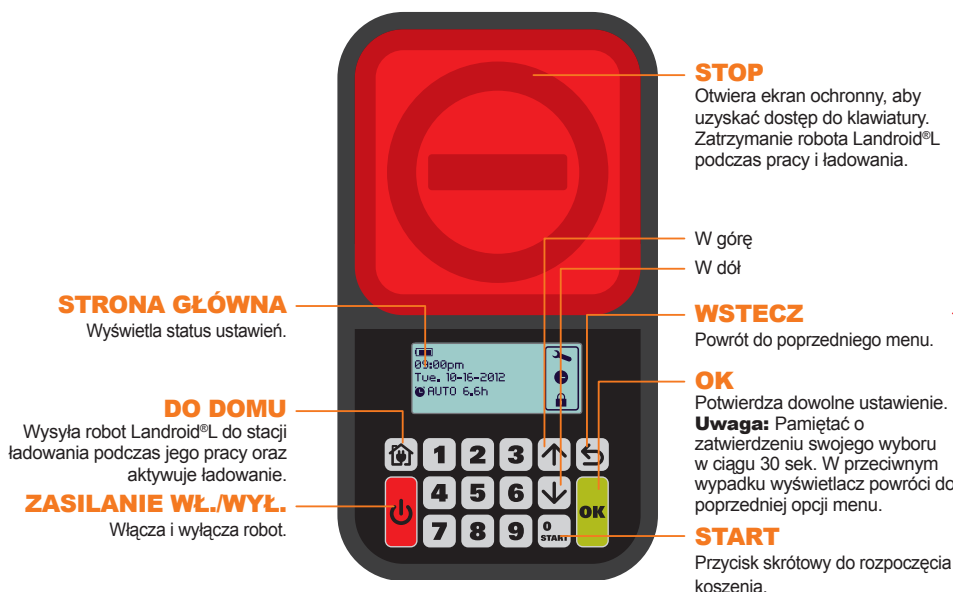


# Programowania

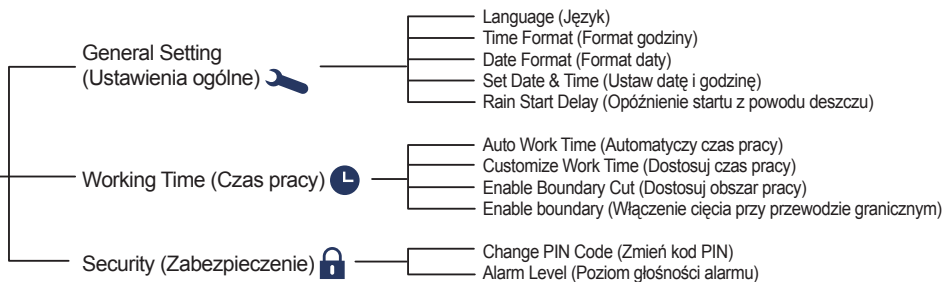
## Panel sterowania i menu



**Po zakończeniu programowania zawsze zamknąć okno z klawiaturą. W przeciwnym razie Landroid®L nie ruszy.**

## Przegląd menu

**Homepage (STRONA GŁÓWNA)**



## Programowanie

Po udanej instalacji robota Landroid®L można go teraz zaprogramować według własnego planu. W celu zaprogramowania robota Landroid®L wystarczy postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami krok po kroku.

### Start

W celu szybkiego uruchomienia robota Landroid®L, najpierw należy otworzyć okno klawiatury poprzez naciśnięcie dużego czerwonego przycisku **WŁ./WYŁ.** i wprowadzić domyślny numer PIN 0000 i nacisnąć **START** aby uruchomić i zamknąć okno klawiatury. Nacisnąć **DO DOMU** zamknąć okno klawiatury – robot Landroid®L zostanie wysłany do stacji ładowania i zacznie kosić trawę w pobliżu przewodu granicznego.

Robot Landroid®L będzie pracować nieprzerwanie do momentu wyczerpania akumulatora, po czym powróci do stacji ładowania. Po naładowaniu robot Landroid®L automatycznie wznowi koszenie lub, jeśli koszenie zostało zakończone, pozostanie w stacji ładowania.

Fabrycznie ustawione zakłada powierzchnię 1500m<sup>2</sup> - patrz Harmonogram Automatycznego Koszenia. Jeśli czasu nie ma w harmonogramie, nacisnąć **START**, aby uruchomić i zamknąć okno klawiatury.

