



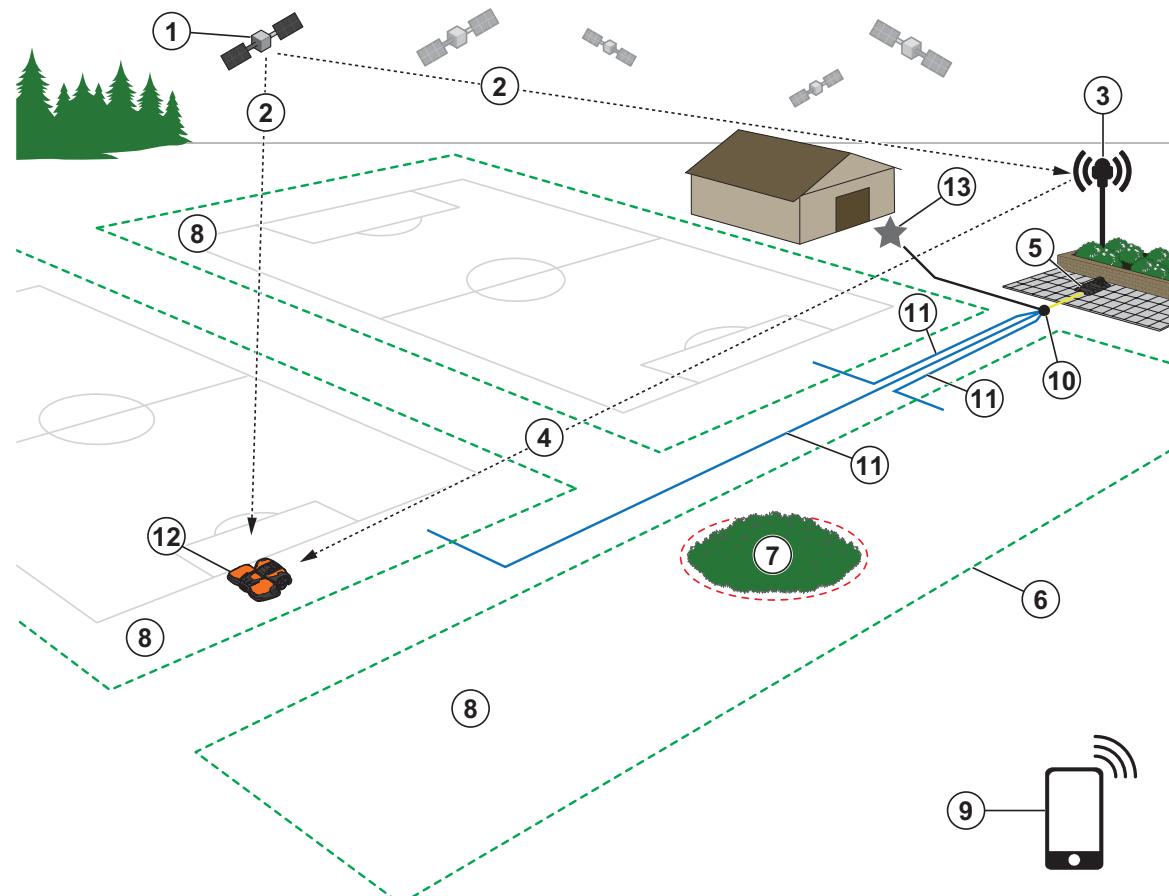
Husqvarna®
READY WHEN YOU ARE

RYCHLÝ PRŮVODCE ZAČÍNAME SKRÓCONY PRZEWODNIK RÖVID ÚTMUTATÓ



HUSQVARNA CEORA™

A



B



RYCHLÝ PRŮVODCE

A Přehled systému

CEROA™ je robotická sekačka obsahující pohonnou jednotku a žací ústrojí. Způsob pohybu výrobku je systematický, aby bylo umožněno efektivní sečení velkých ploch. Výrobek používá technologii EPOS (Exact Positioning Operating System, operační systém pro přesné určování polohy) využívající k navádění satelitní signály, takže není třeba ohraničující vodič.

