

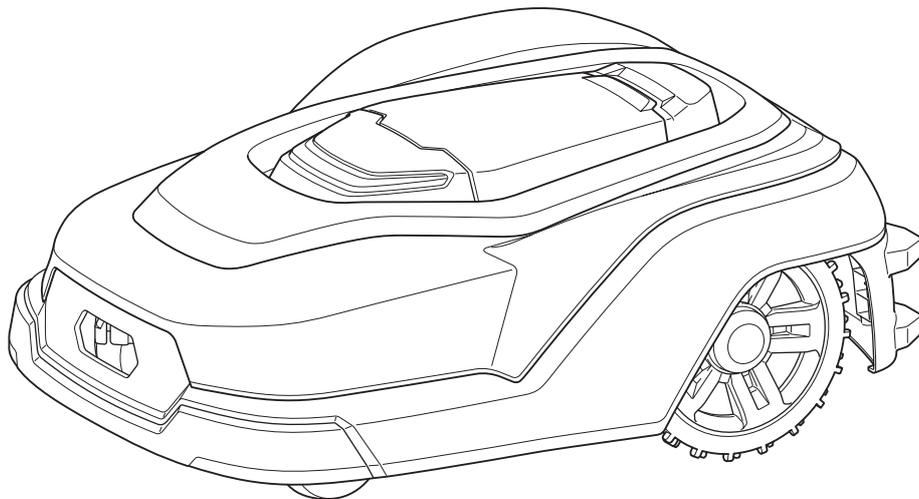


牧田®

割草機器人
RM350D

使用說明書

原本



 使用前請閱讀。

目錄

簡介	2	移動喜好設定	16
規格	2	設定引導訊號的主動搜尋期間	16
符號標記	3	切割邊界附近的草	16
用途	3	設定到割草起點的移動距離	17
安全注意事項	3	選取從充電站出發的方式	18
噪音	4	調整從充電站出發的角度	18
符合性聲明	4	調整偏移移動的寬度	19
零件名稱	5	修剪未修剪的草	21
另售零件簡介	6	安全性喜好設定	21
準備	6	設定警報響起時間	21
開啟／關閉電源	6	變更 PIN 碼	22
為割草機器人充電	6	避免電線訊號干擾	22
使用前須知事項	7	防止割草機器人遭竊	23
使用方式	8	其他設定	23
控制面板操作	8	儲存／載入使用者喜好設定	23
開始割草	9	變更日期和時間設定	23
停止割草	10	變更顯示語言	24
設定選單	10	重設使用者喜好設定	24
開始割草選單	11	瀏覽產品資訊	24
透過自動操作和充電進行割草	11	管理 LED ON/OFF 時間	24
不自動充電割草	12	查看運作錯誤的詳細資訊	25
在所需時機開始自動割草（延後已排定的割草）	12	保養	26
以螺旋模式割草	12	清潔	26
停駐喜好設定	13	檢查修剪機刀片	27
將割草機器人送回充電站	13	更換修剪機刀片	27
將割草機器人送回充電站，然後在排程時間重新啟動操作	13	定期檢查	28
將割草機器人送回充電站，然後在預訂排程重新啟動操作	13	旺季結束後的處理方式	29
割草喜好設定	14	處置本產品時	29
變更和登錄割草面積	14	保護系統	31
排定割草	14	保護系統和錯誤指示	31
確定切割高度	15	疑難排解	32
		若您認為有故障	32

簡介

規格

型號：	RM350D	
額定電壓	D.C. 18 V	
電池電量	5.0 Ah	
尺寸 (長 x 寬 x 高)	700 mm x 560 mm x 270 mm	
重量	13.7 kg	
無負載馬達轉速	刀片馬達	2,300 min ⁻¹ (rpm)
最大割草面積	3,500 m ²	
最大爬坡角度	26° (49%)	
修剪機刀片	回復式刀片 3 支刀片	
更換修剪機刀片零件號碼	1913M9-3	
修剪寬度	240 mm	
切割高度	20 mm - 60 mm 9 段電子調整，以 5 mm 為單位進行設定	
防護等級	IPX4	
適用 AC 變壓器	AAD01	
適用充電站	RST001	
邊界線	操作頻帶	3.3 kHz - 50 kHz
引導線	最大磁場強度 (根據 EN303 447 測得)	38 dB μ A/m

- 生產者保留變更規格不另行通知之權利。
- 主要特點和 AC 變壓器可能因銷往國家之不同而異。
- 重量符合 EPTA-Procedure 01/2014

符號標記

以下顯示本設備可能使用的符號。在使用工具前，請務必理解其涵義。



警告—操作機器前，請詳閱使用說明書。



警告—操作機器時，請與機器保持安全距離。
機器可能會飛射物品並造成受傷。



警告—請先設定防盜功能，然後關閉機器電源，才可修理或抬起機器。
否則修剪機刀片可能會讓您的手腳受傷。
本機器的停用裝置是使用 PIN 碼的重新啟動鎖。
您可以在防盜功能設定中操作重新啟動鎖。
若啟用重新啟動鎖，則須輸入 PIN 碼才能重新啟動機器。



警告—請勿跨坐在本機器上。
否則修剪機刀片可能會讓您的手腳受傷。



僅用於歐盟國家
由於本設備中存有危險組件，廢棄電氣與電子設備、蓄電池與電池可能會對環境與人體健康產生負面影響。
請勿將電氣與電子器具或電池和家庭廢棄物一同處理！
根據針對廢棄電氣與電子設備、蓄電池與電池及廢棄蓄電池與電池制訂的歐洲指令及其對本國法律的修改版，應依照環境保護法規個別存放廢棄電氣設備、電池與蓄電池，並將其送至都市垃圾獨立回收點。這類設備會在設備上以打叉的滑輪垃圾桶作為符號標示。

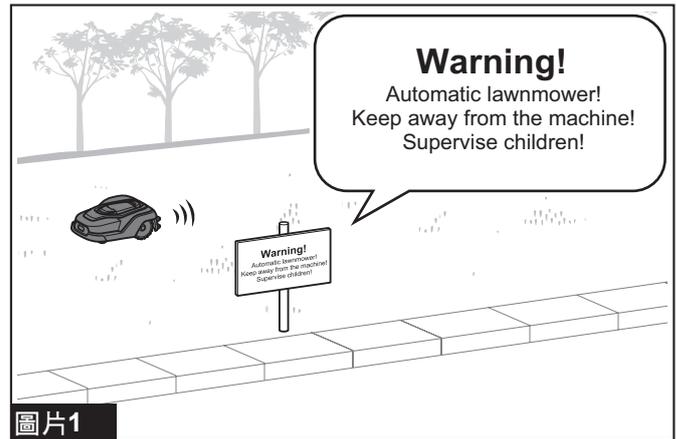
用途

本機器適用於自動割草和充電。

安全注意事項

1. 警告—請勿觸碰旋轉的刀片。
否則可能會造成受傷。
2. 切勿讓兒童或生理、感官或心智不健全或缺乏經驗和知識，或不熟悉本操作說明的人員使用本機器，當地法規可能會限制操作人員的年齡。
3. 機器運作時，請勿讓兒童待在周圍或把玩機器。
4. 修剪機刀片或輪子尚未完全停止前，請勿觸碰。
5. 請勿使用隨附充電站以外的設施為機器充電。請勿使用本使用說明書內指定之 AC 變壓器以外的變壓器。
6. 處置使用壽命已盡的內部電池時，務必遵循當地與電池處置相關的法規。如需取出電池的方法，請參閱本手冊的「處置本產品時」章節。
7. 在以下情況中，請關閉割草機器人的電源開關。
 - 將卡在機器內的異物清除時。
 - 檢查、清潔或使用機器或充電站前。
 - 檢查、清潔或使用充電站前，也請將 AC 變壓器的電源線拔下。
 - 撞擊到異物後，檢查機器是否受損時。
 - 本機器出現異常振動時。在此情況下，請確認機器沒有損壞，再重新啟動。
8. 使用前，請先檢查機器、周邊裝置、電源線及延長線，確認沒有損壞或老化變質的跡象。
9. 在保護罩或隔離罩受損、無安全裝置，或電纜線受損或磨損時，切勿操作本機器或周邊裝置。
10. 請勿將受損電纜線連接至電源。若連接至電源的電纜線受損，則在纜線與電源中斷連接前，請勿觸碰纜線。否則可能會造成觸電。

11. 在割草區域外安裝 AC 變壓器和橡膠絕緣電纜。否則可能會使電纜線受損或人員觸電。
12. 若發生事故或故障，請立即停止使用本機器。
13. 若電解液滲漏，請立即停止使用本機器。
14. 若電纜線在使用期間受損，請將電源插頭從電源插座拔下。
15. 建議只將橡膠絕緣電纜的電源插座連接至受到殘餘電流裝置 (RCD) 保護 (且跳脫電流為 30 mA 以下) 的電源電路。
16. 請勿在惡劣天氣環境下 (尤其是雷雨天) 使用本機器或周邊裝置。
17. 若發生異常振動，請立即停止使用本機器。
18. 在公共空間使用本機器時，務必在作業區域周圍放置警告標語。警告標語應包含以下文字內容。
「警告！割草機器人正在運作！請遠離機器！看好孩童！」



圖片1

19. AC 變壓器的電源線無法更換。若電源線受損，務必處置 AC 變壓器。
20. 若作業區域與公共道路相鄰，請在作業區域和公共道路間建立邊界。否則機器可能會前往公共道路並造成事故。
21. 使用前，務必確保作業區域內沒有任何人員、寵物或小動物。他們可能會卡在機器裡而造成受傷。
22. 請勿在雨中、潮溼環境或其他溼氣重的位置使用 AC 變壓器。否則可能會造成觸電。
23. 請勿以潮溼雙手碰觸 AC 變壓器的 AC 插頭。否則可能會造成觸電。
24. 將 AC 變壓器的 AC 插頭連接至戶外電源插座。
25. 安裝和拆卸電線時，請配戴手套。否則電線可能會造成人員受傷。
26. 釘釘子時，小心勿讓鐵鎚敲到手指或手。
27. 安裝電線，使其固定在地面。否則腳可能會因此絆倒而受傷。
28. 開啟及關閉端子蓋時，請小心不要夾傷手指。
29. 當修剪機刀片上升或下降時，請勿觸碰。手指可能會因此夾傷。
30. 開啟及關閉顯示蓋時，請小心不要夾傷手指。
31. 臉部務必遠離轉動的輪胎及修剪機刀片。衣物可能會因此夾住而導致窒息。
32. 機器運作時，請勿直視修剪機刀片。可能有飛出物品進入雙眼。
33. 請勿觸碰旋轉的輪子。手指可能會因此夾傷。
34. 務必根據本使用說明書正確安裝修剪機刀片。否則修剪機刀片可能會意外鬆開，而造成受傷。
35. 搬運本機器時，務必使修剪機刀片背對您。否則可能會接觸到輪子和修剪機刀片，而造成受傷。
36. 請握住把手搬運本機器。若搬運時握住把手以外的部位，機器將會不穩且可能會掉落而造成受傷。

電池的重要安全須知

1. 使用割草機器人前，請詳閱所有說明和警告標識。
2. 如果工具運行時間極短，請立即停止使用。否則可能會導致過熱、起火甚至爆炸。
3. 請勿在溫度可能達到或超過 45 °C (113 °F) 的場所存放並使用機器。
4. 請勿焚燒電池，即使已徹底磨損。否則電池會因高溫而爆炸。

5. 附帶的鋰離子電池需符合危險品法規要求。
如需商業運送，例如委託第三方或貨運行運送，則必須遵守包裝與標籤的特殊要求。
如需待運送項目的準備資訊，則必須洽詢危險材料專業人員。同時，請遵守更詳盡的國家法規。
6. 請勿在靠近高壓電傳輸線的地方使用本機器。否則可能會造成機器或電池故障或損壞。
7. 將產品存放在兒童無法觸及的安全處所。
8. 切勿維修損壞的電池。僅可由製造商或授權的維修商維修電池。

妥善保存這些手冊。

⚠️小心：請僅使用原裝Makita（牧田）電池。使用非原裝Makita（牧田）電池或經過改裝的電池可能會導致電池爆炸，從而造成火災、人身傷害或物品受損。同時也會導致牧田工具和充電器的牧田保修服務失效。

保持電池最大使用壽命的提示

1. 切勿對已經充滿的電池再次充電。過度充電會縮短電池的使用壽命。
2. 請在 **10° C - 40° C (50° F - 104° F)** 的環境溫度下對電池充電。請在充電前使處於高溫狀態的電池冷卻。
3. 如果電池長時間（超過六個月）未使用，請為其充電。

噪音

典型A加權噪音級別（根據EN50636-2-107測定）：

聲壓級（ L_{pA} ）：70 dB (A)或更小

聲功率級別（ L_{WA} ）：59 dB (A)

不確定度（K）：3.1 dB (A)