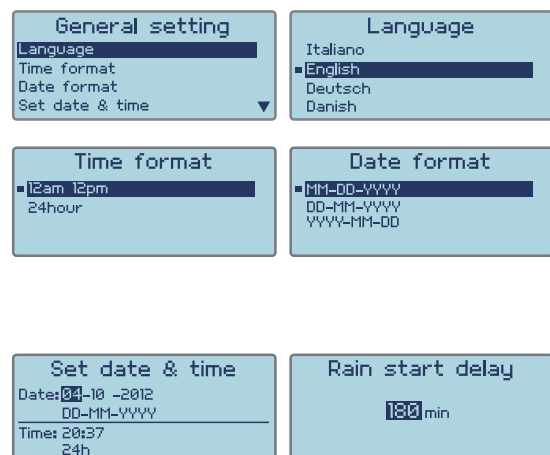
Chcąc zmienić czas pracy oraz inne ustawienia należy wykonać poniższe kroki.

### Ustawienie

Wcisnąć **OK** w celu uzyskania dostępu do podmenu.

Przy użyciu przycisków **W** **↓** należy wybrać opcje Ustawienia ogólne, Czas pracy lub Zabezpieczenie. Następnie nacisnąć przycisk **OK**.

#### 1. General setting (Ustawienia ogólne) (🔧)



W tym menu można określić opcje Język, Format godziny, Format daty, Ustaw datę i godzinę oraz Opóźnienie startu z powodu deszczu stosując przyciski **W** **↓** i zatwierdzając przyciskiem **OK**. Nacisnąć **DO DOMU** w celu powrotu do poprzedniego menu.

**Uwaga:** Ustaw datę i Ustaw godzinę to dwa obowiązkowe elementy do ustawienia. Jeśli nie zostaną one skonfigurowane, wpłynie to na planowy czas pracy w następnym ustawieniu.

##### 1.1 Language (Język)

Wybrać odpowiedni język przy użyciu przycisków **W** **↓**, a następnie nacisnąć przycisk **OK**.

##### 1.2 Time format (Format godziny)

Wybrać opcję 12 am 12 pm lub 24 hour (24-godzinny) przy użyciu przycisków **W** **↓**, a następnie nacisnąć przycisk **OK**.

##### 1.3 Date format (Format daty)

Wybrać MM-DD-YYYY (MM-DD-RRRR), DD-MM-YYYY (DD-MM-RRRR) lub YYYY-MM-DD (RRRR-MM-DD) przy użyciu przycisków **W** **↓**, a następnie nacisnąć przycisk **OK**.

##### 1.4 Set date & time (Ustaw datę i godzinę)

Najpierw nacisnąć przycisk **OK**. Gdy cyfra będzie migotać, nacisnąć odpowiednią cyfrę lub użyć przycisków **W** **↓** w celu wprowadzenia rzeczywistej daty lub godziny, a następnie nacisnąć przycisk **OK** w celu potwierdzenia.

**Uwaga:** Datę można ustawić jedynie wówczas, gdy cyfra migocze.

##### 1.5 Rain Start Delay (Opóźnienie startu z powodu deszczu)

Najpierw nacisnąć przycisk **OK**. Gdy cyfra będzie migotać, wprowadzić wartość minut w przedziale 0-180min. W przypadku deszczu robot Landroid®L powróci do stacji ładowania, gdzie będzie czekał do momentu wyschnięcia czujników. Gdy czujniki będą suche, komputer robota Landroid®L automatycznie rozpocznie odliczanie do opóźnionego startu, a następnie powróci do koszenia.

## 2. Working time (Czas pracy) (L)

**Working time**

Auto work time  
Customize work time  
Customize work area  
Enable boundary cut

**Auto work time**

100 m2 120 yd2  
200 m2 240 yd2  
300 m2 360 yd2  
Need total h: 6h

**Auto work time**

1300 m2 1550 yd2  
1400 m2 1650 yd2  
1500 m2 1800 yd2  
Need total h: 28h

**Start time Hours**

Mon 07:00 ~ 5.6h  
Tue 07:00 ~ 5.6h  
Wed 07:00 ~ 5.6h

**Start time Hours**

Fri 09:00 ~ 5.0h  
Sat 00:00 ~ 0.0h  
Sun 00:00 ~ 0.0h

09:00pm  
Wed, 6-8-2012  
7:00am ~ 12:00am

**Working time adjust**

-10%

**Working time**

Auto work time  
Customize work time  
Customize work area  
Enable boundary cut

Num. work area 1

Num. work area 4

Area1: 1 m %work: 10%  
Area2: 1 m %work: 10%  
Area3: 1 m %work: 10%  
Area4: 1 m %work: 10%