Systém obsahuje robotickou sekačku, nabíjecí stanici a referenční stanici. Robotická sekačka a referenční stanice přijímají satelitní signály za účelem určení polohy. Referenční stanice je stacionární a odesílá korekční data do robotické sekačky, aby bylo možné zjistit přesnou polohu robotické sekačky. Pracovní oblast se vytvoří virtuálně v aplikaci provozem výrobku a přidáváním bodů tras v mapu v aplikaci.

1. Navigační satelity
2. Satelitní signály
3. Referenční stanice
4. Korekční data
5. Nabíjecí stanice
6. Virtuální hranice
7. Zakázaná zóna
8. Pracovní oblast
9. Mobilní zařízení
10. Dokovací bod
11. Přepravní trasa
12. Robotická sekačka
13. Bod údržby

Kompletní instalace mapy vyžaduje pracovní oblast a nabíjecí stanici. Pracovní oblast je prostor, kde může být výrobek používán a automaticky sekat trávu. Pracovní oblast určuje virtuální hranice. Nabíjecí stanice může být umístěna v pracovní oblasti nebo poblíž této oblasti, pokud je s ní propojena přepravní trasou. Přepravní trasa je určena cesta mezi dokovacím bodem a pracovní oblastí. Výrobek může na této cestě automaticky fungovat, ale ne sekat trávu. Zakázané zóny je možné vytvořit, pokud výrobek nesmí pracovat v určitých oblastech. Zakázanou zónu určuje virtuální hranice. Bod údržby je zadáno místo, kde může být výrobek zaparkován.

B Připojení

- a. Aplikace Automower® Connect slouží k nastavení a každodennímu provozu výrobku.
- b. Husqvarna Fleet Services™ je cloudové řešení, které poskytuje správci komerčního strojového parku aktuální přehled o všech výrobcích. Je k dispozici jako webová služba i jako aplikace.

C Instalace

Referenční stanice a robotická sekačka potřebují volný výhled na oblohu, aby mohly fungovat spolehlivě bez přerušení.

1. Nainstalujte aplikace Automower® Connect a Husqvarna Fleet Services™ na své mobilní zařízení. Stáhněte si aplikace z obchodu App Store nebo Google Play.
2. Nainstalujte referenční stanici. Viz návod k používání referenční stanice.
3. Nainstalujte nabíjecí stanici.
4. Namontujte žací ústrojí na pohonnou jednotku.
5. Spárujte robotickou sekačku s aplikací. V aplikaci provedete základní nastavení a spárujte robotickou sekačku s referenční a nabíjecí stanicí.
6. Určete pracovní oblast pohybem výrobku po směru hodinových ručiček v režimu appDrive kolem pracovní oblasti a v aplikaci přidávejte na mapu body tras.
7. Určete zakázané zóny pohybem výrobku proti směru hodinových ručiček v režimu appDrive kolem zakázané zóny a v aplikaci přidávejte na mapu body tras.
8. Určete přepravní trasu, kdy začnete v pracovní oblasti a pohybujete výrobkem v režimu appDrive a v aplikaci přidávejte na mapu body tras. Při ukládání se přepravní cesta připojí k dokovacímu bodu.
9. Zadejte bod údržby a vytvořte trasu k nabíjecí stanici. Začněte v bodu údržby s výrobkem v režimu appDrive. Při jízdě přidávejte na mapu body tras v aplikaci. Při uložení bodu údržby se cesta k nabíjecí stanici připojí k dokovacímu bodu.
10. Pomocí aplikace můžete upravovat plán a nastavení robotické sekačky.

Další informace naleznete v návodu k používání referenční stanice a návodu k používání robotické sekačky.

ZAČÍNAME

A Prehľad systému

CEROA™ je robotická kosačka, ktorá zahŕňa hnaciu jednotku a kosiace zariadenie. Systematická schéma pohybu produktu zaistuje efektívne kosenie veľkých plôch. Produkt využíva na navigáciu technológiu EPOS (skratka od Exact Positioning Operating System – operačný systém na určenie presnej polohy) a satelitné signály a nevyžaduje použitie ohraničujúcich káblov.