工作時的噪音級別可能會超過80 dB (A)。

注：聲明的噪音值係根據標準測試方法測得，可用於機器間的相互比較。

注：聲明的噪音值亦可用於暴露的初步評估。

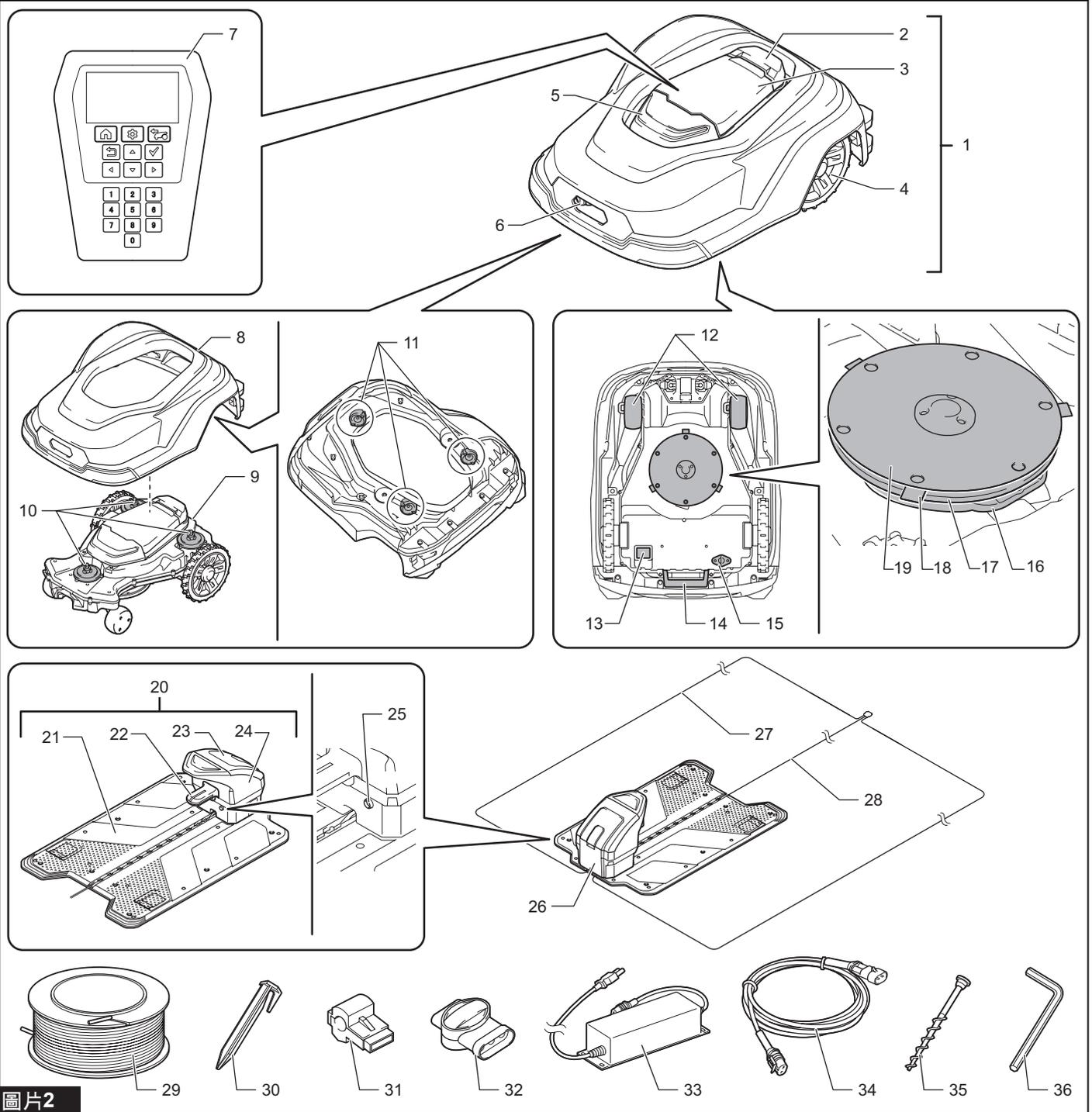
⚠️警告：根據機器的使用狀況，特別是需加工的材料類型，機器在使用過程中實際發出的噪音可能會與聲明值不同。

⚠️警告：務必根據實際使用條件下預估暴露程度採取安全措施，以保護工作人員（需考量整個運作週期，除了運作時間外，還需包括機器關閉時間和怠速時間）。

符合性聲明

僅用於歐洲國家

符合性聲明隨附於本使用說明書的附錄 A。



圖片2

- | | |
|---|---|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. 割草機器人 2. 「STOP」按鈕 3. 顯示蓋 4. 後輪 5. LED 6. 充電插座 7. 控制面板 8. 頂蓋 9. 底盤 10. 滑軸 11. 橡膠固持器 12. 前輪 13. 電源開關 14. 把手 15. USB 蓋
(請勿開啟。此僅供保養維修使用。) 16. 刀片保護罩 17. 刀片基座 18. 修剪機刀片 19. 下護板 | <ol style="list-style-type: none"> 20. 充電站 21. 充電站基座 22. 充電端子 23. 端子蓋 24. 充電站外殼 25. 充電站指示燈 26. 電線蓋 27. 邊界線 28. 引導線 29. 電線 30. 釘子 31. 接頭 32. 耦合器 33. AC 變壓器
(插頭形狀因地區而異。) 34. 橡膠絕緣電纜 35. 螺絲釘
(固定充電站) 36. 6 號六角扳手 |
|---|---|

另售零件簡介

⚠️小心： 這些配件或附件建議使用於本說明書所指定的 Makita (牧田) 產品。如使用其他廠牌配件或附件，人員可能會有受傷的危險。僅可將選購配件或附件用於規定目的。

如需另售零件的詳細資訊，請參閱型錄或聯繫經銷商或銷售辦事處。

- 刀片組
 - 修剪機刀片和固定螺絲組

- 電線
- 電線維修組
 - 電線、耦合器與釘子組
- 釘子
- 耦合器

注： 清單中的部分另售零件可能在購買時已作為標準配件隨附於機器。標準配件可能因購買國家而異。

準備

使用本產品前，需先進行下列準備。

1. 準備作業區域

決定割草機器人的割草範圍。使用邊界線圍繞作業區域，並將電源連接至充電站。視需要安裝引導線。如需詳細程序，請參閱隨附的設定指南。

2. 割草機器人的初始設定

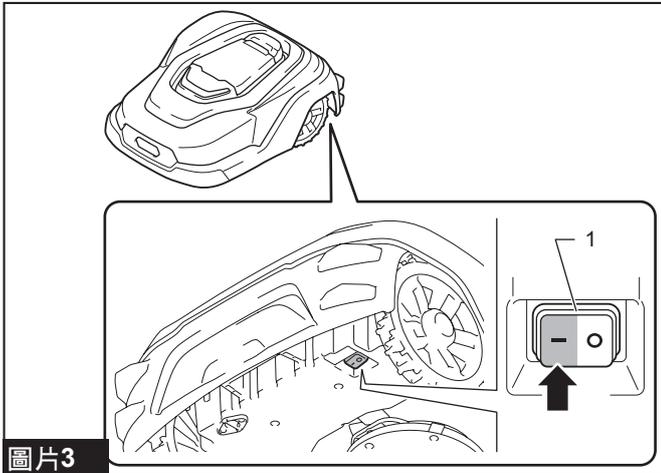
初次使用割草機器人時，必須設定語言、日期與時間、割草面積和 PIN 碼。如需詳細程序，請參閱隨附的設定指南。

3. 為割草機器人充電

割草機器人的電池在出廠時沒有進行完全充電。請在使用前為電池充電。如需充電程序，請參閱本說明書中的「為割草機器人充電」章節 (第 6 頁)。

開啟/關閉電源

電源開關位於割草機器人的底側。按下電源開關的 **I** 側開啟電源，按下 **O** 側關閉電源。



圖片3

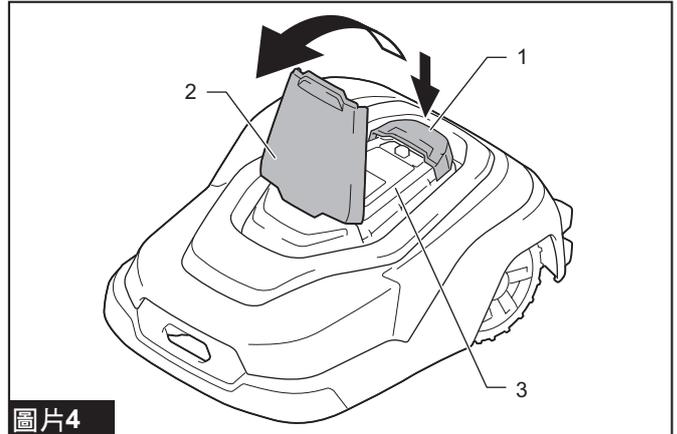
- ▶ 1. 電源開關

為割草機器人充電

檢查剩餘的電池電量

1. 按下「STOP」按鈕。

顯示蓋會隨即開啟。



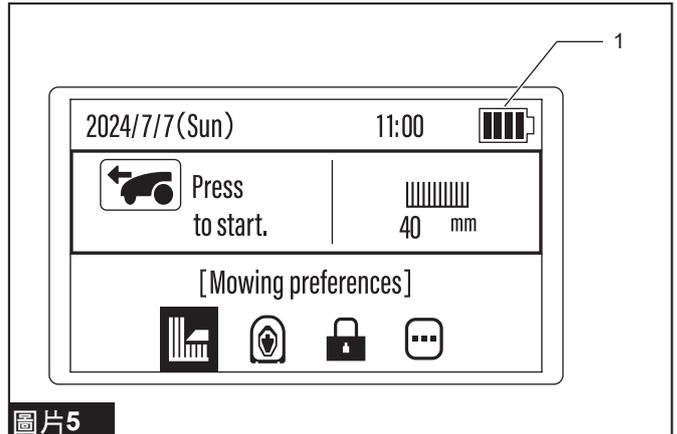
圖片4

- ▶ 1. 「STOP」按鈕 2. 顯示蓋 3. 控制面板

2. 開啟割草機器人的電源開關。
3. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。您可以在畫面右上角檢查剩餘的電池電量。

Main menu (主選單)



圖片5

- ▶ 1. 剩餘電池電量指示

LCD 螢幕指示	剩餘電池電量
	80 - 100 %
	60 - 80 %
	20 - 60 %

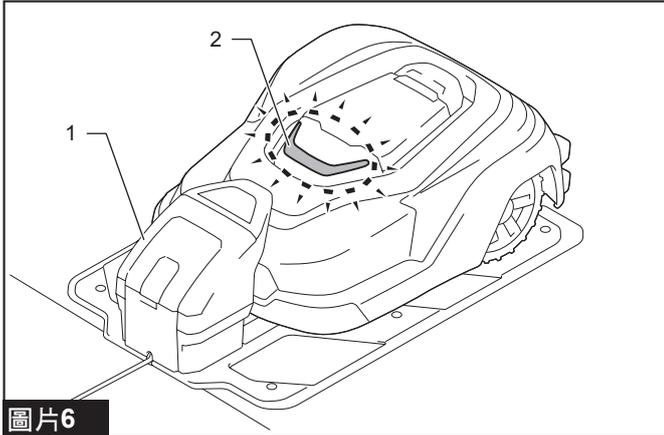
LCD 螢幕指示	剩餘電池電量
	0 - 20 %

充電

1. 開啟割草機器人的電源開關。

- 注：僅在割草機器人的電源開關開啟時，才會執行充電。
- 注：如果電池完全放電，則需比平常更長的時間才會開始充電。
- 注：如果電池溫度過高或過低，充電不會開始。

2. 將割草機器人接上充電站。



圖片6

► 1. 充電站 2. LED

充電開始時，LED 會閃爍綠燈。充電完成時，LED 會熄滅。

使用前須知事項

適用環境

檢查將由割草機器人割草的區域是否符合以下項目。

- 草高度低於 65 mm。
若草太高，請先剪短。
- 沒有石頭、樹枝或工具等障礙物。
割草機器人可能會投擲障礙物或因障礙物卡住，並導致事故發生。
- 沒有水坑。
割草機器人可在雨天下割草，但溼草容易黏在割草機器人上，在陡坡上滑倒的可能性也會提高。
- 沒有積雪。
割草機器人可能會打滑且無法正常運作。

充電站

充電站可為割草機器人充電，並在邊界線和引導線間傳送訊號。

檢查充電站的安裝位置是否符合以下項目。

- 靠近電源。
- 位置平坦。
安裝位置的坡度為 $\pm 5^\circ$ 內。
- 充電站位置不可受到太陽照射。
- 將充電站直接安裝在草坪上時，請使草坪維持短草狀態。
- 邊界線前方保留 3 m 以上的空間。