Num. work area 4

Area1: 1 m %work: 10%  
Area2: 20 m %work: 30%  
Area3: 50 m %work: 40%  
Area4: 70 m %work: 20%

**Working time**

Auto work time  
Customize work time  
Customize work area  
Enable boundary cut

**Activate border cut**

No Yes

W tym menu można określić opcje Automatyczny czas pracy oraz Dostosuj czas pracy oraz Dostosuj obszar pracy stosując przyciski **↕** i **↔** i zatwierdzając przyciskiem **OK**. Po zakończeniu programowania Dostosuj czas pracy lub Automatyczny czas pracy można zamknąć okno klawiatury, aby uruchomić robota Landroid®L. Jeśli czas nie został zaprogramowany, należy nacisnąć **START** w celu rozpoczęcia.

### 2.1 Auto work time (Automatyczny czas pracy)

Użyć przycisków **↕** i **↔** w celu zaznaczenia obszaru do koszenia. Czas pracy zostanie ustawiony automatycznie na podstawie wprowadzonej wielkości ogrodu. Następnie nacisnąć przycisk **OK**. Uwaga: robot Landroid®L może kosić obszar o wielkości do 1500m<sup>2</sup>. Automatyczny czas pracy pojawi się u dołu wyświetlacza. Przed wybraną opcją pojawi się znak "■".

Więcej szczegółów na temat domyślnego czasu pracy robota Landroid®L można znaleźć w poniższej tabeli:

Landroid®L WG792E - HARMONGRAM CZASU AUTOMATYCZNEGO KOSZENIA.								
Obszar (m <sup>2</sup> )	Czas koszenia automatycznego - godziny	Godziny koszenia w poniedziałek	Godziny koszenia we wtorek	Godziny koszenia w środę	Godziny koszenia w czwartek	Godziny koszenia w piątek	Godziny koszenia w sobotę	Godziny koszenia w niedzielę
100	3	7:00-8:30	/	/	7:00-8:30	/	/	/
200	5	7:00-8:00	7:00-8:00	7:00-8:00	7:00-8:00	7:00-8:00	/	/
300	6	7:00-8:12	7:00-8:12	7:00-8:12	7:00-8:12	7:00-8:12	/	/
400	7.5	7:00-8:30	7:00-8:30	7:00-8:30	7:00-8:30	7:00-8:30	/	/
500	10	7:00-9:00	7:00-9:00	7:00-9:00	7:00-9:00	7:00-9:00	/	/
600	11	7:00-9:12	7:00-9:12	7:00-9:12	7:00-9:12	7:00-9:12	/	/
700	13	7:00-9:36	7:00-9:36	7:00-9:36	7:00-9:36	7:00-9:36	/	/
800	15	7:00-10:00	7:00-10:00	7:00-10:00	7:00-10:00	7:00-10:00	/	/
900	16.5	7:00-10:18	7:00-10:18	7:00-10:18	7:00-10:18	7:00-10:18	/	/
1000	18	7:00-10:36	7:00-10:36	7:00-10:36	7:00-10:36	7:00-10:36	/	/
1100	20	7:00-11:00	7:00-11:00	7:00-11:00	7:00-11:00	7:00-11:00	/	/
1200	22.5	7:00-11:30	7:00-11:30	7:00-11:30	7:00-11:30	7:00-11:30	/	/
1300	25	7:00-12:00	7:00-12:00	7:00-12:00	7:00-12:00	7:00-12:00	/	/
1400	26.5	7:00-12:18	7:00-12:18	7:00-12:18	7:00-12:18	7:00-12:18	/	/
1500	28	7:00-12:48	7:00-12:48	7:00-12:48	7:00-12:48	7:00-12:48	/	/

### 2.2 Customize work time (Dostosuj czas pracy)

Można ustawić harmonogram pracy od poniedziałku do niedzieli. Najpierw nacisnąć przycisk **OK**. Gdy cyfra będzie migotała, wprowadzić czas rozpoczęcia oraz liczbę godzin jaką robot Landroid®L ma kosić w danym dniu. Jeśli robot Landroid®L ma nie pracować w jakiś dzień, wystarczy wprowadzić wartość 0,0h.