Systém obsahuje robotickú kosačku na trávu, nabíjacu stanicu a referenčnú stanicu. Robotická kosačka na trávu a referenčná stanica prijímajú satelitné signály na určenie polohy. Referenčná stanica je umiestnená pevne na mieste a odosiela korekčné údaje robotickej kosačke na určenie presnej polohy. Pracovná oblasť sa vytvorí virtuálne v aplikácii prevádzkováním produktu a pridávaním trasových bodov na vytvorenie mapy v aplikácii.

1. Navigačné satelity
2. Satelitné signály
3. Referenčná stanica
4. Korekčné údaje
5. Nabíjacia stanica
6. Virtuálne ohraničenie
7. Vylúčená zóna
8. Pracovná oblasť
9. Mobilné zariadenie
10. Dokovací bod
11. Prepravná trasa
12. Robotická kosačka na trávu
13. Miesto údržby

Inštalácia úplnej mapy vyžaduje pracovnú oblasť a nabíjaciu stanicu. Pracovná oblasť je oblasť, v ktorej môže zariadenie pracovať a automaticky kosiť trávu. Pracovná oblasť je určená virtuálnymi ohraničeniami. Nabíjaciu stanicu je možné umiestniť do pracovnej oblasti alebo na miesto v jej blízkosti, ktoré je s ňou prepojené prepravnou trasou. Prepravná trasa je špecifikovaná cesta medzi dokovacím bodom a pracovnou oblasťou. Produkt môže na tejto trase pracovať automaticky, ale nekosí trávu. Zakázané zóny je možné vytvoriť pre plochy, na ktorých má produkt zakázanú prevádzku. Zakázaná zóna je určená virtuálnymi ohraničeniami. Miesto údržby je špecifikované miesto, na ktorom môže výrobok zaparkovať.

B Pripojiteľnosť

- a. Aplikácia Automower® Connect sa používa na nastavenie a dennú prevádzku výrobku.
- b. Aplikácia Husqvarna Fleet Services™ je clouдовé riešenie, ktoré ponúka správcovi strojového parku aktualizovaný prehľad o všetkých výrobkoch. Je k dispozícii ako webová služba, aj ako aplikácia.

C Inštalácia

Referenčná stanica a robotická kosačka na trávu potrebujú nerušený výhľad, aby mohli spoľahlivo pracovať bez prerušenia.

1. Aplikáciu Automower® Connect a Husqvarna Fleet Services™ si nainštalujte na mobilné zariadenie. Aplikácie si preberte z obchodu App Store alebo Google Play.
2. Nainštalujte referenčnú stanicu. Pozrite si návod na obsluhu referenčnej stanice.
3. Nainštalujte nabíjaciu stanicu.
4. Pripojte kosiace zariadenie k hnacej jednotke.
5. Spárujte robotickú kosačku na trávu s aplikáciou. V aplikácii vykonajte základné nastavenie na spárovanie robotickej kosačky s referenčnou stanicou a nabíjacou stanicou.
6. Pracovnú oblasť špecifikujte používaním výrobku pomocou appDrive v smere hodinových ručičiek okolo pracovnej oblasti a pridávaním trasových bodov na mape v aplikácii.
7. Vylúčené zóny špecifikujte používaním výrobku pomocou appDrive proti smeru hodinových ručičiek okolo vylúčenej zóny a pridávaním trasových bodov na mape v aplikácii.
8. Prepravnú trasu určite tak, že začnete v pracovnej oblasti a produkt používajte pomocou aplikácie appDrive a pridávania trasových bodov na mapu v aplikácii. Ked sa prepravná trasa ukladá, je prepojená s dokovacím bodom.
9. Špecifikujte miesto údržby a vytvorte trasu k nabíjacej stanici. Ak chcete pridať trasové body na mapu v aplikácii, začnite na mieste údržby a produkt ovládajte pomocou aplikácie appDrive. Po uložení miesta údržby sa trasa k nabíjacej stanici prepojí s dokovacím miestom.
10. Pomocou aplikácie upravte plán a nastavenia robotickej kosačky na trávu.