注意： 請勿彎曲充電站基座。

邊界線

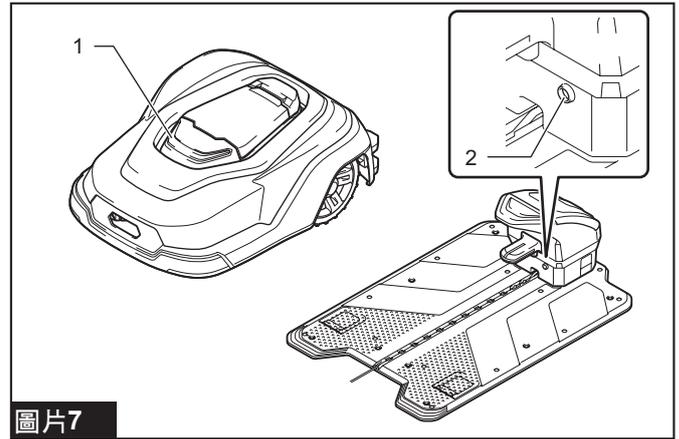
邊界線會定義割草機器人要執行割草作業的區域。
在割草機器人要執行割草作業區域的邊界設置邊界線。
如需設置方式，請參閱設定指南中的「設置邊界線」章節。

引導線

當割草機器人要返回充電站時，這條線會提供引導。這條線也會引導電動草坪修剪機前往因地形等原因而較少作業的區域。
如需設置方式，請參閱設定指南中的「設置引導線」章節。

燈光照明

割草機器人和充電站會透過指示燈的亮燈模式表示各種狀態。



圖片7

► 1. LED 2. 充電站指示燈

割草機器人

LED	狀態
綠色／閃爍	正在充電（充電完成時熄滅）
白色／閃爍	正在運作（在 [LED] 設定中指定的時間內閃爍）
紅色／閃爍	發生錯誤
熄滅	待機／電源關閉或其他狀態

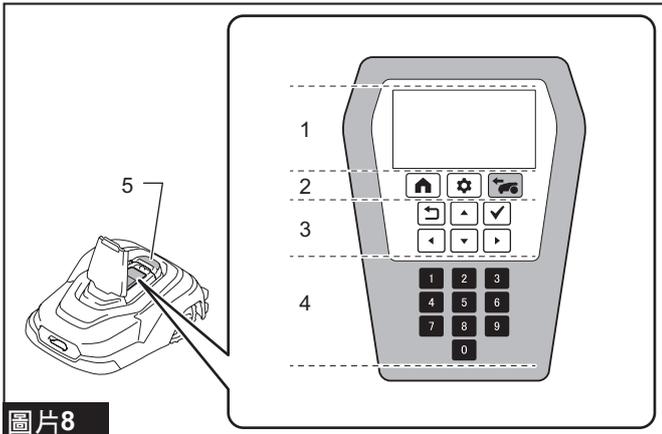
充電站

充電站指示燈	狀態
紅色／恆亮	發生錯誤
紅色／閃爍	邊界線連接發生異常
綠色／恆亮	邊界線連接成功

使用方式

控制面板操作

按下「STOP」按鈕時，顯示蓋會隨即開啟，且控制面板可供操作。



圖片8

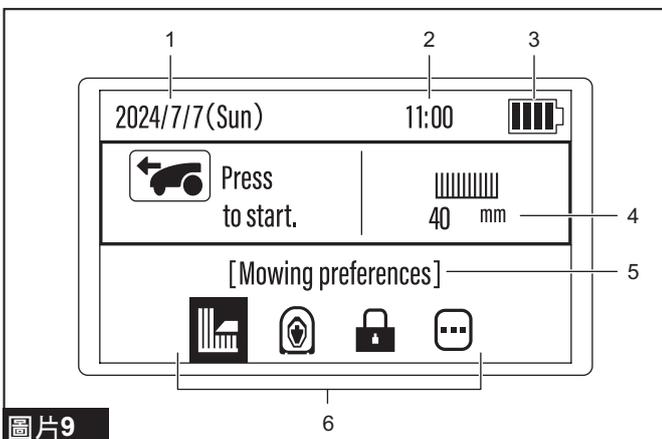
- ▶ 1. LCD 螢幕 2. 選單按鈕 3. 操作鍵 4. 數字鍵 5. 「STOP」按鈕

按鈕/按鍵	功能
選單按鈕	<ul style="list-style-type: none"> 將割草機器人送回充電站。按下此按鈕後，選取所需的返回方式。 顯示 [Main menu (主選單)] (主選單)。 開始割草。按下此按鈕後，選取所需的割草方式。
操作鍵	<ul style="list-style-type: none"> 選取畫面上的項目。已選取項目會反白(黑白相反顯示)。 返回前一畫面/操作。 執行所選項目。
數字鍵	<ul style="list-style-type: none"> 輸入數字。僅可在能輸入數字時，才可操作數字鍵。

在 LCD 螢幕上選取和執行項目

LCD 螢幕運作主要是利用主選單執行。按下 按鈕顯示主選單。

Main menu (主選單)



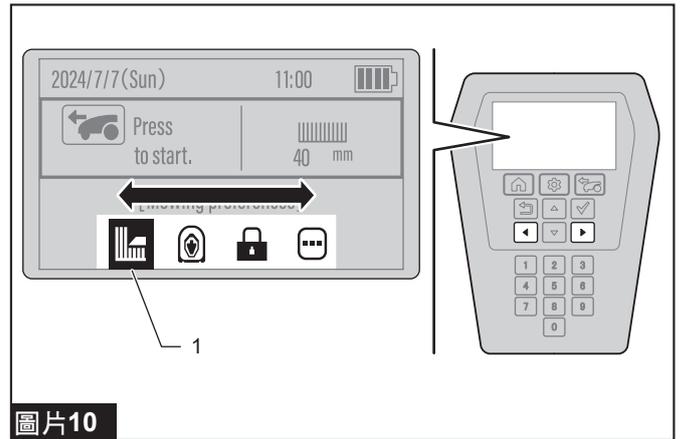
圖片9

- ▶ 1. 日期 2. 時間 3. 剩餘電池電量 4. 切割高度 5. 目前選取的設定選單 6. 設定選單圖示

LCD 螢幕內的操作會使用操作鍵和數字鍵。可用按鈕/按鍵會根據顯示在畫面上的項目而異。

選取項目並排排列時

項目並排排列時，使用 / 鍵選取項目，並使用 鍵執行。

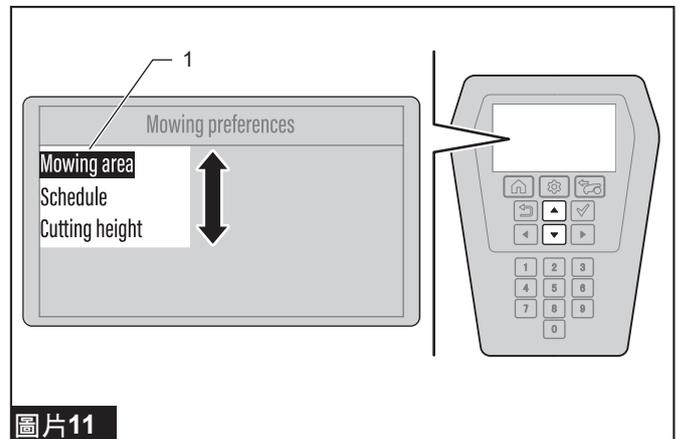


圖片10

- ▶ 1. 已選取項目

選取項目垂直排列時

項目垂直排列時，使用 / 鍵選取項目，並使用 鍵執行。

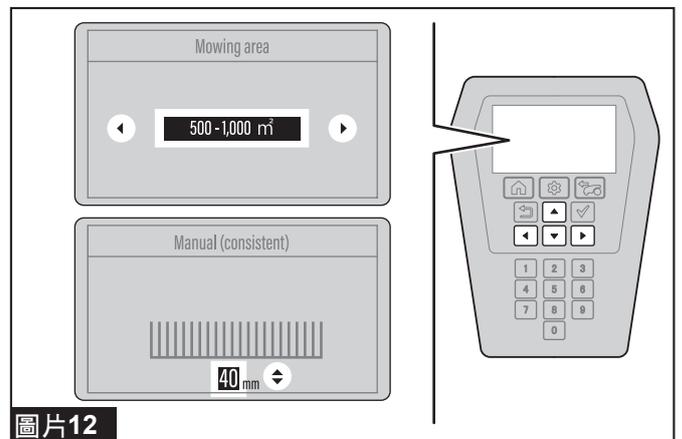


圖片11

- ▶ 1. 已選取項目

有其他可用選項時

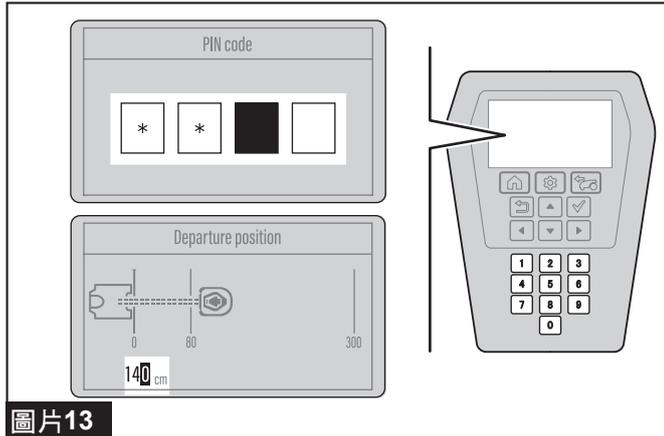
當三角箭頭標記出現在所選項目旁時，表示有其他可用選項。使用三角箭頭標記的方向鍵 (/ / /) 選取項目，並使用 鍵確認選取。



圖片12

輸入數字時

在 PIN 碼輸入畫面和需輸入值的選取項目畫面，輸入 **0 - 9** 鍵，並使用 **✓** 鍵確認輸入。



圖片13

注：輸入二位數以上的值時，應從高位數（或第一個數字）開始依次輸入。若輸入錯誤，請在所有位數輸入任意數字，然後再次輸入正確數字。

開始割草

- 警告：** 割草機器人運作時，務必遵守以下事項。
- 請勿將手腳置於底盤下方，或將臉部朝向底盤下方。
 - 臉部和手請遠離旋轉輪胎。
 - 請勿讓孩童或寵物進入作業區域。

注意：割草機器人僅適用於為草坪割草。請事先清除作業區域內的任何雜草。

注意：事先清除作業區域內可能妨礙割草機器人運作的小石頭和樹枝等物體。

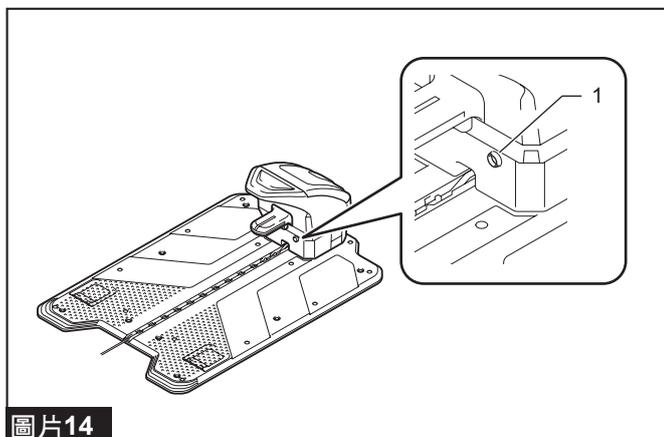
注意：如果充電站指示燈熄滅、亮起或閃爍紅燈，則無法開始割草。

可能是充電站發生錯誤或邊界線受損。如果充電站指示燈閃爍紅燈，請檢查以下各點。

- AC 變壓器是否已連接至電源插座？
- 橡膠絕緣電纜是否已正確連接至 AC 變壓器和充電站？
- 充電站和邊界線是否正確連接？
- 邊界線是否斷路？
- 邊界線的接頭和耦合器是否正確連接？

可能由於雷擊或其他原因或充電站的溫度保護而出現暫時性錯誤。如果充電站指示燈亮起紅燈，請採取以下行動。

- 從充電站拔出橡膠絕緣電纜，等待充電站指示燈熄滅後再接回橡膠絕緣電纜。
- 如果沒有解決問題，請等待一段時間再連接橡膠絕緣電纜。



圖片14

► 1. 充電站指示燈

出廠預設值的定義如下。若要變更預設設定，請參閱「設定選單」（第 10 頁）所列主設定項目的指示。

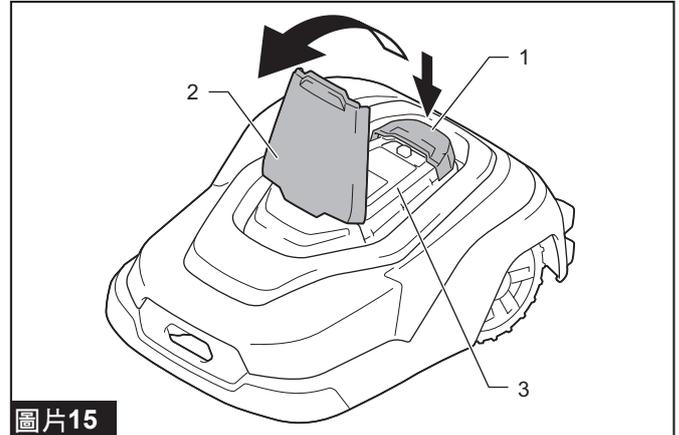
主設定項目	初始值
割草面積	初始設定所設定的面積
切割高度	一致 (60 mm)
邊界延伸	32 cm
螺旋切割	啟用

