

Programowania Panel sterowania i menu

DO DOMU
Wysyła robota Landroid®M do stacji ładowania podczas jego pracy oraz aktywuje ładowanie.

START
Przycisk skrótowy do rozpoczęcia koszenia.

KLAWIATURA NUMERYCZNA
Wprowadzenie cyfr w celu ustawienia godziny, daty.

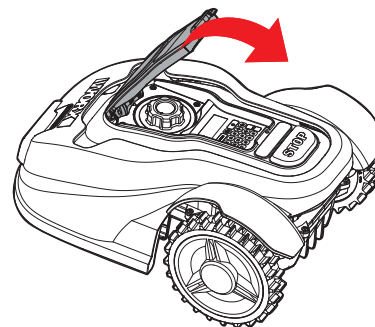
STOP
Zatrzymanie robota Landroid®M podczas pracy i ładowania.

STRONA GŁÓWNA
Wyświetla status ustawień.

ZASILANIE WŁ./WYŁ.
Włączenie robota Landroid®M.

WSTECZ
Powrót do poprzedniego menu.
W górę
W dół

WŁ.
Potwierdza dowolne ustawienie/Wejście do menu.
Uwagi: Pamiętać o zatwierdzeniu swojego wyboru w ciągu 30 sek. W przeciwnym wypadku wyświetlacz powróci do poprzedniej opcji menu.



Zawsze po programowaniu robota Landroid®M zamknąć pokrywę panelu, gdyż robot nie ruszy się, gdy pokrywa jest otwarta.

Przegląd menu

- General Setting (Ustawienia ogólne)
 - Language (Język)
 - Time Format (Format godziny)
 - Date Format (Format daty)
 - Set Date & Time (Ustaw datę i godzinę)
 - Rain Start Delay (Opóźnienie startu z powodu deszczu)
 - Setup WIFI* (Konfiguracja WIFI)
- Working Time (Czas pracy)
 - Auto Work Time (Automatyczny czas pracy)
 - Customize work time (Dostosuj czas pracy)
 - Customize work area (Dostosuj obszar pracy)
 - Enable boundary cut (Włączenie cięcia przy przewodzie granicznym)
- Security (Zabezpieczenie)
 - Change PIN Code (Zmień kod PIN)
 - Alarm Level (Poziom głośności alarmu)

*Tylko dla konkretnego modelu ze zdalnym sterowaniem urządzeniem mobilnym; należy sprawdzić Specyfikacje techniczne i Deklarację zgodności

Szybki start

Wcisnąć **WŁ.** do momentu włączenia robota Landroid®M i wprowadzić domyślny numer PIN 0000.
 Nacisnąć **START** i zamknąć pokrywę, aby rozpocząć koszenie.
 Nacisnąć **DO DOMU** i zamknąć pokrywę, aby robot Landroid®M udał się do stacji ładowania, jednocześnie kosząc trawę w pobliżu przewodu granicznego.
 Robot Landroid®M będzie teraz pracował w trybie ciągłym do momentu osiągnięcia niskiego stanu naładowania akumulatora, po czym powróci do stacji ładowania. Po naładowaniu robot Landroid®M automatycznie wznowi koszenie lub, jeśli koszenie zostało zakończone, pozostanie w stacji ładowania.

Programowanie

W celu zaprogramowania robota Landroid®M wystarczy postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami krok po kroku.

Ustawienie

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

Przyciski	↑ ↓	OK	↶
Funkcja	Wybór w górę / w dół	Wejście do menu / zatwierdzenie ustawienia	Powrót do poprzedniego menu

Nacisnąć **OK** na Stronie głównej (HOMEPAGE), aby wejść do menu podrzędnego.

Uwaga: Gdy robot Landroid®M jest ładowany, najpierw należy nacisnąć **STOP**, a następnie **OK** w celu wejścia do menu podrzędnego.

1. General setting (Ustawienia ogólne) (🔧)

Uwaga: Set date (Ustaw datę) i Set time (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 **↑ ↓**, 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 **↑ ↓**, 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 **↑ ↓**, a następnie nacisnąć przycisk **OK**.