Podrobnejšie informácie nájdete v návode na obsluhu referenčnej stanice a v návode na obsluhu robotickej kosačky na trávu.

SKRÓCONY PRZEWODNIK

A Przegląd systemu

CEROA™ to robot koszący zawierający jednostkę napędową i zespół tnący. Schemat poruszania się jest systematyczny, aby skutecznie kosić duże obszary. Produkt wykorzystuje technologię EPOS (Exact Positioning Operating System) z sygnałami satelitarnymi do nawigacji i nie ma potrzeby stosowania przewodów ograniczających.

W skład systemu wchodzą robot koszący, stacja ładowająca i stacja referencyjna. Robot koszący i stacja referencyjna odbierają sygnały satelitarne do pozycjonowania. Stacja referencyjna jest nieruchoma i wysyła dane korekcyjne do robota koszącego w celu uzyskania jej dokładnego położenia. Obszar pracy można wyznaczyć wirtualnie w aplikacji, sterując urządzeniem i dodając punkty odniesienia, aby stworzyć mapę w aplikacji.

1. Satelity nawigacyjne
2. Sygnały satelitarne
3. Stacja referencyjna
4. Dane korekcyjne
5. Stacja ładowająca
6. Wirtualna granica
7. Strefa niedostępna
8. Obszar pracy
9. Urządzenie mobilne
10. Punkt dokowania
11. Ścieżka transportowa
12. Robot koszący
13. Punkt konserwacji

Do przeprowadzenia kompletnej instalacji mapy konieczny jest obszar pracy i stacja ładowająca. Obszar pracy to obszar, w którym produkt może pracować i automatycznie kosić trawę. Obszar pracy wyznaczają wirtualne granice. Stację ładowającą można umieścić w obszarze pracy lub w pobliżu obszaru pracy, który jest z nią połączony ścieżką transportową. Ścieżka transportowa to droga wyznaczona pomiędzy punktem dokowania przed stacją ładowającą a obszarem pracy. Kosiarka może przemieszczać się automatycznie wzdłuż tej drogi, ale nie kosi na niej trawy. W przypadku obszarów, w których urządzenie nie powinno pracować, można utworzyć strefy niedostępne. Strefę niedostępna wyznaczają wirtualne granice. Punkt konserwacji to określone miejsce, w którym można zaparkować urządzenie.

B Łączność

- a. Aplikacja Automower® Connect służy do konfiguracji ustawień i codziennej obsługi urządzenia.
- b. Husqvarna Fleet Services™ to rozwiązanie chmurowe, które zapewnia kierownikom floty maszyn zaktualizowany przegląd wszystkich urządzeń. Jest ono dostępne w formie usługi internetowej i aplikacji.

C Montaż i instalacja

Stacja referencyjna i kosiarka zautomatyzowana do niezawodnego działania bez przestojów wymagają niezasłoniętego widoku na niebo.

1. Zainstalować aplikacje Automower® Connect i Husqvarna Fleet Services™ na urządzeniu mobilnym. Pobrać aplikacje ze sklepu App Store lub Google Play.
2. Zamontować stację referencyjną. Informacje dotyczące stacji referencyjnej znajdują się w instrukcji obsługi.
3. Zamontować stację ładowającą.
4. Zamocować zespół tnący do jednostki napędowej.
5. Sparować kosiarkę zautomatyzowaną z aplikacją. Wykonaj ustawienia podstawowe w aplikacji, aby sparować robota koszącego ze stacją referencyjną i stacją ładowającą.
6. Wyznaczyć obszar pracy, prowadząc kosiarkę zgodnie z ruchem wskazówek zegara za pomocą trybu appDrive wokół obszaru pracy i dodając punkty odniesienia na mapie w aplikacji.
7. Wyznaczyć strefy niedostępne, prowadząc kosiarkę przeciwnie do ruchu wskazówek zegara za pomocą trybu appDrive wokół strefy niedostępnej i dodając punkty odniesienia na mapie w aplikacji.
8. Wyznaczyć ścieżkę transportową, zaczynając od obszaru pracy i sterując kosiarką za pomocą trybu appDrive, aby dodawać punkty odniesienia na mapie w aplikacji. Podczas zapisywania ścieżki transportowej zostanie ona połączona z punktem dokowania.
9. Wyznaczyć punkt konserwacji i wytyczyć ścieżkę do stacji ładowającej. Rozpocząć w punkcie konserwacji i sterować urządzeniem za pomocą trybu appDrive, dodając punkty odniesienia na mapie w aplikacji. Ścieżka do stacji ładowającej będzie połączona z punktem dokowania po zapisaniu punktu konserwacji.
10. Użyć aplikacji, aby dostosować harmonogram i ustawienia kosiarki zautomatyzowanej.