立即開始割草

若要立即開始割草，請在控制面板上執行割草啟動操作。

1. 按下「STOP」按鈕。

顯示蓋會隨即開啟。



圖片15

► 1. 「STOP」按鈕 2. 顯示蓋 3. 控制面板

2. 按下控制面板上的  按鈕。

3. 選取所需選項。

選項	詳細說明
Auto mowing (自動割草)	透過自動操作和充電進行割草。剩餘電池電量不足時，割草機器人會自動返回充電站充電。充電完成時，會重新開始割草。操作會在您設定的排定割草期間內執行
Mowing without charging (不充電割草)	在不充電的情況下割草。若剩餘電池電量在中途耗盡，機器會在此時停止。您可以選取不充電割草的割草時間。(Until battery empty (直到電量耗盡) / For 30 min (持續 30 分鐘) / For 90 min (持續 90 分鐘)) <ul style="list-style-type: none">• 若選擇此選項，則排定割草將會停用。• 請在子區域中選取此選項。
Deactivate schedules (停用排程)	停用排定割草，並立即開始割草。您可以選取停用排程的期間。(For 24 hours (延後 24 小時) / For 3 days (延後 3 天))
Mowing - With spiral cutting (割草 - 螺旋切割)	從任意位置開始以螺旋模式割草。在主區域選取 [Auto mowing (自動割草)] (自動割草)，並在子區域選取 [Mowing without charging (不充電割草)] (不充電割草)。

注：主區域係指已安裝充電站的作業區域，且割草機器人可自動返回。相反的，子區域係指路徑寬度不足以讓割草機器人返回充電站，且必須用手搬運才能移動割草機器人。如需詳細資料，請參閱本手冊的「開始割草選單」（第 11 頁）。

4. 關閉顯示蓋。

割草作業開始。LED 會在運作期間閃爍白色。

注：LED 的閃爍時間為在 [LED] 設定中事先設定的時間。

注意：關閉顯示蓋時，務必確實往下壓，直到發出喀嗒聲。

指定開始割草的日期和時間

從以下設定項目中指定執行割草的日期和時間，並使割草機器人進入待機模式。

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Mowing preferences (割草喜好設定)] (割草喜好設定) > [Schedule (排程)] (排程)

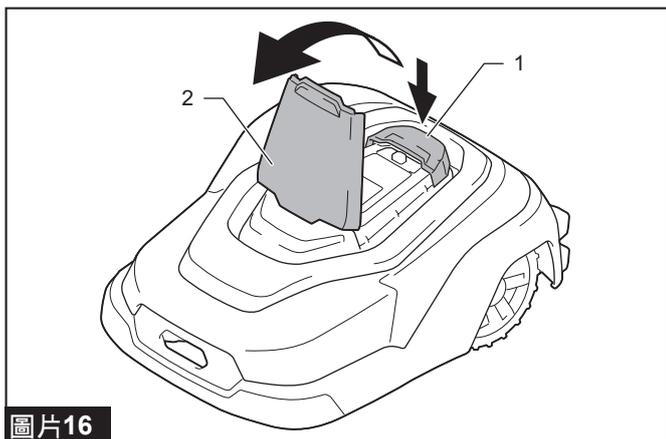
如需詳細的設定方法，請參閱「開始割草選單」章節（第 11 頁）。

停止割草

共有兩種方法可停止割草，如下所示。

停止割草並留在原地（暫停）

在運作期間按下「STOP」按鈕時，顯示蓋會隨即開啟且將會暫停割草。

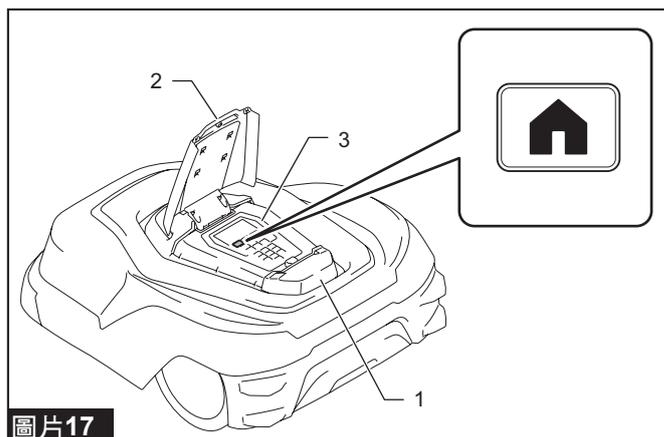


圖片 16

▶ 1. 「STOP」按鈕 2. 顯示蓋

停止割草並返回充電站（結束）

1. 在運作期間按下「STOP」按鈕，然後按下控制面板上的  按鈕。



圖片 17

▶ 1. 「STOP」按鈕 2. 顯示蓋 3. 控制面板

2. 選取所需選項。

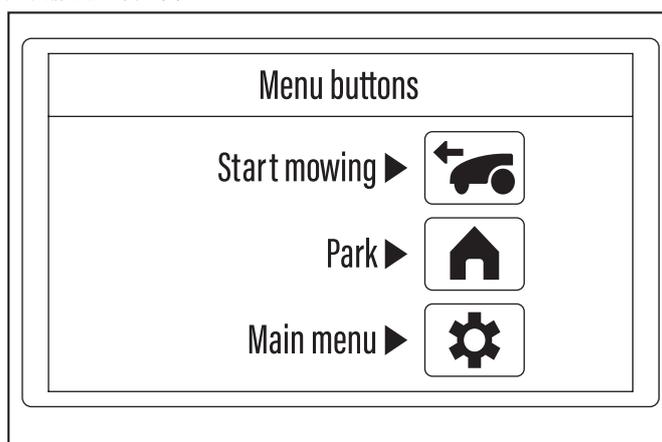
選項	詳細說明
Stay at charging station (停留在充電站)	割草機器人會返回並停留在充電站。
Schedule restart time (排定重新啟動時間)	割草機器人會立即返回充電站，並在設定時間後重新開始割草。
Restart on schedule (依排程重新啟動)	割草機器人會返回充電站，然後在排定的日期和時間開始割草。

3. 關閉顯示蓋。

注意： 關閉顯示蓋時，務必確實往下壓，直到發出喀嗒聲。

設定選單

操作控制面板上的三個選單按鈕和鍵盤，即可根據應用和用途設定割草機器人。本章節說明六個選單及其多個子選單中的設定內容。開啟電源後顯示的首頁選單畫面（初次啟動時除外）



圖片 18

按鈕	選單名稱	使用子選單可設定的內容	喜好設定頁面
	Start mowing (開始割草)	透過自動操作和充電進行割草。	11
		不自動充電割草。	12
		在所需時機開始自動割草。（已排定的割草延後。）	12
		以螺旋模式割草。	12
	Park (停駐)	將割草機器人送回充電站。	13
		將割草機器人送回充電站，然後在排程時間重新啟動操作。	13
		將割草機器人送回充電站，然後在預訂排程重新啟動操作。	13

按鈕	選單名稱	使用子選單可設定的內容	喜好設定頁面		
	Main menu (主選單)	Mowing preferences (割草喜好設定)	變更和登錄割草面積。 排定割草。 確定切割高度。	14 14 15	
		Navigation preferences (移動喜好設定)	設定引導訊號的主動搜尋期間。 切割邊界附近的草。	16 16	
			設定到割草起點的移動距離。 選取從充電站出發的方式。 調整從充電站出發的角度。 調整偏移移動的寬度。	17 18 18 19	
			修剪未修剪的草。	21	
			Security (安全性)	設定警報響起時間。 變更 PIN 碼。 避免電線訊號干擾。 防止割草機器人遭竊。	21 22 22 23
			Others (其他)	儲存／載入使用者喜好設定。 變更日期和時間設定。 變更顯示語言。 重設使用者喜好設定。 瀏覽產品資訊。 管理 LED ON/OFF 時間。 查看運作錯誤的詳細資訊。	23 23 24 24 24 24 25

開始割草選單

⚠️小心： 在割草面積中設置電線（此為事先準備）後初次啟動割草機器人時，務必讓割草機器人自動出發，解除與充電站的連接狀態。

割草機器人從充電站自動出發時，會將磁場儲存在記憶體內並執行自主控制，以便之後正確執行返回操作。若未執行此工作，割草機器人在返回時可能無法正確執行，或無法正常運作。

選取並執行下列任一方法，讓割草機器人從充電站自動出發。

- 在預先排定的操作時間內（或使用 [Deactivate schedules (停用排程)] (停用排程) 子選單時的任何時候）使充滿電的割草機器人返回充電站，然後使用 [Start mowing (開始割草)] (開始割草) 選單發出開始指令。如需詳細資料，請參閱「開始割草選單」（第 11 頁）。
- 在 [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) 選單的 [Mower departing points (割草機器人出發點)] (割草機器人出發點) 子選單中暫時登錄出發方式，然後執行測試移動。如需詳細資料，請參閱「選取從充電站出發的方式」（第 18 頁）。

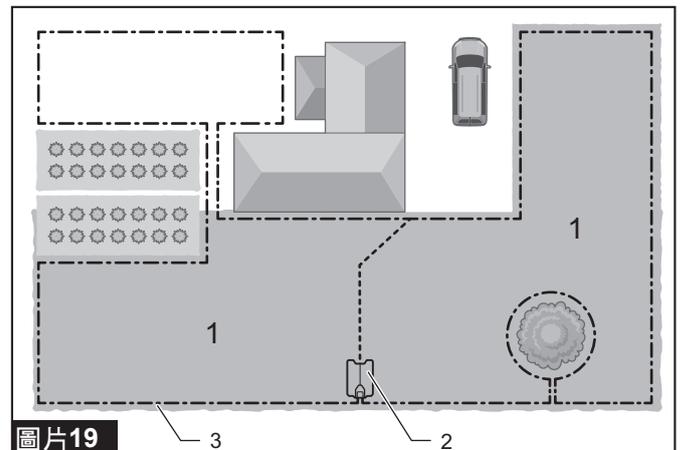
透過自動操作和充電進行割草

[首頁選單] > [Start mowing (開始割草)] (開始割草) > [Auto mowing (自動割草)] (自動割草)

由邊界線圍繞起來的主區域草坪將會自動修剪。選取此選單時，會依據各選單內容自動控制割草機器人。即使剩餘電池電量變得不足，割草機器人也能自動重複充電並繼續整齊修剪區域內的草坪。

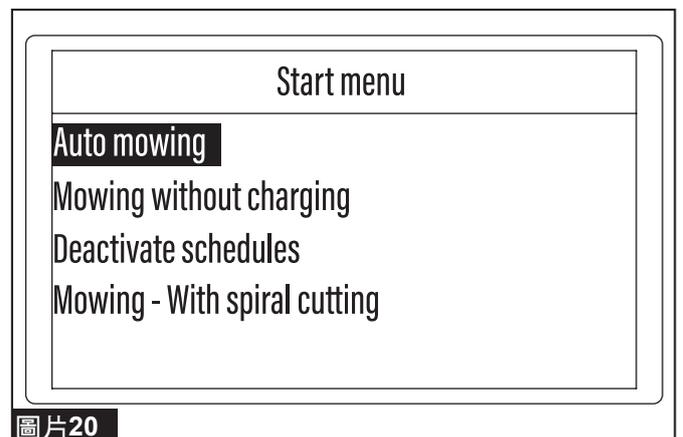
關於主區域

此割草作業區域在其邊界內設有充電站。割草機器人會繼續在此區域內隨機移動和割草，同時以充電站為中心反覆返回和出發。



圖片19 1. 主區域 2. 充電站 3. 邊界線

1. 按下控制面板上的  按鈕。子選單會隨即顯示。



圖片20

2. 選取 [Auto mowing (自動割草)] (自動割草)。

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to start mowing. (關閉顯示蓋，開始割草。)] (關閉顯示蓋以開始割草。) 訊息。

3. 關閉顯示蓋。

割草機器人開始割草。

不自動充電割草

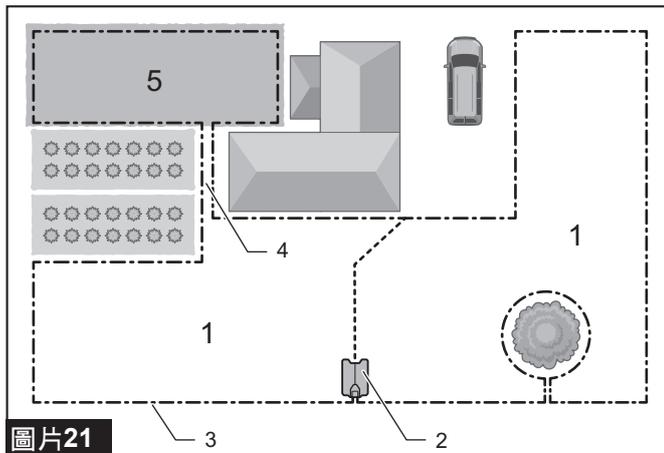
[**首頁選單**] > [**Start mowing (開始割草)**] (開始割草) > [**Mowing without charging (不充電割草)**] (不充電割草)