### Dostosowanie czasu pracy

Jeśli skonfigurowany czas pracy jest niezadowolający, można skorzystać ze skrótu w celu jego dostosowania. Gdy robot Landroid®L znajduje się w trybie czuwania, należy użyć przycisków **↕** i **↔** w celu dostosowania czasu pracy. Dostosowanie całkowitego czasu pracy będzie odbywać się przyrostowo co 10% wartości całkowitego czasu pracy.

### 2.3 Customize work area (Dostosuj obszar pracy)

Ustawienie Customize work area (Dostosuj obszar pracy) jest odpowiednie dla użytkowników mających kilka obszarów (maks. 4) połączonych wąskimi ścieżkami, zgodnie z ilustracją. Ustawienie Customize work area (Dostosuj obszar pracy) ustawia odpowiedni czas pracy robota Landroid®L w każdym obszarze i trawnik zostanie idealnie skoszony. Najpierw nacisnąć **OK**, następnie wprowadzić numer strefy. Program przewiduje koszenie w 4 różnych, połączonych strefach. Każdą strefę można ustawić określając odległość od stacji ładowania, zmierzoną wzdłuż przewodu granicznego.

Wyjąć robota Landroid®L ze stacji ładowania i ustawić go w odległości metra od stacji, a następnie nacisnąć przycisk. **Uwaga:** Strefa 1 to obszar w pobliżu stacji ładowania. Robot Landroid®L będzie poruszał się wzdłuż linii granicznej, a gdy przejdzie do kolejnej wymaganej strefy koszenia (Strefa 2), nacisnąć przycisk **STOP** i przycisk **2**, aby potwierdzić odległość. Zanotować odległość pomiędzy strefami 2, 3 i 4, zmierzoną wzdłuż przewodu granicznego. Należy wejść do interfejsu ustawienia Customize work area (Dostosuj obszar pracy) oraz wprowadzić zapisaną odległość

**Uwaga:** Odległość Strefy 1 to zawsze 1 metr. Można rozdzielić całkowity czas pracy robota Landroid®L zgodnie z obszarem każdej strefy. Najpierw nacisnąć przycisk **OK**, aby cyfra zaczęła błyskać. Następnie wprowadzić współczynnik czasu pracy (%) dla każdego obszaru. Potwierdzić naciskając przycisk **OK**.

**Uwaga:** Współczynnik łącznych godzin pracy(%) powinien wynosić 100%.

**Uwaga:** Aby potwierdzić czasy i obszary koszenia, wybrane wartości muszą migać.

### 2.4 Enable border cut (Włączenie cięcia przy przewodzie granicznym)

Należy wybrać **↕** i **↔** w celu wejścia do trybu cięcia przy przewodzie granicznym. Wybrać **YES** (tak), aby aktywować cięcie przy przewodzie granicznym\*. Jeśli funkcja cięcia przy przewodzie granicznym zostanie skonfigurowana, kosiarka Landroid®L będzie kosić trawę przy przewodzie granicznym raz w tygodniu o różnych porach. Jeśli użytkownik nie chce aktywować cięcia przy przewodzie granicznym, wystarczy wybrać **NO** (nie).

## 3. Security (Zabezpieczenie) (L)

**Security**

Change PIN code  
Alarm level

**Change PIN**

Old PIN: \* \* \* \*

**Change PIN**

New PIN: \_ \_ \_ \_  
Repeat New PIN: \_ \_ \_ \_

PIN code changing success

**Alarm level**

High  
Low

### 3.1 Change PIN code (Zmień kod PIN)

Użyć przyciski **↕** i **↔** do wyboru, a następnie nacisnąć **OK**. Wprowadzić wartość 0000 w polu Old PIN (Stary numer PIN) (domyślny numer PIN), a następnie nacisnąć **OK**.

### 3.2 Alarm level (Poziom głośności alarmu)

Użyć przycisków **↕** i **↔** w celu ustawienia poziomu głośności alarmu. High (Wysoki) = głośny alarm (70 – 80 dB)  
Low (Niski) = cichy alarm (40–50 dB)

**UWAGA:** Chcąc WYŁĄCZYĆ robota Landroid®L w trakcie ustawiania, należy najpierw nacisnąć **HOME**, a następnie **STOP**. W przypadku wprowadzenia błędnego kodu PIN robot Landroid®L zostanie automatycznie wyłączony. Ustawić przycisk On/Off (Wł./Wył) w położeniu On (Wł.), wprowadzić właściwy kod PIN i robot Landroid®L zostanie ponownie włączony.