Aby uzyskać więcej informacji, należy zapoznać się z instrukcją obsługi stacji referencyjnej oraz instrukcją obsługi kosiarki zautomatyzowanej.

RÖVID ÚTMUTATÓ

A Rendszer áttekintése

A CEROA™ egy meghajtóegységet és egy vágóasztalt tartalmazó robotfűnyíró. A termék mozgásmintája a nagy területek hatékony nyírása érdekében szisztematikus. A termék az EPOS (Exact Positioning Operating System – Pontos pozicionálási működtető rendszer) technológiát és műholdas jeleket használ a navigációhoz, és nincs szükség határolóhuzalokra.

A rendszer egy robotfűnyírót, egy töltőállomást és egy referenciaállomást tartalmaz. A robotfűnyíró és a referenciaállomás műholdas jeleket kap a pozicionáláshoz. A fix helyzetű referenciaállomás korrekciós adatokat küld a robotfűnyírónak, hogy az pontos pozícióadatok alapján működhessen. A munkaterület egy alkalmazás segítségével, a használat során útvonalpontokat hozzáadva, az alkalmazásban így térképet készítve virtuálisan határozható meg.

1. Navigációs műholdak
2. Műholdjelek
3. Referenciaállomás
4. Korrekciós adatok
5. Töltőállomás
6. Virtuális határ
7. Tiltott zóna
8. Munkaterület
9. Mobilkészülék
10. Dokkolási pont
11. Közlekedési útvonal
12. Robotfűnyíró
13. Karbantartási pont

A térkép a munkaterület és töltőállomás meghatározásával tekinthető elkészültnek. A munkaterület olyan terület, ahol a termék automatikusan képes a működésre és a fű nyírására. A munkaterületet virtuális határok határozzák meg. A töltőállomás a munkaterületen vagy a munkaterület közelében helyezhető el, közlekedési útvonalallal kapcsolódva. A közlekedési útvonal egy meghatározott útvonal a dokkolási pont és a munkaterület között. A termék automatikusan halad ezen az útvonalon, de fűnyírást nem végez. Tiltott zónát akkor kell meghatározni, ha vannak olyan területek, ahol a termék nem működhet. A tiltott zónát virtuális határok határozzák meg. A karbantartási pont egy olyan hely, ahol a termék leparkolhat.

B Csatlakoztathatóság

- a. Az Automower® Connect a termék beállításainak megadásához és napi működtetéséhez használható.
- b. A Husqvarna Fleet Services™ egy felhő alapú megoldás, amely az összes terméket magában foglaló, naprakész áttekintést biztosít a kereskedelmi flottakezelők számára. Ez webes szolgáltatásként és alkalmazásként is elérhető.