自動操作會在事先設定的時間內或在電池電量耗盡前持續執行。

在與主區域沒有往來路徑的子區域割草時，使用此設定操作割草機器人。另外，在主區域中，當只需要在選取的時間內割草而不需要返回充電站或充電時，請使用此設定。

關於子區域

這是由邊界線圍繞而成的獨立割草作業區域，但路徑寬度不足，無法讓割草機器人通過前往主區域。偵測到電線訊號時會自動割草，但無法自動返回充電站。



圖片21

▶ 1. 主區域 2. 充電站 3. 邊界線 4. 路徑 5. 子區域

注意： 若要在子區域操作割草機器人，請提前用手將割草機器人從主區域移至子區域。

注意： 若要為在子區域的割草機器人充電，請將割草機器人暫停並關閉電源，然後將其搬運至主區域。移動割草機器人後，再次開啟電源，並將其手動連接至安裝好的充電站。

1. 按下控制面板上的 按鈕。

子選單會隨即顯示。

2. 選取 [Mowing without charging (不充電割草)] (不充電割草)。

選項選單會隨即顯示。

3. 選取所需選項。

選項	詳細說明
Until battery empty (直到電量耗盡)	自動割草，直到剩餘電池電量耗盡。
For 30 min (持續 30 分鐘)	自動割草持續 30 分鐘。
For 90 min (持續 90 分鐘)	自動割草持續 90 分鐘。

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to start mowing. (關閉顯示蓋，開始割草。)] (關閉顯示蓋以開始割草。) 訊息。

4. 關閉顯示蓋。

割草機器人開始割草。

注： 執行 [Until battery empty (直到電量耗盡)] (直到電量耗盡) 時，割草機器人將會在剩餘電池電量耗盡時停止。若要為割草機器人充電，請將其手動連接至主區域內的充電站。

在所需時機開始自動割草 (延後已排定的割草)

[**首頁選單**] > [**Start mowing (開始割草)**] (開始割草) > [**Deactivate schedules (停用排程)**] (停用排程)

您可以將預先排定的割草作業延後，讓割草機器人在必要或方便的時間自動運作。割草機器人通常會依照預設排程執行和停止割草，但選取此選單後，即使在排定時間外，也能自動操作割草機器人。

注： 設定期間過後，預先登錄的排程就會重新啟用，割草機器人會根據預設排程重新開始作業。

1. 按下控制面板上的 按鈕。

子選單會隨即顯示。

2. 選取 [Deactivate schedules (停用排程)] (停用排程)。

選項選單會隨即顯示。

3. 選取所需選項。

選項	詳細說明
For 24 hours (延後 24 小時)	將割草機器人中排定的割草作業延後 24 小時。
For 3 days (延後 3 天)	將割草機器人中排定的割草作業延後 3 天。

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to start mowing. (關閉顯示蓋，開始割草。)] (關閉顯示蓋以開始割草。) 訊息。

4. 關閉顯示蓋。

割草機器人開始割草。

注： 若要在設定期間內停止割草作業，請手動操作割草機器人，如按下割草機器人上的「STOP」按鈕或使用 [Park (停駐)] (停駐) 選單等。

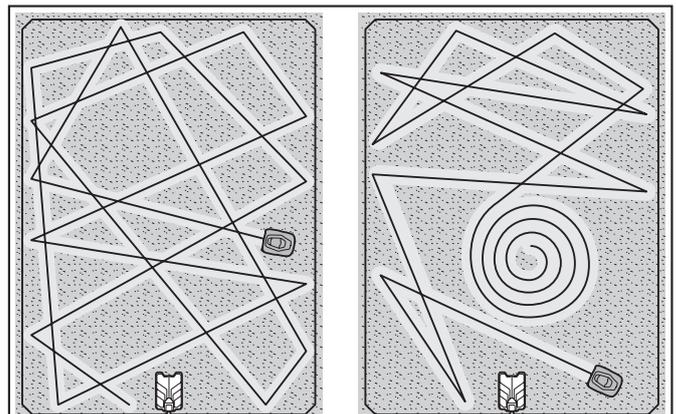
以螺旋模式割草

[**首頁選單**] > [**Start mowing (開始割草)**] (開始割草) > [**Mowing - With spiral cutting (割草-螺旋切割)**] (割草-螺旋切割)

割草機器人會以螺旋模式從區域內的特定位置開始割草，如草密集的地方，或因未割草而使草高度不一的地方等。割草機器人以螺旋模式移動並在特定位置集中修剪草坪後，會轉換成正常移動並繼續修剪整個區域。

一般路徑與螺旋路徑

割草機器人通常會自動計算路徑，並在區域內以直線方式隨機移動，以實現均勻的草坪修剪成果。不過您可以從特定位置開始螺旋切割，例如草密集的地方、仍有未修剪的草或草長得比其他地方快的地方，優先集中修剪一個目標區域，以達到良好的修剪成果。



圖片22

▶ 1. 一般路徑 2. 螺旋路徑

1. 關閉電源開關，並將割草機器人置於要開始螺旋切割的位置。然後開啟電源開關。
2. 按下控制面板上的  按鈕。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Mowing - With spiral cutting (割草－螺旋切割)] (割草－螺旋切割)。
選項選單會隨即顯示。
4. 選取所需選項。

選項	詳細說明
Auto mowing (自動割草)	在主區域中執行螺旋切割，完成後，繼續透過自動操作和充電進行割草。
Mowing without charging (不充電割草)	執行螺旋切割，完成後，繼續在指定時間內自動割草且不進行自動充電。

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to start mowing. (關閉顯示蓋，開始割草。)] (關閉顯示蓋以開始割草。) 訊息。

5. 關閉顯示蓋。
割草機器人開始割草。

停駐喜好設定

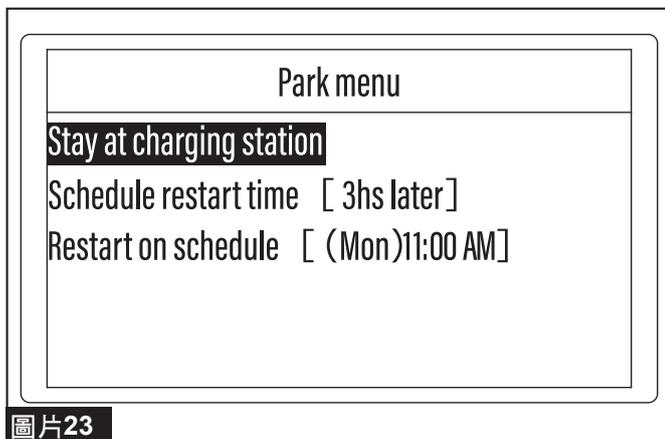
注：若您未在作業區域內設置引導線，建議將引導訊號的主動搜尋期間設定為「0」（零）。將有助於讓割草機器人快速返回充電站。如需詳細資料，請參閱「設定引導訊號的主動搜尋期間」（第 16 頁）。

將割草機器人送回充電站

[首頁選單] > [Park (停駐)] (停駐) > [Stay at charging station (停留在充電站)] (停留在充電站)

割草作業已停止，且割草機器人已返回充電站。

1. 按下控制面板上的  按鈕。
子選單會隨即顯示。



圖片23

2. 選取 [Stay at charging station (停留在充電站)] (停留在充電站)。

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to return to the charging station. (關閉顯示蓋，返回充電站。)] (關閉顯示蓋以返回充電站。) 訊息。

3. 關閉顯示蓋。
割草機器人會返回充電站。

將割草機器人送回充電站，然後在排程時間重新啟動操作

[首頁選單] > [Park (停駐)] (停駐) > [Schedule restart time (排定重新啟動時間)] (排定重新啟動時間)

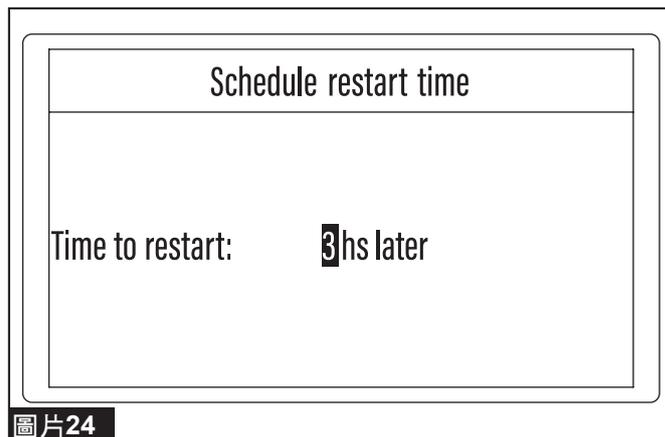
割草機器人已返回充電站，並在指定時間後重新開始操作。

1. 按下控制面板上的  按鈕。
子選單會隨即顯示。

2. 選取 [Schedule restart time (排定重新啟動時間)] (排定重新啟動時間)。

輸入畫面會隨即顯示。

3. 使用鍵盤輸入所需時間。



圖片24

注：您可輸入的重新開始時間為 0 至 99 小時。初始設定為 3 小時。

4. 按下 鍵確認輸入。

[Close the display cover to return to the charging station. (關閉顯示蓋，返回充電站。)] (關閉顯示蓋以返回充電站。) 訊息會隨即顯示。

5. 關閉顯示蓋。
割草機器人會返回充電站。

將割草機器人送回充電站，然後在預訂排程重新啟動操作

[首頁選單] > [Park (停駐)] (停駐) > [Restart on schedule (依排程重新啟動)] (依排程重新啟動)

割草機器人已返回充電站，並在預設割草排程時重新開始操作。割草機器人返回充電站後繼續待機，然後會自動從充電站出發，以符合下一個預設割草排程。

注：若割草機器人充電不足，即使已達到預設排程也不會開始割草。割草作業將會在充電完成時重新啟動。

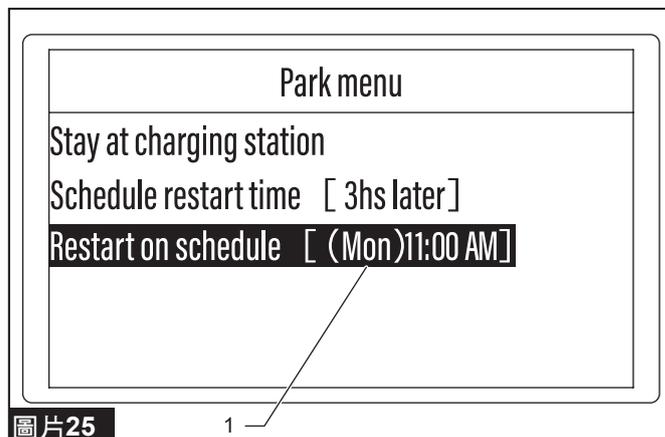
注：畫面上顯示的排程無法透過此選單建立、變更或刪除。若要調整排程，請在 [Mowing preferences (割草喜好設定)] (割草喜好設定) 子選單中選取 [Schedule (排程)] (排程)，然後重新進行設定。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

子選單會隨即顯示。割草排程顯示在 [Restart on schedule (依排程重新啟動)] (依排程重新啟動) 旁。顯示的日期和時間是割草機器人返回充電站後的下一個重新啟動排程。

2. 選取 [Restart on schedule (依排程重新啟動)] (依排程重新啟動)。

確認顯示的啟動排程後，繼續進行設定。



圖片25

- ▶ 1. 下一個規劃的重新啟動排程

按下 鍵時，會隨即顯示 [Close the display cover to return to the charging station. (關閉顯示蓋，返回充電站。)] (關閉顯示蓋以返回充電站。) 訊息。

3. 關閉顯示蓋。

割草機器人會返回充電站。

割草喜好設定

變更和登錄割草面積

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Mowing preferences (割草喜好設定)**] (割草喜好設定) > [**Mowing area (割草區域)**] (割草面積)

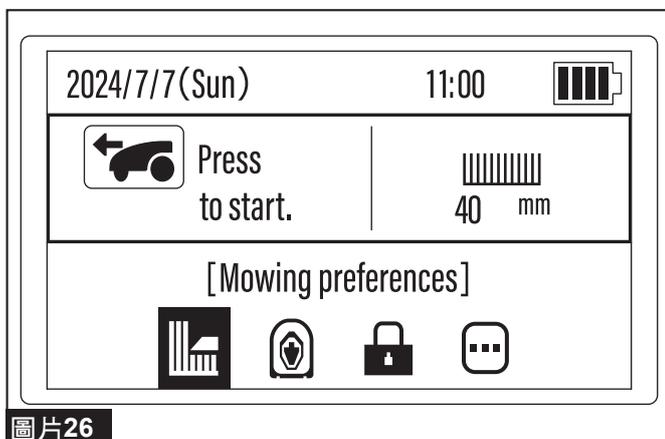
這是用於變更割草機器人首次啟動時所登錄的割草面積大小，或登錄新割草面積的大小。割草機器人會根據此處設定的割草面積資訊計算出最佳割草過程，進行有效率地割草。