1.4 Set date & time (Ustaw datę i godzinę)
Gdy cyfra będzie migotać, nacisnąć odpowiednią cyfrę lub użyć przycisków **↑ ↓** w celu wprowadzenia rzeczywistej daty lub godziny, a następnie nacisnąć przycisk **OK** w celu potwierdzenia, po czym cyfra przestanie migać.

1.5 Rain Start Delay (Opóźnienie startu z powodu deszczu)
W przypadku deszczu robot Landroid®M powróci do stacji ładowania, gdzie będzie czekał do momentu wyschnięcia czujników. Gdy czujniki będą suche, robota Landroid®M automatycznie rozpocznie odliczanie do opóźnionego startu, a następnie powróci do koszenia. Najpierw nacisnąć przycisk **OK**. Gdy cyfra będzie migotać, wprowadzić wartość minut w przedziale 0-180min.

Uwaga: Jeśli czas opóźnienia ustawiono na 0, Landroid®M będzie kontynuował koszenie.

1.6 Setup WIFI (Konfiguracja Wi-Fi)
Szczegółowe informacje można znaleźć w instrukcji konfiguracji Wi-Fi robota Landroid®M.

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: 8h

Start time Hours

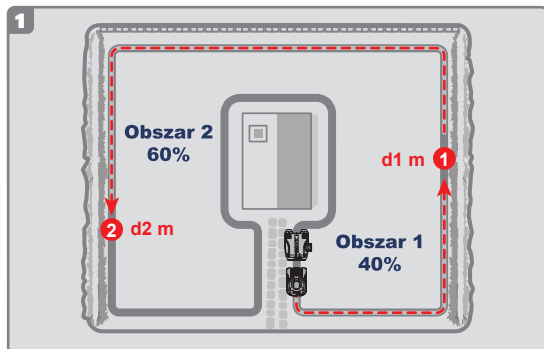
Mon	09:00	~	5.4h
Tue	09:00	~	5.4h
Wed	09:00	~	5.4h

Start time Hours

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

09:00pm
 Wed, 6-8-2012
 M T W T F S S
 7:00am ~ 12:00am

Working time adjust
 -10%

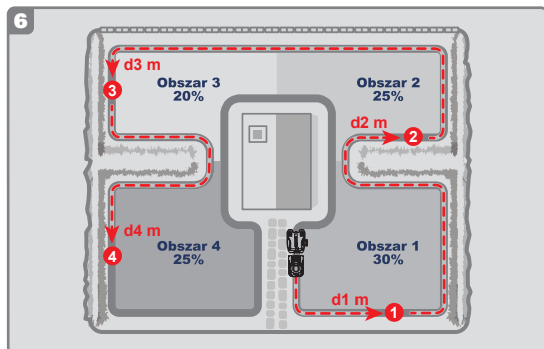


2 Working time
 Auto work time
 Customize work time
 Customize work area
 Enable boundary cut

3 Num. work area 1

4 Num. work area 2
 Area1: 6 m %work: 40%
 Area2: 20 m %work: 60%

5 Num. work area 2
 Area1: 6 m %work: 40%
 Area2: 20 m %work: 60%



7

8

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

Activate border cut
 No Yes

2.1 Auto work time (Automatyczny czas pracy)

Użyć przycisków w celu zaznaczenia obszaru do koszenia. Czas pracy zostanie ustawiony automatycznie na podstawie wprowadzonej wielkości ogrodu. Następnie nacisnąć przycisk **OK**. Przed wybraną opcją pojawi się znak „”. Automatyczny czas pracy w tygodniu zostanie wyświetlony u dołu jako “Need total h:” (Całkowita liczba godzin).

Więcej informacji o domyślnym czasie pracy robota Landroid®M można znaleźć w poniższej tabeli:

Landroid®M - Harmonogram czasu automatycznego koszenia.

