se compose de 2 pieds en aluminium et d'un toit solaire protégé contre les UV (partiellement transparent) et s'intègre à la station de rechargeelle-même.	

La liste des accessoires sera élargie, tout comme le contenu de certains des accessoires affichés peut changer.
Consultez la dernière liste d'accessoires sous les robots TMX sur www.texas-garden.com.

23. Codes d'erreur

Affiche	Avis	Solution
E1	Robot en dehorsdela zone de travail	Vérifiez si le robot se trouve dans la zone de travail. Dans l'affirmative: 1. Vérifiez si la station de charge est correctement connectée à l'alimentation électrique et à la prise de courant. 2. Vérifiez si les fils de liaison sont correctement branchéssur le connecteur de la station de charge (rouge/noir).
E2	Moteur de rouebloqué (verrouillé/ endommagé)	1. Éteignez complètement le robot (en maintenant le boutond'arrêt enfoncé) et transportez-le dans une zone plane sans obstacles. 2. Allumez le robot, entrez le code PIN, appuyez sur START etOK. 3. Si le message d'erreur apparaît toujours, éteignez le robot. Retournez le robot et vérifiez que rien n'empêche les roues de tourner. 4. Retirez tout obstacle qui bloque les roues, retournez le 5. robot, mettez-le sous tension et appuyez sur START puis sur OK.
E3	Moteur delalame bloqué	1. Éteignez complètement le robot (en maintenant le boutond'arrêt enfoncé). 2. Retournez le robot et vérifiez que rien n'empêche le disquede la lame de tourner. 3. Retirez tout obstacle qui bloque le disque de la lame. 4. Déplacez le robot vers une zone où l'herbe est courte ou réglez la hauteur de coupe au maximum (60 mm). Mettez-leen marche, appuyez sur START et puis OK.
E4	Le capteurd'obstacles ne fonctionne pas.	1. Le couvercle supérieur n'est peut-être pas monté correctement. Appuyez fermement sur la machine (sur les 4 bâtons ducapteur). 2. Éteignez le robot et transportez-le sur une surface plane sansobstacles. 3. Retirez le couvercle supérieur (voir section 18) et vérifiez s'ilya 2 aimants ronds l'un à côté de l'autre à l'intérieur - à l'avant près du bord intérieur. Si les aimants sont absents, le couvercle supérieur doit être remplacé. 4. Allumez le robot, appuyez sur START puis sur OK.
E5	Le robot a étésoulevé	1. Éteignez le robot et transportez-le sur une surface plane sans obstacles. 2. Allumez le robot, saisissez le code PIN, appuyez sur START puissur OK. 3. Si le message d'erreur apparaît toujours, éteignez le robot, retournez-le et vérifiez si quelque chose empêche l'axe de laroue avant de tourner. 4. Enlevez tout obstacle qui bloque la roue avant, tournez la roue avant. 5. robot à nouveau. Allumez-le, entrez le code PIN et appuyez sur START puis sur OK.
E6	Le capteur a détecté que le robota été renversé.	1. Vérifiez si les pentes sont trop raides ou trop humides pour être franchies, ou si le robot a heurté quelque chose qui l'a faitbasculer. Si nécessaire, cette zone doit être évitée lors du déplacement du câble périphérique. 2. Retournez le robot dans la bonne position, appuyez sur START puis sur OK.