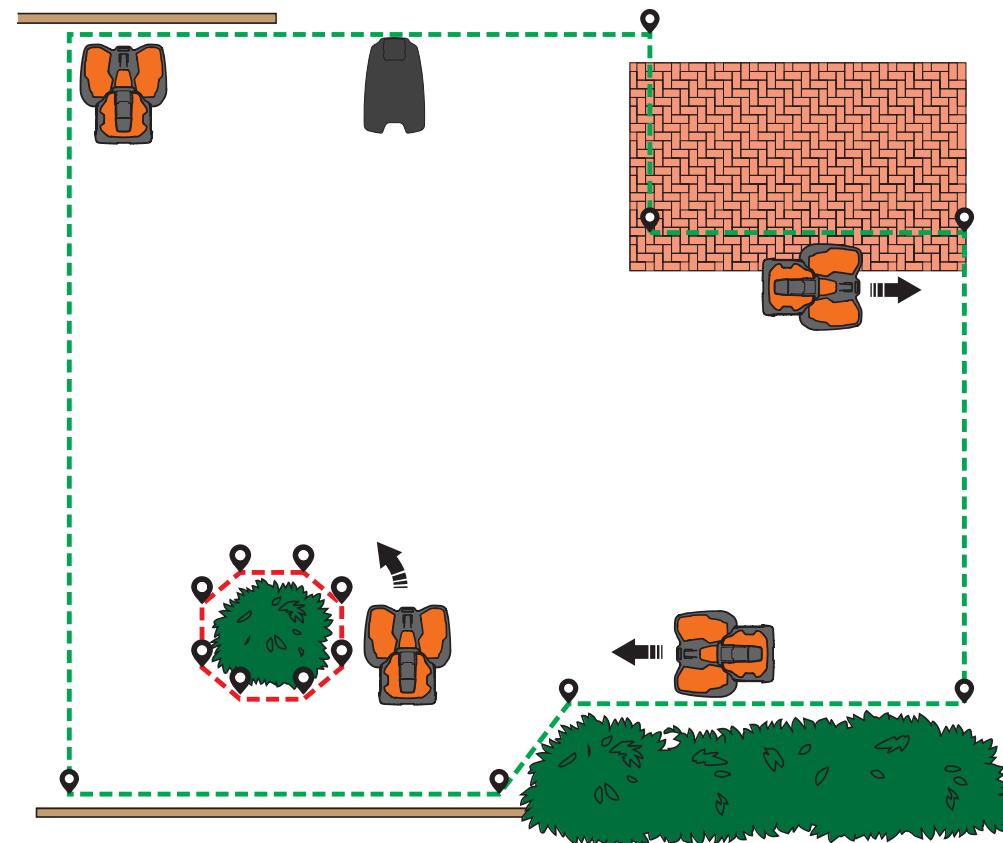
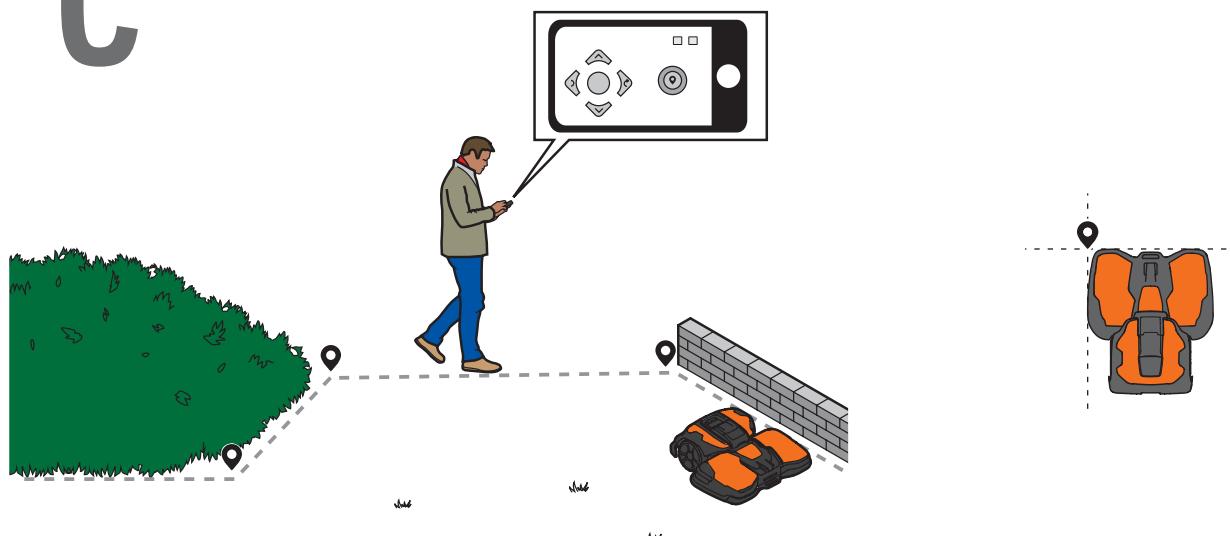
C Telepítés

A referenciaállomásnak és a robotfűnyírónak zavartalan rálátással kell rendelkeznie az égboltra, hogy megbízhatóan és leállások nélkül tudjon működni.