Obszar (m²)	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	9:00-10:30	/	/	9:00-10:30	/	/	/
200	7	9:00-10:24	9:00-10:24	9:00-10:24	9:00-10:24	9:00-10:24	/	/
300	8	9:00-10:36	9:00-10:36	9:00-10:36	9:00-10:36	9:00-10:36	/	/
400	11	9:00-11:12	9:00-11:12	9:00-11:12	9:00-11:12	9:00-11:12	/	/
500	13.5	9:00-11:42	9:00-11:42	9:00-11:42	9:00-11:42	9:00-11:42	/	/
600	16.5	9:00-12:18	9:00-12:18	9:00-12:18	9:00-12:18	9:00-12:18	/	/
700	19	9:00-12:48	9:00-12:48	9:00-12:48	9:00-12:48	9:00-12:48	/	/
800	21.6	9:00-13:18	9:00-13:18	9:00-13:18	9:00-13:18	9:00-13:18	/	/
900	24.3	9:00-13:54	9:00-13:54	9:00-13:54	9:00-13:54	9:00-13:54	/	/
1000	27	9:00-14:24	9:00-14:24	9:00-14:24	9:00-14:24	9:00-14:24	/	/

UWAGA: Maksymalny obszar koszenia zależy od konkretnego modelu.

2.2 Customize work time (Dostosuj czas pracy)

Dzięki temu ustawieniu można dostosować czas pracy. Należy użyć klawiszy aby wybrać dzień tygodnia, a następnie nacisnąć **OK**. Gdy cyfra będzie migotać wprowadzić czas rozpoczęcia oraz liczbę godzin przez jaką robot Landroid®M ma kosić w danym dniu. Ponownie nacisnąć **OK**, aby potwierdzić ustawienie i cyfra przestanie migotać. Nacisnąć oraz użyć klawiszy aby ustawić czas pracy w innych dniach. Jeśli robot Landroid®M ma nie pracować w jakiś dzień, wystarczy wprowadzić wartość 0,0 h.

WSKAZÓWKI: Dostosowanie czasu pracy

Jeśli skonfigurowany czas pracy jest niezadowolający, można skorzystać ze skrótu w celu jego dostosowania.

Należy powrócić do Strony głównej (HOMEPAGE) i użyć klawiszy aby dostosować czas pracy. Dostosowanie całkowitego czasu pracy będzie odbywać się przyrostowo o 10% wartości całkowitego czasu pracy.

2.3 Customize work area (Dostosuj obszar pracy)

W przypadku ogrodu podzielonego na szereg obszarów łączonych wąskimi ścieżkami (o szerokości wynoszącej co najmniej 1 metr) zaleca się stosowanie ustawienia „Customize work area” (Dostosuj obszar pracy). Zapewni to równomierne koszenie tych oddzielonych obszarów. Można stosować maksymalnie 4 obszary. Bez tego ustawienia obszar znajdujący się daleko od stacji ładowania może być koszony rzadziej niż obszar znajdujący się blisko stacji.

W tym ustawieniu można zaprogramować punkt początkowy dla robota Landroid®M w każdym oddzielnym obszarze. Robot Landroid®M będzie poruszał się wzdłuż przewodu granicznego do momentu dotarcia do punktu początkowego, a następnie rozpocznie koszenie, jak pokazano na Rys. 1. Ilość czasu jaką robot Landroid®M spędzi w każdym obszarze będzie uzależniona od ustawienia „%work” (%pracy).

Biorąc pod uwagę 2 obszary jako przykład, należy wprowadzić ustawienie w następujący sposób: Zmierz odległość samemu (lub przy użyciu robota Landroid®M, co zostanie opisane w późniejszym czasie) **Uwaga:** punkty początkowe są pokazane jedynie jako przykłady; rzeczywiste punkty początkowe będą ustalone na podstawie rozmieszczenia ogrodu.

Jak pokazano na Rys. 1, należy zmierzyć odległość między stacją ładowania a punktem początkowym 1 (oznaczonym jako d1 m). Następnie należy zmierzyć odległość między punktem początkowym 1 i punktem początkowym 2 (oznaczonym jako d2 m).

Poniższa tabela przedstawia odległość dla każdego obszaru:

Obszary	Obszar 1	Obszar 2
Odległość od stacji ładowania	d1 m	d1+d2 m

Skonfigurować menu
 Po zakończeniu pomiaru należy wprowadzić ustawienie „Customize work area” (Dostosuj obszar roboczy (Zob. Rys. 2)).

Najpierw nacisnąć **OK**., potem wprowadzić liczbę obszarów (w tym przypadku 2) zgodnie z Rys. 3. Nacisnąć przycisk **OK**, aby potwierdzić i cyfra przestanie migać.