注意： 設定適當的割草面積。如果設定值與實際面積偏差較大，可能會有未修剪的地方等狀況發生。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

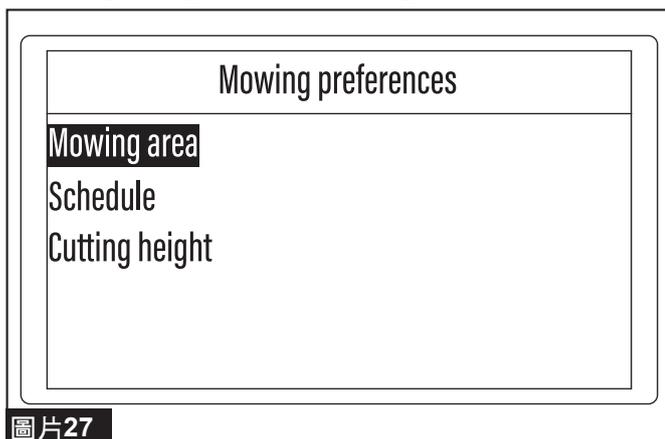
2. 選取畫面上顯示的 。



圖片26

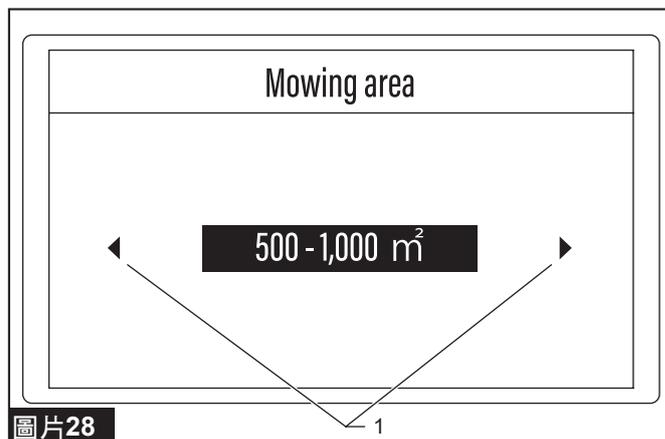
子選單會隨即顯示。

3. 選取 [Mowing area (割草區域)] (割草面積)。



圖片27

4. 使用鍵盤選取割草面積的大小範圍。



圖片28

▶ 1. 三角箭頭標記

注： 當選項旁顯示三角箭頭標記時，按下   鍵可切換選項顯示。出現所需的選項時，按下 鍵確認選取。

5. 依照畫面上顯示的訊息完成設定。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

排定割草

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Mowing preferences (割草喜好設定)**] (割草喜好設定) > [**Schedule (排程)**] (排程)

提前設定好一週的割草排程，根據天氣和生活習慣執行割草。適當的作業計畫還能穩定割草頻率，使草坪長時間維持良好狀態。

小心： 在封閉和無人看管時間內，制訂每日和每週的作業排程。制訂排程時，應避免遇到夜間活動的動物。割草作業可能會傷及附近人員或野生動物。

注： 找到平衡的排程表，避免割草機器人密集運轉將草坪壓實。將較長的割草時間轉換為排程時間區塊，這樣就能調整割草方向，讓幾近光禿區域得到休息。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

子選單會隨即顯示。

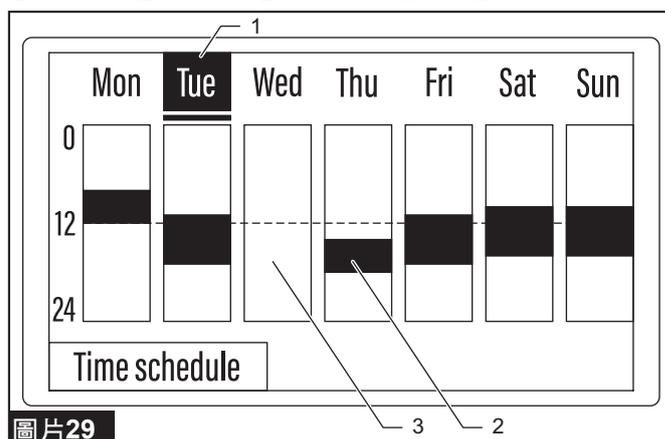
3. 選取 [Schedule (排程)] (排程)。

每週排程設定畫面會隨即顯示。

4. 使用鍵盤選取要設定排程的日期。

按下   鍵會反白所需日期，然後按下 鍵。

您可以一次選取多天。選取日期下方會顯示底線。



圖片29

▶ 1. 日期選取指示 2. 已排定割草作業時的時間期間 3. 未排定割草作業時的時間期間

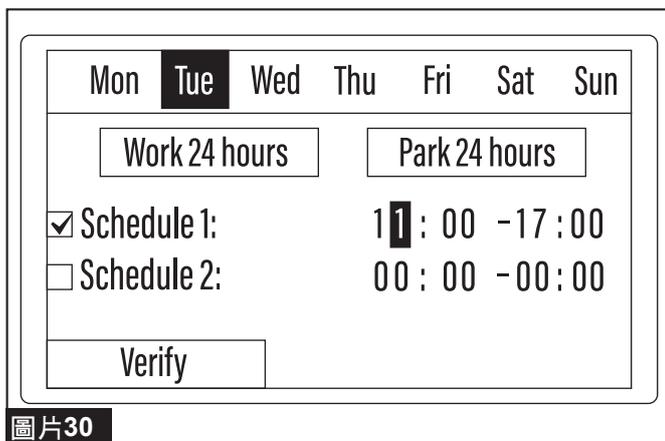
注：當選取日期且已設定詳細時間排程時，會隨即顯示每日已登錄的作業時間表。未設定排程的時間期間會顯示白色。

5. 選取 [Time schedule (時間排程)] (時間排程)。

時間排程設定畫面會隨即顯示。

6. 選取所需選項。

選項	詳細說明
Work 24 hours (工作 24 小時)	割草機器人會整天運作。選取此選項時，在 [Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 核取方塊會出現打勾符號，且會顯示 [00:00] - [24:00]。
Park 24 hours (停駐 24 小時)	割草機器人會整天停駐。選取此選項時，[Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 和 [Schedule 2: (排程 2:)] (排程 2:) 核取方塊的打勾符號會消失，且會顯示 [00:00] - [00:00]。
Schedule 1: (排程 1:)	割草機器人會在設定時間運作。
Schedule 2: (排程 2:)	割草機器人會在設定時間運作。



圖片30

設定排程

- 使用鍵盤在要設定之排程選項的核取方塊上打勾。
- 使用 ◀ / ▶ / ▲ / ▼ 鍵反白要設定的小時或分鐘輸入欄位。
- 使用鍵盤輸入時間。
- 重複步驟 2 和 3，輸入所有小時和分鐘輸入欄位。

注意：若要啟用排程設定，務必勾選核取方塊。
 注意：輸入至 [Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 和 [Schedule 2: (排程 2:)] (排程 2:) 的時間不可重疊。

7. 選取 [Verify (確認)] (確認)。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 [✓] 鍵。

所選割草面積的建議運作時間

下表為根據割草面積大小類別建議的運作時間基準。請根據需求自行設計每日和每週排程。

割草面積大小 (m ²)	每週作業天數 (天)	每日作業時數 (時)	時間表範例
500	5	5	07:00 - 12:00
	7	3.5	07:00 - 10:30
750	5	7.5	07:00 - 14:30
	7	5.5	07:00 - 12:30
1,000	5	10	07:00 - 17:00
	7	7	07:00 - 14:00
1,500	5	14.5	07:00 - 21:30
	7	10.5	07:00 - 17:30
2,000	5	19.5	04:00 - 23:30
	7	14	07:00 - 21:00

割草面積大小 (m ²)	每週作業天數 (天)	每日作業時數 (時)	時間表範例
2,500	6	20	03:00 - 23:00
	7	17.5	05:00 - 22:30
3,000	7	21	02:00 - 23:00
3,500	7	24	00:00 - 24:00

確定切割高度

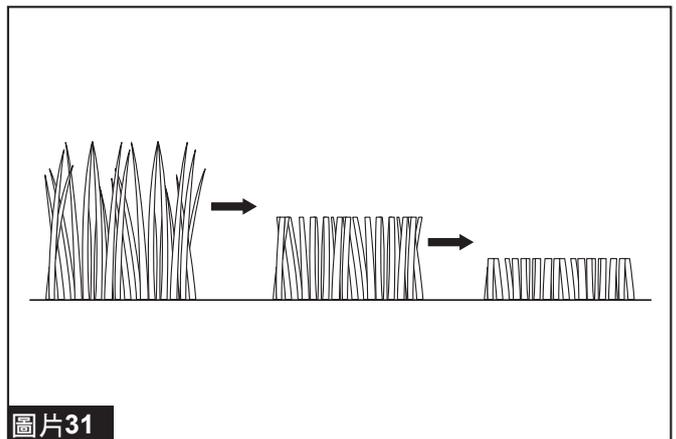
[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Mowing preferences (割草喜好設定)] (割草喜好設定) > [Cutting height (切割高度)] (切割高度)

手動設定切割高度或使用自動功能進行設定。割草機器人會根據設定的草高度自動調整刀片高度。

注意：一次將長草割成過短的草可能會導致草枯死，或者割下的草可能會堵塞割草機器人內部。

注：請勿試圖一次就把長草剪到所需長度。請分成數個階段修剪草坪，每次修剪之間請間隔一或兩天，直到草坪長短一致為止。每次修剪草坪的草屑長度不超過 5 mm。設定適當的草長度和修剪頻率，可減少對草坪的損害和負擔，維持草坪的美觀。

注：割草機器人的最大割草高度設定值為 60 mm。如果開始割草時的草高度超過此值，請先使用 Makita (牧田) 電動草坪修剪機或其他機器將草修剪至 65 mm 以下，再使用割草機器人。



圖片31

- 按下控制面板上的 [⚙️] 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
- 選取畫面上顯示的 [🌿]。
子選單會隨即顯示。
- 選取 [Cutting height (切割高度)] (切割高度)。
選單選取畫面會隨即顯示。
- 選取所需選單。

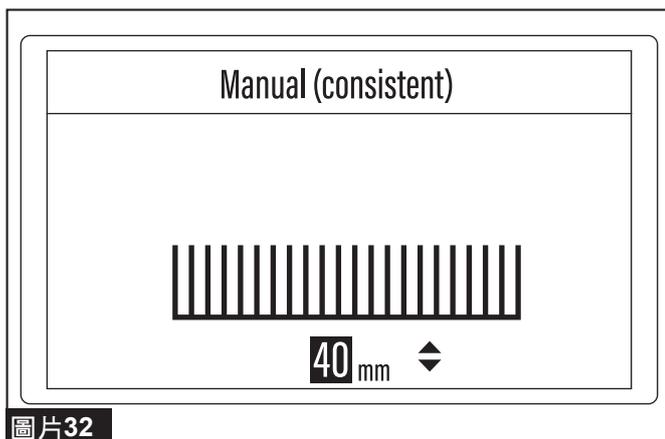
選單	詳細說明
Manual (consistent) (手動一致)	此選項會設定一致的切割高度。
Auto (自動)	輸入割草開始和結束時的草高度，割草機器人會自動分段調整刀片高度。

切割高度輸入畫面會隨即顯示。

5. 使用 鍵調整切割高度。

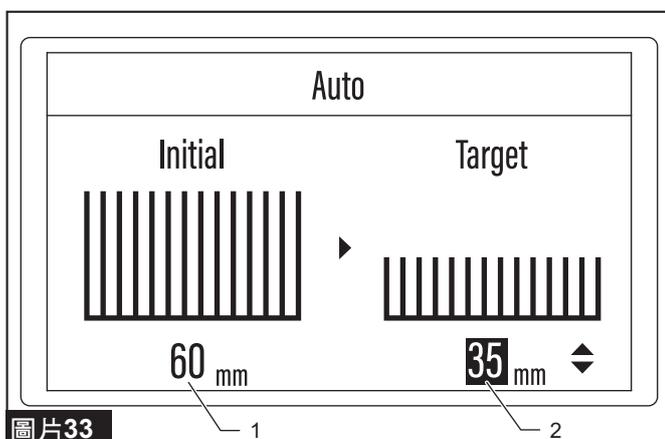
畫面上顯示所需高度時，按下 鍵確認設定。當有多個輸入欄位時，選取所有值，然後按下 鍵。

[Manual (consistent) (手動 (一致))] (手動 (一致)) 選單輸入畫面



圖片32

[Auto (自動)] (自動) 選單輸入畫面



圖片33

► 1. 開始作業時的草高度 2. 目標草高度

6. 依照畫面上顯示的訊息完成設定。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

移動喜好設定

⚠小心： 在割草面積中設置電線（此為事先準備）後初次啟動割草機器人時，務必讓割草機器人自動出發，解除與充電站的連接狀態。

割草機器人從充電站自動出發時，會將磁場儲存在記憶體內並執行自主控制，以便之後正確執行返回操作。若未執行此工作，割草機器人在返回時可能無法正確執行，或無法正常運作。