**OSTRZEŻENIE:** W przypadku decyzji o zmianie kodu PIN należy pamiętać o tym, że nie ma żadnego sposobu na przywrócenie pracy robota Landroid®L, jeśli użytkownik zapomni kodu PIN. Prosimy zapisać tutaj swój kod PIN i zachować tę kartkę w bezpiecznym miejscu na przyszłość. Jeszcze lepszym rozwiązaniem jest zarejestrowanie swojego robota Landroid®L w internecie i zamieszczenie tam swojego kodu PIN. Swoją PIN można znaleźć w dowolnej chwili na stronie [www.worxlandroid.com](http://www.worxlandroid.com).

W przypadku wpisania błędnego kodu PIN wyświetlony zostanie komunikat „Wrong PIN code” (Błędny kod PIN). Należy wyłączyć i ponownie włączyć robota Landroid®L poprzez naciśnięcie **STOP**. Duży czerwony przycisk STOP może również służyć jako wyłącznik awaryjny. Aby zrestartować robota Landroid®L, należy zamknąć okno klawiatury.

**Ważny PIN kod**



# Komunikaty funkcjonalne

Mowing (Koszenie)	Koszenie trawy zgodnie z zaprogramowanym ustawieniem
Raining (Deszcz)	W przypadku deszczu robot Landroid®L powróci do stacji ładowania na czas, który został zaprogramowany. Po wyschnięciu komputer robota Landroid®L automatycznie rozpocznie odliczanie do opóźnionego startu, a następnie powróci do koszenia. Jeśli użytkownik chce, aby robot Landroid®L zaczął kosić wcześniej, wystarczy go wyłączyć i ponownie włączyć, lecz jedynie wówczas, gdy czujnik deszczu będzie suchy lub można ustawić czas opóźnienia na 0 min.
Locating charger base (Lokalizacja stacji ładowania)	Robot musi się naładować – podczas jego przemieszczania się do stacji ładowania ostrze tnące zostanie zatrzymane w celu zaoszczędzenia energii.
Charging (Ładowanie)	Ładowanie w toku – wyświetlana jest procentowa wartość naładowania.
Waiting for scheduled time (Oczekiwanie na zaprogramowany czas)	Tryb czuwania; robot zostanie uruchomiony zgodnie z ustawionym programem.

# Komunikaty błędów

Outside working area (Poza obszarem roboczym)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Jeśli robot Landroid®L znajduje się poza obszarem pracy: otworzyć okno klawiatury, wyłączyć zasilanie i przenieść robot Landroid®L wewnątrz obszaru roboczego. Włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li><li>2. Jeśli robot Landroid®L znajduje się wewnątrz obszaru roboczego: sprawdzić, czy dioda LED na stacji ładowania jest włączona. Jeśli nie, sprawdzić podłączenie do gniazdka zasilania. Jeśli dioda LED wciąż będzie wyłączona, należy upewnić się, że przewód graniczny jest dobrze podłączony do zacisków na stacji ładowania.</li><li>3. Jeśli problem będzie się utrzymywał, sprawdzić, czy przewód graniczny nie został przecięty.</li></ol>
PIN code erro (Błędny kod PIN)	Informacje na temat zresetowania kodu PIN można znaleźć w części „Programowanie”.
Blade disc blocked (Tarcza tnąca zablokowana)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Otworzyć okno klawiatury;</li><li>2. Wyłączyć zasilanie;</li><li>3. Obrócić robot Landroid®L do góry dnem i sprawdzić, czy jest coś, co blokuje obracanie się tarczy tnącej.</li><li>4. Usunąć wszelkie przeszkody.</li><li>5. Obrócić robot Landroid®L i przenieść go do obszaru z krótką trawą;</li><li>6. Włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li></ol>
Wheel motor blocked (Silnik koła zablokowany)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Otworzyć przesuwne okno klawiatury;</li><li>2. Wyłączyć zasilanie; przenieść robot Landroid®L do obszaru wolnego od przeszkód;</li><li>3. Włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li><li>4. Jeśli komunikat błędu nie zniknie, ponownie otworzyć okno klawiatury; wyłączyć zasilanie; obrócić robot Landroid®L do góry dnem i sprawdzić, czy jest coś, co blokuje obracanie się kół.</li><li>5. Usunąć wszelkie przeszkody, obrócić z powrotem robot Landroid®L i włączyć zasilanie.</li></ol>
Trapped (Zablokowany)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Otworzyć przesuwne okno klawiatury;</li><li>2. Wyłączyć zasilanie;</li><li>3. Przenieść robot Landroid®L do obszaru wolnego od przeszkód;</li><li>4. Włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li><li>5. Jeśli komunikat błędu nie zniknie; wyłączyć zasilanie; obrócić robot Landroid®L do góry dnem i sprawdzić, czy jakieś zanieczyszczenia blokują górną pokrywę.</li><li>5. Usunąć wszelkie przeszkody, obrócić z powrotem robot Landroid®L i włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li></ol>
Lifted up (Podniesiony)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Otworzyć okno klawiatury, Wyłączyć zasilanie.</li><li>2. Przenieść robot Landroid®L do obszaru wolnego od przeszkód; włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li><li>3. Jeśli komunikat błędu nie zniknie; wyłączyć zasilanie, obrócić robot Landroid®L do góry dnem i upewnić się, że żaden przedmiot nie jest zablokowany.</li><li>4. Usunąć jakąkolwiek możliwą blokadę, obrócić z powrotem robot Landroid®L i włączyć zasilanie i zamknąć okno klawiatury.</li></ol>
Upside down (Do góry dnem)	Obrócić z powrotem robot Landroid®L. Otworzyć okno klawiatury i zamknąć je.
Charging Base Blocked (Stacja ładowania zablokowana)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Kontakt między wtykami może być zablokowany.</li><li>2. Przetrzeć wtyki upewniając się, że nie ma między nimi żadnej blokady, a następnie umieścić robot Landroid®L w stacji ładowania i sprawdzić stan połączenia wtyków.</li></ol>
Battery very low (Niski stan akumulatora)	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Oznacza to, że w akumulatorze jest niskie napięcie lub akumulator jest wyczerpany.</li><li>2. W takim przypadku należy umieścić kosiarkę w stacji ładowania, przy wyłączonym robocie Landroid®. Następnie należy nacisnąć przycisk WŁ./WYŁ. zanim dioda zmieni kolor na zielony i zamknąć okno klawiatury, aby rozpocząć ładowanie.</li></ol>