Wprowadzić odpowiednią odległość dla każdego obszaru. Następnie wpisać wartość „%work” (%pracy) oznaczającą wartość procentową czasu pracy w każdym obszarze, która powinna być proporcjonalna do wielkości każdego obszaru.

Uwaga: Łączna wartość „%work” (%pracy) powinna wynosić 100%.

Po ukończeniu tych kroków, wyświetlony zostanie komunikat „Searching working area” (Szukanie obszaru roboczego), gdy robot Landroid®M zacznie kosić. Oznacza to, że konfiguracja „Customize work area” (Dostosuj obszar roboczy) powiodła się.

Uwaga: Jeśli Obszar 1 jest ustawiony na 0 m, a robot Landroid®M chce skosić Obszar 1, przejdzie bezpośrednio do Obszaru 1 bez przemieszczania się wzdłuż przewodu granicznego

W przypadku ogrodu z 4 oddzielnymi obszarami należy użyć tej samej metody do zmierzenia odległości między stacją ładowania a odpowiednimi punktami początkowymi. Następnie należy odpowiednio skonfigurować menu.

Odległość można również opcjonalnie zmierzyć przy użyciu robota Landroid®M.

Umieścić robot Landroid®M na przewodzie granicznym, blisko tylnej części stacji ładowania, zgodnie z Rys. 7.

Nacisnąć i robot Landroid®M przemieści się wzdłuż przewodu granicznego. Po osiągnięciu punktu początkowego 1 nacisnąć przycisk STOP oraz .

Na wyświetlaczu pojawi się interfejs użytkownika (zob. Rys. 8) i należy potwierdzić odległość u dołu Rys. 8.

Należy odnotować tę odległość (oznaczoną jako d1 m). Następnie nacisnąć , zamknąć pokrywę i robot Landroid®M zacznie przesuwając się od punktu początkowego 1. Po osiągnięciu punktu początkowego 2 należy odnotować odległość (oznaczoną jako d2 m). Przy użyciu tej samej metody należy zmierzyć odległość między punktem początkowym 2 i punktem początkowym 3 (oznaczonym jako d3 m), punktem początkowym 3 i punktem początkowym 4 (oznaczony jako d4 m).

Obszary	Obszar 1	Obszar 2	Obszar 3	Obszar 4
Odległość od stacji ładowania	d1 m	d1+d2 m	d1+d2+d3 m	d1+d2+d3+d4 m

2.4 Enable boundary cut (Włączenie cięcia przy przewodzie granicznym)

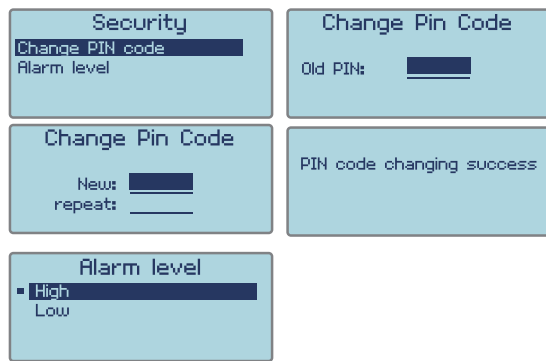
W przypadku aktywowania funkcji cięcia przy przewodzie granicznym robot Landroid®M będzie kosił trawę wzdłuż przewodu granicznego raz w tygodniu.

Wybrać YES/NO (TAK/NIE) w celu aktywowania/dezaktywowania funkcji cięcia przy przewodzie granicznym).

Uwaga: 1. Ta funkcja będzie pracować tylko według harmonogramu czasu pracy przy w pełni naładowanym robocie Landroid®M.

2. Nacisnąć przycisk HOME i robot Landroid®M skosi trawę w pobliżu przewodu granicznego, równocześnie wracając do stacji ładowania.

3. Security (Zabezpieczenie) (🔒)



3.1 Change PIN code (Zmień kod PIN)

Użyć przyciski do wyboru, a następnie nacisnąć **OK**. Wprowadzić Old PIN (Stary numer PIN) (domyślny numer PIN 0000), a następnie nacisnąć **OK**. Następnie wprowadzić wartość New PIN (Nowy numer PIN) i powtórzyć go.