選取並執行下列任一方法，讓割草機器人從充電站自動出發。

- 在預先排定的操作時間內（或使用 [Deactivate schedules (停用排程)] (停用排程) 子選單時的任何時候）使充滿電的割草機器人返回充電站，然後使用 [Start mowing (開始割草)] (開始割草) 選單發出開始指令。如需詳細資料，請參閱「開始割草選單」（第 11 頁）。
- 在 [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) 選單的 [Mower departing points (割草機器人出發點)] (割草機器人出發點) 子選單中暫時登錄出發方式，然後執行測試移動。如需詳細資料，請參閱「選取從充電站出發的方式」（第 18 頁）。

設定引導訊號的主動搜尋期間

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) > [Active search period for guide wire (引導線的主動搜尋期間)] (引導線的主動搜尋期間)

設定割草機器人主動搜尋引導線控制訊號的期間。

注：割草機器人返回充電站時，會偵測引導線發出的訊號，並依照該訊號有效追蹤返回充電站的路徑。

注：若在有效搜尋期間內無法偵測引導線訊號，則操作將切換為大範圍搜尋（包括邊界線訊號），割草機器人會根據偵測到的控制訊號返回充電站。

注：若您未在作業區域內設置引導線，建議將引導訊號的主動搜尋期間設定為「0」（零）。

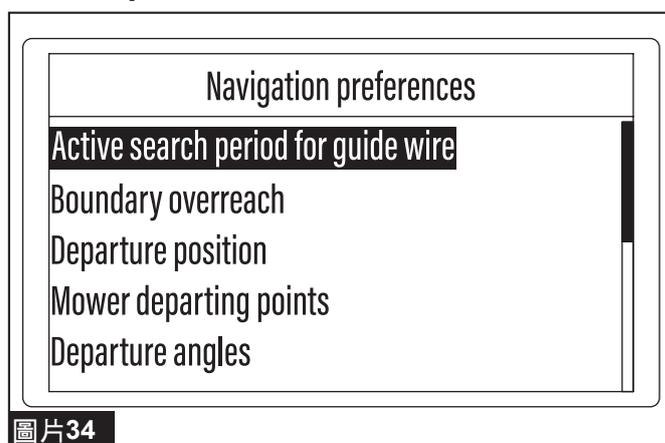
1. 按下控制面板上的 按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

子選單會隨即顯示。

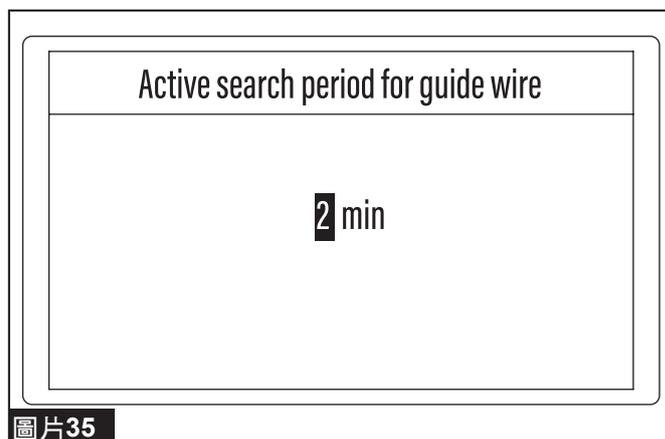
3. 選取 [Active search period for guide wire (引導線的主動搜尋期間)] (引導線的主動搜尋期間)。



圖片34

輸入畫面會隨即顯示。

4. 使用鍵盤輸入所需搜尋區間。



圖片35

注：您可輸入 0 至 10 分鐘的主動搜尋期間。初始設定為 10 分鐘。若輸入的值超過設定範圍，則會自動替換為最大值。

5. 按下 鍵確認輸入。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

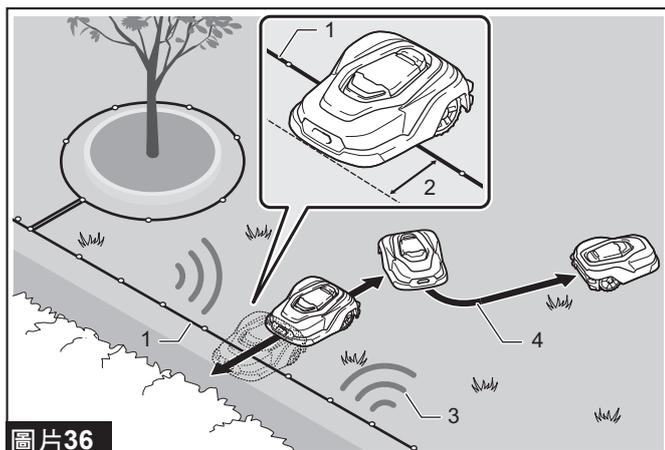
切割邊界附近的草

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) > [Boundary overreach (邊界延伸)] (邊界延伸)

調整割草機器人超出邊界線的距離，以利整齊切割邊界附近的草。

割草機器人在邊界附近移動

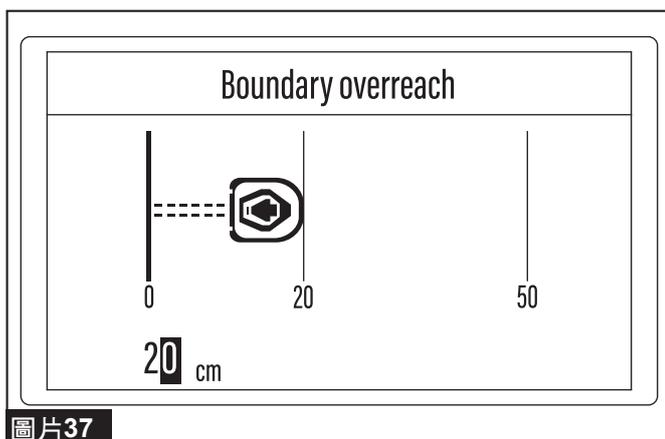
割草機器人靠近設置於割草面積周遭的邊界線時，會偵測到電線訊號並準備更換方向。在設定邊界延伸後，割草機器人會在線外割草到特定距離，然後回到邊界線內、自動轉向並繼續割草。設定適當的邊界延伸後，您可以獲得良好的草坪外觀，不會在邊界附近出現未修剪的草坪。



圖片36

▶ 1. 邊界線 2. 邊界延伸 3. 電線訊號 4. 割草路徑

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Boundary overreach (邊界延伸)] (邊界延伸)。
輸入畫面會隨即顯示。
4. 使用鍵盤輸入割草機器人可越過邊界線的距離。



圖片37

注：您可輸入的延伸距離為 20 至 50 cm。

注：若輸入的值低於設定範圍，則會顯示 [Invalid input. (輸入無效。)] (輸入無效。) 訊息。選取 [OK (確定)] (確定) 然後按下 鍵。輸入畫面會再次顯示。

注：若輸入的值超過設定範圍，則會自動替換為最大值。

5. 按下 鍵確認輸入。
當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

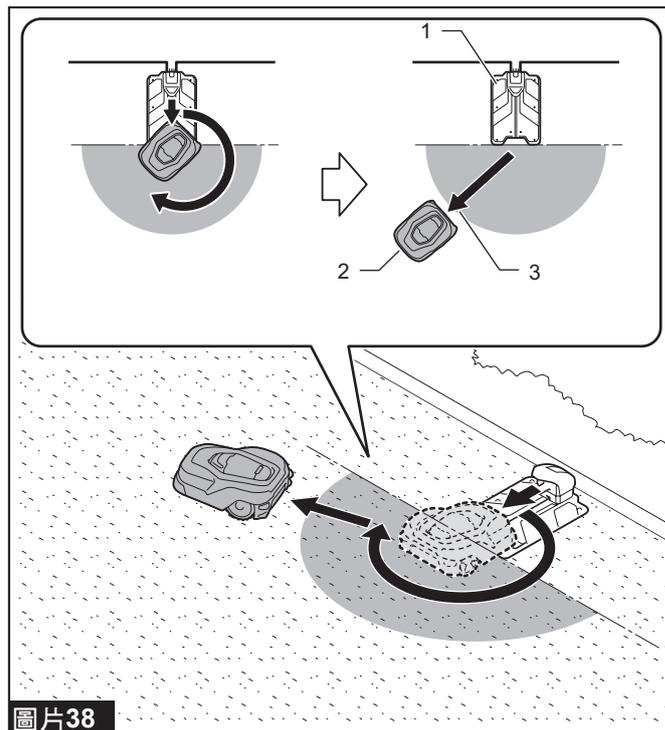
設定到割草起點的移動距離

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) > [Departure position (出發位置)] (出發位置)

設定割草機器人從充電站出發後、開始割草前的移動距離。割草機器人最初離開充電站時不會割草，會移動此處設定的距離長度後，再開始割草。

為什麼需要移動至割草起點？

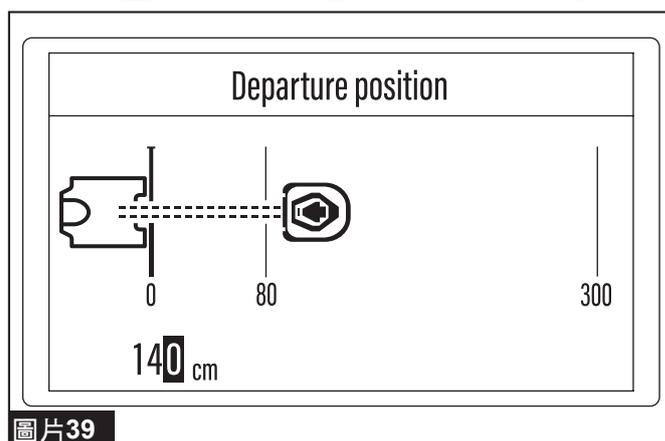
割草機器人從充電站出發後，不會立刻開始割草，而是在離開充電站並移動一段距離後才會開始割草。這是因為設定稍遠的作業起點位置可避免作業路徑重疊或偏差，且能更有效到達難以進入的區域。



圖片38

▶ 1. 充電站 2. 作業起點位置 3. 移動距離

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Departure position (出發位置)] (出發位置)。
輸入畫面會隨即顯示。
4. 使用鍵盤輸入割草機器人在開始割草前要移動的距離。



圖片39

注：您可輸入的出發位置為 80 至 300 cm。

注：若輸入的值低於設定範圍，則會顯示 [Invalid input. (輸入無效。)] (輸入無效。) 訊息。選取 [OK (確定)] (確定) 然後按下 鍵。輸入畫面會再次顯示。

注：若輸入的值超過設定範圍，則會自動替換為最大值。

5. 按下 鍵確認輸入。
當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

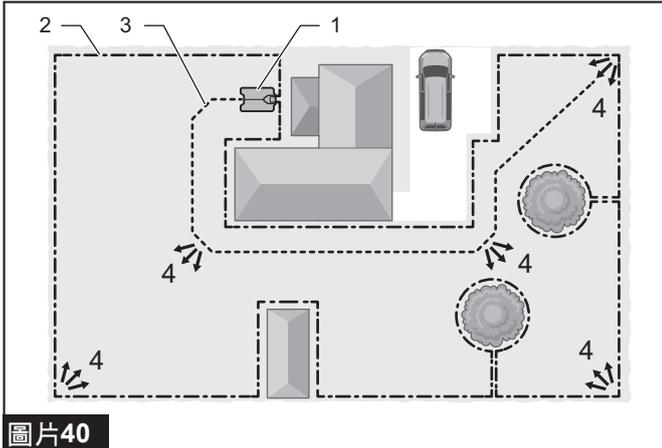
選取從充電站出發的方式

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Navigation preferences (移動喜好設定)**] (移動喜好設定) > [**Mower departing points (割草機器人出發點)**] (割草機器人出發點)

設定割草機器人離開充電站且開始割草的方式。您可登錄多達五種不同的出發方式並調整其執行優先順序，包括從充電站出發後遵循的電線訊號類型以及到割草機器人出發點的移動距離。

巧妙組合多個割草機器人出發點

除了直接從充電站出發開始割草外，割草機器人還可從充電站沿邊界線或引導線離開特定距離，然後從該點開始作業。根據作業區域的形狀和配置組合多種出發方式，可避免作業路徑重疊或偏差，直接到達普通移動難以達到的區域，並在整個區域實現均勻的草坪修剪成果。