Affiche	Avis	Solution
E7	Le capteur d'inclinaison a été déclenché La pente est peut-être trop raide	Si la pente de la pelouse est supérieure à 24º, le robot peuts'arrêter. Cette zone doit être retirée de la zone de coupe. 1. Éteignez le robot et transportez-le sur une surface plane sansobstacles. 2. Allumez le robot, entrez le mot de passe, appuyez sur START puis sur OK.
E8	Échec du retour à la station de charge	1. Vérifiez que le câble périphérique situé devant la station decharge est droit sur 1 m, sans angle ni obstacle, afin de garantir une connexion correcte. 2. La station de charge doit être placée sur une surface parfaitement plane et solide. Elle ne doit pas être placée surune surface inclinée. 3. Évitez qu'il y ait plus de 2 mètres de câble spiralé à proximité de la station de charge, car cela peut interférer avec le signal. Si nécessaire, déplacez le câble en excès etraccourcissez-le. 4. Veillez à enlever ou à couper l'herbe qui pousseautour de la station de recharge. 5. Soulevez manuellement le robot dans la station de charge 6. pour le charger. Lorsque le robot est entièrement chargé, mettez-le sous tension, appuyez sur START, puis sur OK.
E9	Bloqué	1. Placez le robot dans une autre zone sans obstacle et redémarrez-le.
E11	Pas de signaldu câble périphérique	Vérifiez la diode LED de la station de charge lorsque le robot se trouve dans la zone de travail. Si elle s'allume en rouge cela signifie qu'il n'y a pas de signal dans le câble périphérique. 2. Vérifiez si les fils de liaison sont correctement branchés sur le connecteur de la station de charge (rouge/noir). 3. Vérifiez-s 'il y a une rupture le long du câble périphérique.
E12	Défaut de batterie	La batterie est sûrement défectueuse et doit être remplacée. Essayez de redémarrer le robot pour voir s'il fonctionne. Evitez d'exposer le robot à des chaleurs ou des froids extrêmes.
E13	Défaut de charge	Vérifier que les broches de recharges soient propores sur le robot et sa station de charge.
E14	Dépassement de la zone de travail	La zone de travail dépasse la capacité. Réduisez la zone. Voir les instructions dans le mode d'emploi.
BP	La température dela batterie est tropélevée ou trop basse	1. Vérifiez si la batterie est très chaude. Si nécessaire, mettez le robot à l'ombre. Attendez que la batterie soitrefroidie et redémarrez. Un garage/toit protège le robot des conditionsmétéorologiques. 2. Vérifiez si la température de la batterie est trop basse (ne laissez pas le robot à l'extérieur si la température descend endessous de 0 degré). Attendez que la batterie soit dans un environnement dont la température est supérieure à 5 degrés et redémarrez. 3. Si cela ne résout pas le problème, la batterie est probablement endommagée et doit être remplacée.
EE	Erreur inconnue	1. Le couvercle supérieur n'est peut-être pas montécorrectement. Appuyez fermement sur la machine (sur les 4 bâtons ducapteur). 2. Redémarrez le robot. Éteignez le robot et attendez 10secondes. 3. Remettez le robot sous tension, saisissez le code PIN,appuyez sur START puis sur OK. Si le code d'erreur 4. apparaît toujours, contactez Texas
LOCK	Multiple saisie d'un mot de passe faux	1. Maintenir le robot sous tension pendant 10 minutes. 2. Après 10 minutes, vous pouvez à nouveau entrer le mot de passe correct.

-	Augmentation dubruit Mauvais résultat de coupe	1. Les lames sont enveloppées d'herbe et ne peuvent pas tourner librement. Dévissez les lames, enlevez l'herbe etremettez-les en place. 2. Redémarrez le robot. Éteignez le robot et attendez 10 secondes. 3. Remettez le robot sous tension, entrez le mot de passe, appuyez sur START puis sur OK. Si le code d'erreur apparaît toujours, contactez Texas.
-	Le robot tourne enrond autour de lui-même	1. Vérifiez si l'une des roues peut tourner sans résistance. Si c'est le cas, le tuyau fendu dans cette roue peut s'être cassé et doit être changé. Contactez le Texas.

Si le robot n'est plus alimenté et ne peut pas être démarré, remettez-le manuellement dans la station de charge et rechargez-le avant de tenter de le dépanner. Pour les autres codes d'erreur, éteignez le robot et redémarrez-le. Si aucune de ces solutions ne résout le problème, contactez TEXAS. Quel que soit le problème rencontré, il est toujours recommandé d'essayer d'abord de redémarrer le robot et de voir si cela résout le problème. Éteignez le robot, attendez 10 secondes et rallumez-le.

Pour une assistance et un dépannage supplémentaire, contactez Texas par téléphone: +45 6395 5555.