1. Telepítse az Automower® Connect és a Husqvarna Fleet Services™ alkalmazást mobilkészülékére. Töltsé le az alkalmazásokat az App Store-ból vagy a Google Play áruházból.
2. Szerelje fel a referenciaállomást. Ezzel kapcsolatban olvassa el a referenciaállomás használati utasítását.
3. Szerelje fel a töltőállomást.
4. Csatlakoztassa a vágóasztalt a meghajtóegységhez.
5. Párosítsa a robotfűnyírót az alkalmazással. Végezze el az alapbeállítást az alkalmazásban a robotfűnyíró referenciaállomással és töltőállomással való párosításához.
6. A munkaterület meghatározásához járassa körbe a terméket a munkaterület szélén az óramutató járásával megegyező irányban az appDrive segítségével, közben útvonalpontokat véve fel a térképre az alkalmazásban.
7. A tiltott zónák meghatározásához járassa körbe a terméket a tiltott zóna szélén az óramutató járásával ellentétes irányban az appDrive segítségével, közben útvonalpontokat véve fel a térképre az alkalmazásban.
8. A közlekedési útvonal meghatározásához a munkaterületről kiindulva járassa a terméket az appDrive segítségével, közben útvonalpontokat véve fel a térképre az alkalmazásban. A rendszer a közlekedési útvonal mentésekor a dokkolási ponthoz csatlakoztatja azt.
9. Határozza meg a karbantartási pontot, és hozzon létre egy útvonalat a töltőállomásig. Kezdje a műveletet a karbantartási pontnál, és járassa a terméket az appDrive segítségével, így lehetővé téve útvonalpontok felvételét a térképre az alkalmazásban. A töltőállomáshoz vezető útvonal a karbantartási pont mentésekor a dokkolóponthoz csatlakozik.
10. Használja az alkalmazást a robotfűnyíró működési időszakának és beállításainak módosításához.

További információkért olvassa el a referenciaállomás és a robotfűnyíró használati utasítását.

C



Stavové kontrolky LED	LED indikátory stavu	Wskaźniki stanu LED	LED-es állapotjelzők
Robotická sekačka	Robotická kosačka	Kosiarka zautomatyzowana	Robotfűnyíró
Svítí zeleně V provozu	Neprerušované zelené svetlo V prevádzke	Zielone stałe światło W trakcie pracy	Folyamatos zöld fény Működés folyamatban
Bliká zeleně Pozastaveno	Zelené blikajúce svetlo Prerušené	Zielone migające światło Wstrzymano	Villgó zöld fény Szüneteltetve
Bliká červeně Chyba	Blikajúce červené svetlo Chyba	Czerwone migające światło Błąd	Villgó piros fény Hiba
Svítí žlutě Zastaveno	Neprerušované žlté svetlo Zastavená	Žółte stałe światło Zatrzymano	Folyamatos sárga fény Leállítva
Bliká žlutě Čeká na PIN kód	Blikajúce žlté svetlo Čakanie na kód PIN	Žółte migające światło Oczekiwanie na kod PIN	Villgó sárga fény Várakozás a PIN-kódra
Svítí modře Parkování / spojení Bluetooth®	Neprerušované modré svetlo Parkovanie/prepojené s Bluetooth®	Niebieskie stałe światło Parkowanie / połączenie przez Bluetooth®	Folyamatos kék fény Parkolás/Bluetooth® kapcsolattal csatlakoztatva
Pulzuje modře Nabíjení	Pulzujúce modré svetlo Nabíjanie	Niebieskie pulsujące światło Ładowanie	Pulzáló kék fény Töltés
Bliká modře Zaparkováno / aktivní párování Bluetooth®	Blikajúce modré svetlo Zaparkované/Aktívne párovanie s Bluetooth®	Niebieskie migające światło Zaparkowano / parowanie przez Bluetooth® aktywne	Villgó kék fény Leparkolva/Bluetooth® párosítás aktív
Svítí bíle Režim appDrive	Neprerušované biele svetlo Režim appDrive	Biale stałe światło Tryb appDrive	Folyamatos fehér fény appDrive mód
Pulzuje bíle Vypínání / probíhá instalace firmwaru	Pulzujúce biele svetlo Vypnutie/prebieha inštalácia firmvéru	Biale pulsujące światło Wylaczanie / trwa instalacja oprogramowania sprzętowego	Pulzáló fehér fény Kikapcsolás/Firmware-telepítés folyamatban
Bliká bíle Je vyžadována aktualizace firmwaru	Blikajúce biele svetlo Vyžaduje sa aktualizácia firmvéru	Biale migające światło Wymagana aktualizacja oprogramowania sprzętowego	Villgó fehér fény Firmware-frissítés szükséges