3.2 Alarm level (Poziom głośności alarmu)

Użyć przycisków w celu ustawienia poziomu głośności alarmu. High (Wysoki) = głośny alarm (60 – 70 dB) Low (Niski) = cichy alarm (40–50 dB)

UWAGA: W przypadku wprowadzenia błędnego kodu PIN Landroid®M zostanie wyłączony automatycznie. Ustawić przycisk On/Off (Wł./Wył) w położeniu On (Wł.), wprowadzić właściwy kod PIN i robot Landroid®M 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®M, jeśli użytkownik zapomni kodu PIN. Prosimy zapisać swój kod PIN w tym miejscu i zachować tę kartkę w bezpiecznym miejscu na przyszłość. Jeszcze lepszym rozwiązaniem jest zarejestrowanie swojego robota Landroid®M w internecie i zamieszczenie tam swojego kodu PIN. Swój PIN można znaleźć w dowolnej chwili na stronie www.worxlandroid.com

Ważny PIN kóde

Komunikaty funkcjonalne


Mowing (Koszenie)	Koszenie trawy zgodnie z zaprogramowanym ustawieniem.
Raining (Deszcz)	W przypadku deszczu robot Landroid®M powróci do stacji ładowania na czas, który został zaprogramowany. Po wyschnięciu robota Landroid®M automatycznie rozpocznie odliczanie do opóźnionego startu, a następnie powróci do koszenia. Jeśli użytkownik chce, aby robot Landroid®M 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.
Searching working area (Szukanie obszaru roboczego)	Zgodnie z ustawieniem „Customize work area” (Dostosuj obszar roboczy) robot Landroid®M wyszukuje konkretny obszar do skoszenia.
Charge completed (Ładowanie zakończone)	Robot Landroid®M ukończył ładowanie.

Komunikaty błędów

Outside working area (Poza obszarem roboczym)	<ol style="list-style-type: none"> Jeśli Landroid®M znajduje się poza swoim terytorium: wyłączyć zasilanie i przenieść robota Landroid®M na jego terytorium. Włączyć zasilanie. Jeśli Landroid®M znajduje się na swoim terytorium, należy upewnić się, że dioda LED na stacji ładowania ma kolor zielony. W przeciwnym razie należy sprawdzić, czy stacja ładowania jest prawidłowo podłączona do ładowarki, a ładowarka prawidłowo podłączona do źródła zasilania. Jeśli tak, oznacza to złe podłączenie styków przewodu granicznego oraz konieczność ich zamiany. Jeśli dioda LED migocze na zielono, należy upewnić się, że przewód graniczny jest prawidłowo podłączony do styków stacji ładowania. Jeśli problem będzie się utrzymywał, sprawdzić, czy przewód graniczny nie został przecięty.
PIN code error (Błędny kod PIN)	<p>Informacje na temat zresetowania kodu PIN można znaleźć w części „Programowanie”.</p> <ol style="list-style-type: none"> Wyłączyć zasilanie. Obrócić robota Landroid®M do góry dnem i sprawdzić, czy jest coś, co blokuje obracanie się tarczy tnącej. Usunąć jakiegokolwiek przeszkodę. Obrócić robota Landroid®M do właściwej pozycji i przenieść go do obszaru z krótką trawą lub dostosować wysokość koszenia. Włączyć zasilanie.
Blade disc blocked (Tarcza tnąca zablokowana)	<ol style="list-style-type: none"> Wyłączyć zasilanie; przenieść robota Landroid®M do obszaru wolnego od przeszkód. Włączyć zasilanie. Jeśli komunikat błędu nie zniknie, wyłączyć zasilanie; obrócić robota Landroid®M do góry dnem i sprawdzić, czy jest coś, co blokuje obracanie się kół. Usunąć wszelkie przeszkody, obrócić z powrotem robota Landroid®M i włączyć zasilanie.
Wheel motor blocked (Silnik koła zablokowany)	<ol style="list-style-type: none"> Wyłączyć zasilanie. Przenieść robota Landroid®M do obszaru wolnego od przeszkód. Włączyć zasilanie. Jeśli komunikat błędu nie zniknie, wyłączyć zasilanie; obrócić robota Landroid®M do góry dnem i sprawdzić, czy jakieś zanieczyszczenia blokują górną pokrywę. Usunąć wszelkie przeszkody, obrócić z powrotem robota Landroid®M i włączyć zasilanie.
Trapped (Zablokowany)	<ol style="list-style-type: none"> Wyłączyć zasilanie. Przenieść robota Landroid®M do obszaru wolnego od przeszkód, włączyć zasilanie. Jeśli komunikat błędu nie zniknie, wyłączyć zasilanie; obrócić robota Landroid®M do góry dnem i upewnić się, że żadna część nie jest podniesiona. Usunąć jakąkolwiek możliwą blokadę, obrócić z powrotem robota Landroid®M i włączyć zasilanie.
Lifted up (Podniesiony)	<ol style="list-style-type: none"> Obrócić z powrotem robota Landroid®M. Jeśli problem nie ustąpi, Najpierw należy ustawić kosiarzkę na poziomej powierzchni. Nacisnąć klawisz „2”, aby otworzyć interfejs diagnostyczny, a następnie nacisnąć klawisz „5” przez kilka sekund do momentu, aż podświetlone liczby 1 2 i 3 zmienią się na zero. (patrz rys. A)
Upside down (Do góry dnem)	<ol style="list-style-type: none"> Obrócić z powrotem robota Landroid®M. Przetrzeć styki upewniając się, że nie ma między nimi żadnej blokady, a następnie umieścić robota Landroid®M w stacji ładowania i sprawdzić stan połączenia wtyków.
Charging Base Blocked (Stacja ładowania zablokowana)	<ol style="list-style-type: none"> Oznacza to, że w akumulatorze jest niskie napięcie. W takim przypadku należy wyłączyć robota Landroid®M i umieścić go w Stacji ładowania – na ekranie wyświetlony zostanie komunikat „charging” (ładowanie), co oznacza rozpoczęcie ładowania robota.
Battery very low (Niski stan akumulatora)	