24. Données techniques

Modèle	TMX 600	TMX 1000	TMX 1300	TMX 1600	TMX 2000
Art. Non.	90070241	90070243	90070244	90070245	90070247
Spécifications du moteur					
Modèle de moteur	Batterie	Batterie	Batterie	Batterie	Batterie
Type de moteur	20 V, 2,5 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio	20 V, 5,0 Ah litio
Système d'entraînement					
Capacité maximale	Jusqu'à 600 m2	Jusqu'à 1000 m2	Jusqu'à 1300 m2	Jusqu'à 1600 m2	Jusqu'à 2000 m2
Temps de charge	120-140 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min	100-120 min
Instrument					
Largeur de travail	20 cm	20 cm	20 cm	22 cm	22 cm
Système de lames	3 lames rotatives	3 lames rotatives	3 lames rotatives	3 lames rotatives	3 lames rotatives
Hauteur de travail min-max	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm	20-60 mm
Réglages de la hauteur	9	9	9	9	9
Réglage de la hauteur	Central	Central	Central	Central	Central
Pont supérieur flottant	Plastique	Plastique	Plastique	Plastique	Plastique
Capteur de levage	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Capteur d'obstacles	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Capteur d'inversion	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Capteur d'inclinaison	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Capteur de pluie	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Fonction de carte dans l'application	Non	Qui	Qui	Qui	Qui
Capteur à ultrasons	Non	Non	Non	Oui	Oui
Multizone	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Planification	1	2 / Automatic	2 / Automatic	2 / Automatic	2 / Automatic
Pente	Max 24º / 40%	Max 24º / 40%	Max 24º / 40%	Max 24º / 40%	Max 24º / 40%
Équipement					
Câble périphérique	130 m	170 m	200 m	220 m	250 m
Pinces à linge	180 pièces.	230 pièces.	250 pièces.	280 pièces.	320 pièces.
Couteaux supplémentaires	6 pièces.	6 pièces.	6 pièces.	6 pièces.	6 pièces.
Station de charge	1 pièce (28W/1.1A)	1 pièce (76W/3.0A)	1 pièce (76W/3.0A)	1 pièce (76W/3.0A)	1 pièce (76W/3.0A)
Dimensions					
Longueur x Largeur x Hauteur	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	560 x 350 x 240 mm	600 x 470 x 250 mm	600 x 470 x 250 mm
Poids	8 kg	8,2 kg	8,2 kg	11 kg	11 kg

25. Déclaration UE de conformité

Par la présente, le fabricant, **Texas Andreas Petersen A/S, Knullen 22, DK-5260Odense S, Danemark,** déclare que l'équipement suivant répond aux exigences desécurité et de travail pertinentes conformément aux directives de l'UE:

1.	Description du produit: Fonction:	**Tondeuse à gazon robotisée** **Tondeuse à gazon fonctionnant sur batterie**
2.	Type/Modèle:	**Type de machine**: **TMX600 (RMM600N20V), TMX1000 (RMM900N20V), TMX1300 (RMM1200N20V)** **TMX1600 (RML1600L20V), TMX2000 (RML2000L20V)** **Modèle de chargeur**: **CB03A+CGF251/CB04A+CGF253**
3.	Numéro de série:	**CE051680018500000000 - CE051680018799999999**
4.	Directives européennes actuelles:	**Directive sur les machines 2006/42/UE** **Directive basse tension 2014/35/UE** **Directive CEM 2014/30/UE** **Directive sur le bruit 2000/14/UE, modifiée par 2005/88/UE** **Directive RoHS 2011/65/UE, modifiée par 2015/863/EU**
5.	Normes rencontrées:	**EN 60335-1: 2012+A11: 2014+A13:2017+A1 :2019+ A2 :2019+A14: 2019 +A15: 2021** **EN 50636-2-107: 2015+A1: 2018+A2: 2020** **EN IEC 55014-1: 2021, EN IEC 55014-2: 2021** **EN 300 328 V.2.2.2, EN 303 447 V1.1.1** **EN 301 489-1 V2.2.3, EN 301 489-3 V2.3.2** **EN 301 489-17 V3.2.4** **ISO 11094:1991, EN ISO 3744:1995, EN ISO 3744:2010,** **IEC 62321-3-1:2013; IEC 62321-4:2013+AMDI:2017** **IEC 62321-5:2013; IEC 62321-6:2015, IEC 62321-8-2017** **IEC 62321-7-1: 2013, IEC 62321-7-2: 2017,** **EN IEC 61000-3-2: 2019+A1: 2021, EN 50419: 2006** **EN 61000-3-3: 2013+A1: 2019+A2: 2021** **EN 60335-2-29: 2021, EN 62233: 2008** **EN IEC 60335-1: 2012+A11: 2014+A13: 2017+ A1: 2019+A2: 2019+A14: 2019+A15: 2021**
6.	Responsable de la documentation:	**Johnny Lolk, Knullen 22, DK-5260 Odense S**

TMX600/1000/1300	Niveau de pression acoustique mesuré	L_{pA} **41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX600/1000/1300	Niveau de puissanceacoustique garanti	L_{wA} **58 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Niveau de pression acoustique mesuré	L_{pA} **41 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**
TMX1600/2000	Niveau de puissanceacoustique garanti	L_{wA} **57 dB(A)**	**K_{pA}: 3 dB(A)**

Méthode d'évaluation de la conformité pour l'annexe VI - Directive européenne *2000/14/EU*

Texas Andreas Petersen A/S
Knullen 22 • DK-5260 Odense S

24.10.2024



Johnny Lolk, PDG


TEXAS
EQUIPMENT