## Uwagi

- **Jeśli powyższe komunikaty błędów pojawiają się na wyświetlaczu, w pierwszej kolejności należy usunąć przyczynę problemu, a następnie nacisnąć przycisk  w celu zresetowania robota.**
- Przed włączeniem zasilania należy zawsze upewnić się, że robot Landroid®L znajduje się wewnątrz obszaru roboczego. Jeśli tak nie jest, wyświetlony zostanie komunikat „outside working area” (poza obszarem roboczym). Ten komunikat zostanie wyświetlony również wówczas, gdy robot Landroid®L będzie znajdował się nad przewodem granicznym w momencie włączenia.
- Jeśli z jakiegokolwiek powodu, np. przyjęcia, zabawy dzieci, użytkownik chce zaparkować swój robot Landroid®L w stacji ładowania: nacisnąć przycisk z symbolem domu . Robot Landroid®L powróci do stacji ładowania i pozostanie w tamtym miejscu. Robot Landroid®L będzie oczekiwał do momentu rozpoczęcia następnej planowanej sesji koszenia. Chcąc ponownie uruchomić pracę robota: włączyć zasilanie. Robot Landroid®L wznowi zaplanowaną sesję koszenia
- Jeśli jakiś błąd będzie się powtarzał w tym samym obszarze trawnika, problem może dotyczyć przewodu granicznego. W takim przypadku należy powrócić do wcześniejszych instrukcji instalacji i zgodnie z nimi sprawdzić stan instalacji.
- Jeśli trawnik jest podzielony na dwa oddzielne obszary połączone przejściem węższym niż 2 m i jeden z obszarów nie posiada stacji ładowania: jeśli akumulator robota Landroid®L zostanie wyczerpany, należy przenieść go do stacji ładowania, włączyć zasilanie, nacisnąć przycisk z symbolem domu i proces ładowania zostanie uruchomiony.
- Oprogramowanie robota Landroid może zostać zaktualizowane, gdy dostępne staną się nowe wersje. Wersja oprogramowania zostanie wyświetlona w prawym dolnym rogu wyświetlacza. Instrukcja w pudełku jest oparta na domyślnym oprogramowaniu będącym w masowej produkcji. Niektóre nowe cechy/funkcje typowe dla nowej wersji mogą nie być zawarte w tej instrukcji. W przypadku odkrycia, że niektórych ustawień nie ma w tej instrukcji, proszę odwiedzić stronę [www.worxlandroid.com](http://www.worxlandroid.com) w celu pobrania najnowszej instrukcji. Zainstalowaną w robocie wersję oprogramowania można sprawdzić naciskając przycisk ON/OFF (WŁ./WYŁ.)