Uwagi

- **Jeśli powyższe komunikaty błędów pojawią się na wyświetlaczu, w pierwszej kolejności należy usunąć przyczynę problemu, a następnie nacisnąć przycisk „0” w celu zresetowania robota.**
- Przed włączeniem zasilania należy zawsze upewnić się, że robot Landroid®M 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®M będzie znajdował się nad przewodem granicznym w momencie włączenia.
- Jeśli z jakiegokolwiek powodu, np. przyjęcia, zabawy dzieci, użytkownik chce zaparkować swojego robota Landroid®M w stacji ładowania: nacisnąć klawisz z symbolem domu . Robot Landroid®M powróci do stacji ładowania i pozostanie w tamtym miejscu. Robot Landroid®M będzie oczekiwał do momentu rozpoczęcia następnej planowanej sesji koszenia. Chcąc ponownie uruchomić pracę robota: nacisnąć przycisk STOP, a następnie nacisnąć przycisk **START**, aby uruchomić robota Landroid®M.
- 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 osobne obszary, połączone korytarzem poniżej 1 m i na jednym z nich nie ma stacji ładującej: gdy robot Landroid®M rozładuje się, należy ręcznie przenieść go do stacji ładującej, włączyć zasilanie, nacisnąć klawisz z symbolem domu, a proces ładowania się rozpocznie.
- Jeśli Landroid®M momentami działa nietypowo, spróbować uruchomić go ponownie. Jeśli problemu nie uda się rozwiązać, skontaktować się z przedstawicielem serwisu WORX w celu uzyskania pomocy.
- Nie myć maszyny myjką ciśnieniową. Może to spowodować uszkodzenie akumulatora i maszyny.
- Oprogramowanie robota Landroid®M może zostać zaktualizowane, gdy dostępne staną się nowe wersje. Wersja oprogramowania zostanie wyświetlona na stronie diagnostyki przez wciśnięcie przycisku 2 na stronie głównej. Najnowszą wersję oprogramowania można pobrać z naszej strony internetowej www.worxlandroid.com. Szczegółowe instrukcje można znaleźć na stronie pobierania. 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 w celu pobrania najnowszej instrukcji.