Referenční stanice	Referenčná stanica	Stacja referencyjna	Referenciaállomás
Svítí zeleně V provozu	Neprerušované zelené svetlo V prevádzke	Zielone stałe światło W trakcie pracy	Folyamatos zöld fény Működés folyamatban
Pulzuje zeleně Spouštění	Pulzujúce zelené svetlo Spustenie	Zielone pulsujące światło Uruchamianie	Pulzáló zöld fény Indítás
Bliká červeně Chyba	Blikajúce červené svetlo Chyba	Czerwone migające światło Błąd	Villgó piros fény Hiba
Bliká bíle Je vyžadována aktualizace firmwaru	Blikajúce biele svetlo Vyžaduje sa aktualizácia firmvéru	Biale migające światło Wymagana aktualizacja oprogramowania sprzętowego	Villgó fehér fény Firmware-frissítés szükséges

Nabíjecí stanice	Nabíjacia stanica	Stacja ładowająca	Töltőállomás
Svítí zeleně Dobrý signál nabíjecí stanice	Neprerušované zelené svetlo Dobrý signál nabíjacej stanice	Zielone stałe światło Dobry sygnał stacji ładowającej	Folyamatos zöld fény A töltőállomás jele megfelelő
Bliká zeleně ECO mód	Zelené blikajúce svetlo Režim ECO	Zielone migające światło Tryb ECO	Villgó zöld fény ECO mód
Bliká červeně Chyba v anténě nabíjecí stanice	Blikajúce červené svetlo Chyba antény nabíjacej stanice	Czerwone migające światło Zakłócenie w antenie stacji ładowającej	Villgó piros fény Hiba a töltőállomás antennájában
Svítí červeně Chyba	Neprerušované červené svetlo Chyba	Czerwone stałe światło Błąd	Folyamatos piros fény Hiba

AUTOMOWER® JE OCHRANNÁ ZNÁMKA SPOLEČNOSTI HUSQVARNA AB.
COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. VŠECHNA PRÁVA VYHRAZENA.
AUTOMOWER® JE OBCHODNOU ZNÁMKOU SPOLOČNOSTI HUSQVARNA AB.
COPYRIGHT © 2023 HUSQVARNA. VŠETKY PRÁVA VYHRADEŇ.
AUTOMOWER® JEST ZNAKIEM TOWAROWYM NALEŻĄCYM DO HUSQVARNA AB.
PRAWA AUTORSKIE © 2023 HUSQVARNA. WSZELKIE PRAWA ZASTRZEŻONE.
AZ AUTOMOWER® VÉDEJEGY A HUSQVARNA AB TULAJDONAT KÉPEZI. COPYRIGHT
© 2023 HUSQVARNA. MINDEN JOG FENNTARTVA.

www.husqvarna.com



1142324-50



2023-01-09

Husqvarna®