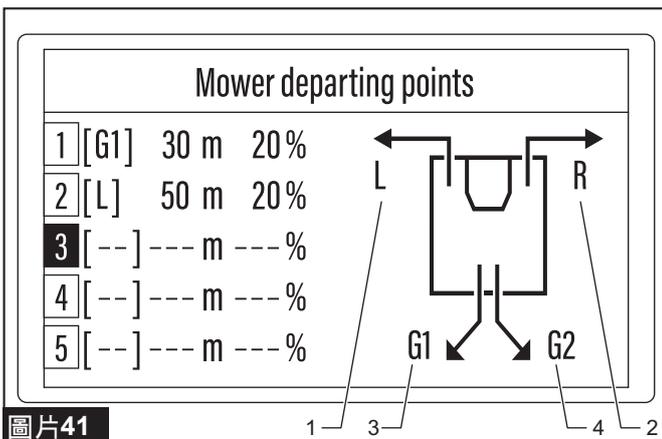


圖片40

► 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線 4. 割草機器人出發點

注意： 將割草機器人接上充電站後，再設定出發方式。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Mower departing points (割草機器人出發點)] (割草機器人出發點)。
選單選取畫面會隨即顯示。
4. 選取要登錄出發方式的設定檔編號。



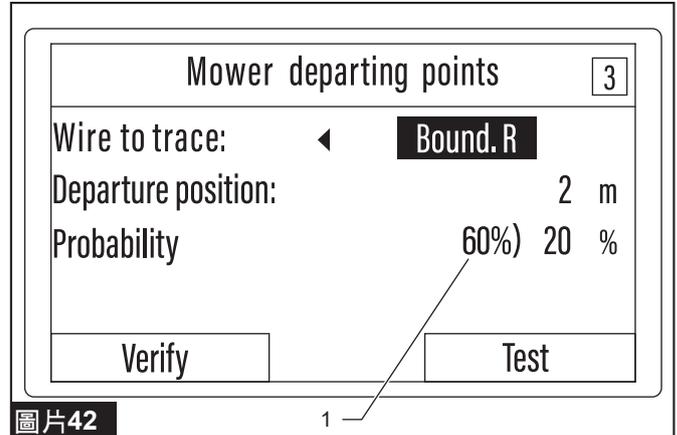
圖片41

► 1. 沿著邊界線向左側前進 2. 沿著邊界線向右側前進 3. 沿著引導線 1 前進 4. 沿著引導線 2 前進

選項選單會隨即顯示。

5. 使用鍵盤在畫面上顯示的選項格式欄位中輸入所需的條件。

選項	詳細說明
Wire to trace: (追蹤電線類型：)	選取割草機器人離開充電站後要追蹤的電線類型。使用 / 鍵顯示所需的電線類型。若要直接離開充電站而不追蹤特定電線，請選取 [--]。
Departure position: (出發位置：)	輸入割草機器人在開始割草作業前離開充電站的距離。您可輸入的距離為 0 至 800 m。
Probability (機率)	以百分比格式輸入執行設定之設定檔的機率。



圖片42

► 1. 可輸入的最大機率值

注： 如果依所示數值設定，則 [Mower departing points (割草機器人出發點)] 的總機率為 60%。對於剩餘 40%，割草機器人直接從充電站出發。當割草機器人直接從充電站出發時，可調整出發角度。如需出發角度的詳細資訊，請參閱「調整從充電站出發的角度」。

注： 每個設定檔可輸入的最大機率值會顯示在機率輸入欄位的左側。輸入的值應等於或小於所顯示的最大值。若輸入的值超過上限範圍，則會自動替換為最大值。

6. 選取 [Test (測試)] (測試) 並執行測試操作後，再登錄設定。

依照畫面上顯示的訊息完成測試操作。

若測試結果不滿意，請重新設定。

注： 若要在測試移動後登錄距離設定，請依照畫面上的指示儲存測試報告。然後在畫面顯示 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功) 訊息後，按下 鍵完成登錄。完成此登錄時，畫面會返回選單選取畫面。

注： 測試移動結束後，割草機器人會自動停在出發點附近。若要重新設定或登錄新的設定檔，請再次將割草機器人手動接上充電站。

注： 若要略過測試移動，請選取 [Verify (確認)] (確認) 並登錄設定。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功) 訊息顯示時，按下 鍵。

7. 重複步驟 (4) 至 (6)，並視需要最多登錄五個設定檔。

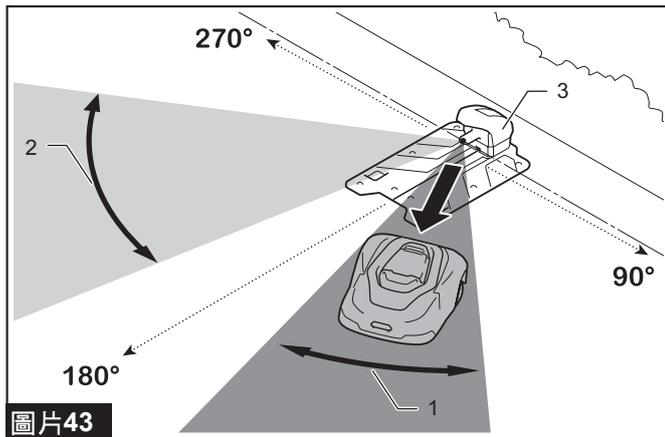
調整從充電站出發的角度

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Navigation preferences (移動喜好設定)**] (移動喜好設定) > [**Departure angles (出發角度)**] (出發角度)

設定割草機器人直接從充電站出發時的出發角度。假設接上接觸點面向充電站的角度為 0° (12 點鐘方向)，您可依照順時鐘方向在 90° (3 點鐘方向) 至 270° (9 點鐘方向) 之間設定兩個出發角度範圍。您可調整各出發角度的執行優先順序。

決定執行優先順序的「機率」是什麼？

設定從充電站出發的出發方式和出發角度時取得的機率，表示割草機器人根據設定內容優先執行操作的可能性百分比。舉例來說，在設定出發角度時，如果針對範圍 1 和 2 輸入 25% 和 75% 的機率，則割草機器人在範圍 1 內以任意角度出發的機率為 25%。

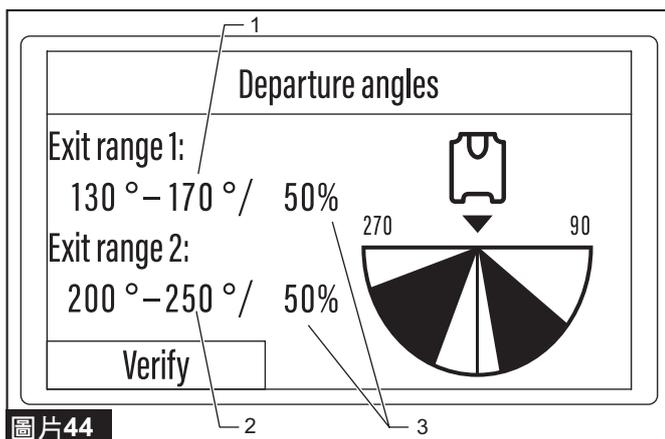


圖片43

► 1. 離開範圍 1 2. 離開範圍 2 3. 充電站

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Departure angles (出發角度)] (出發角度)。
選項選單會隨即顯示。
4. 使用鍵盤在畫面上顯示的選項格式欄位中輸入所需的條件。
離開範圍可設定介於 90° 和 270°。

選項	詳細說明
Exit range 1: (離開範圍 1:)	輸入割草機器人離開充電站後的第一個角度範圍。(您也可以僅設定一個範圍。)
Exit range 2: (離開範圍 2:)	輸入割草機器人離開充電站後的第二個角度範圍。
Probability (機率)	輸入割草機器人在每個設定角度範圍內出發的機率百分比。



圖片44

► 1. 離開範圍 1 (第 1 個範圍) 2. 離開範圍 2 (第 2 個範圍) 3. 機率

設定出發角度

- (1) 使用 鍵反白要設定的角度和機率輸入欄位。
- (2) 使用鍵盤輸入角度和機率。
- (3) 重複步驟 1 和 2，輸入所有輸入欄位。

注：僅輸入 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 時，執行機率會自動設定為 100%。

注：僅輸入 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 時，[Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 的執行機率不可變更。在輸入 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 後開始輸入 [Exit range 2: (離開範圍 2:)] (離開範圍 2:) 時，[Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 的執行機率可供變更。

注：請先完成輸入 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:)，再設定 [Exit range 2: (離開範圍 2:)] (離開範圍 2:)。無法僅輸入 [Exit range 2: (離開範圍 2:)] (離開範圍 2:)。

注：[Exit range 2: (離開範圍 2:)] (離開範圍 2:) 的執行機率會自動計算，因此其與 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 的執行機率總和為 100%。系統會用 100% 減去 [Exit range 1: (離開範圍 1:)] (離開範圍 1:) 的執行機率，剩餘機率會自動顯示為 [Exit range 2: (離開範圍 2:)] (離開範圍 2:) 的執行機率。

5. 選取 [Verify (確認)] (確認) 並登錄設定。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

從充電站設定 [Mower departing points (割草機器人出發點)] 和 [Departure angles (出發角度)] 的範例

舉例來說，若子選單 [Mower departing points (割草機器人出發點)] (割草機器人出發點) 已登錄三個出發方式，且每個方式的機率設定為 20%，則總機率為 60%。剩餘的 40% 機率會分配給子選單 [Departure angles (出發角度)] (出發角度) 設定的出發角度範圍 1 和 2 的執行優先順序。這裡，如果分別輸入 50% 和 50% 作為出發角度範圍 1 和 2 的機率，則剩餘的 40% 機率會各分配 50% 給範圍 1 和 2。因此，依照總機率計算，出發角度 1 和 2 的執行優先順序分別為 20% 和 20%。

因此，割草機器人隨機執行子選單 [Mower departing points (割草機器人出發點)] (割草機器人出發點) 中登錄的三種出發方式和子選單 [Departure angles (出發角度)] (出發角度) 中登錄的兩種出發角度，機率分別各為 20%。

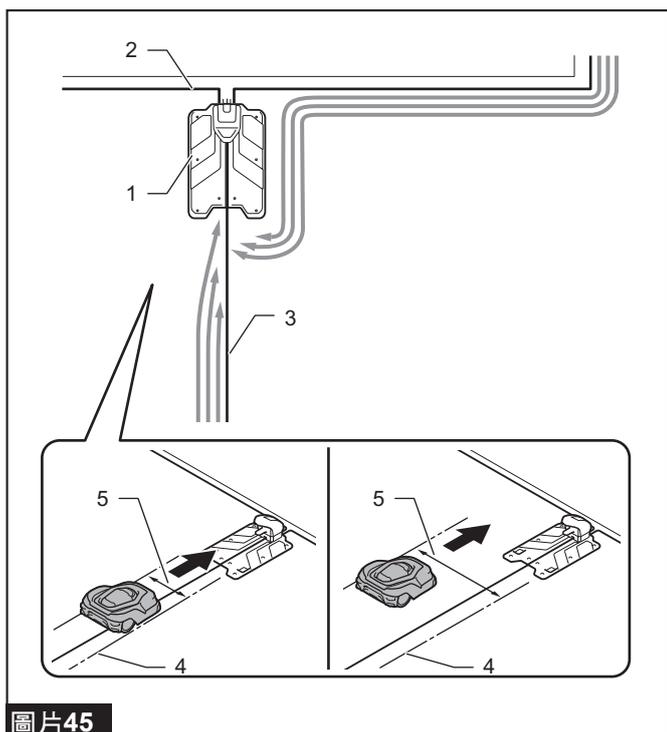
調整偏移移動的寬度

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) > [Line trace offset (線路追蹤偏移)] (線路追蹤偏移)

沿著邊界線和引導線移動時的路徑寬度會在設定範圍內偏移。

什麼是偏移移動？

割草機器人會一邊偵測電線訊號，一邊沿著不同的電線移動。偏移移動會蓄意將此移動路徑從每條參考線路一點一點移開，以免輪子重複經過草坪的相同部分。割草機器人會一邊移動，一邊在設定值範圍內隨機偏移路徑，因此可減少特定路徑上的草坪負擔。



圖片45

- 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線 4. 外緣參考線 5. 偏移移動寬度

注：區域內有狹窄路徑時，應考慮能讓割草機器人通過最大偏移寬度。

1. 按下控制面板上的 按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

子選單會隨即顯示。

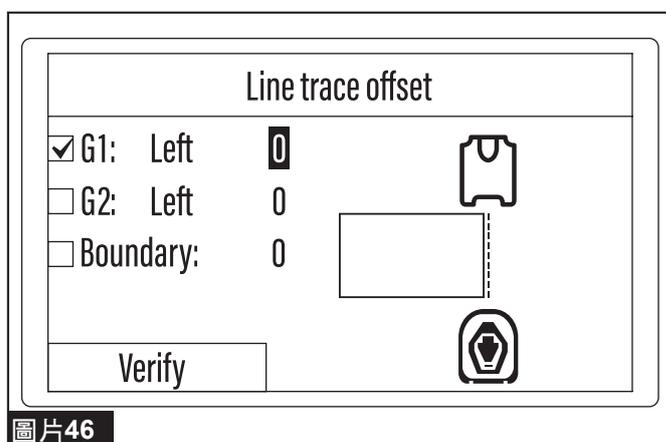
注：若選單未顯示，請使用 / 鍵捲動畫面。

3. 選取 [Line trace offset (線路追蹤偏移)] (線路追蹤偏移)。

選項選單會隨即顯示。

4. 選取要設定偏移路徑之電線名稱的核取方塊。

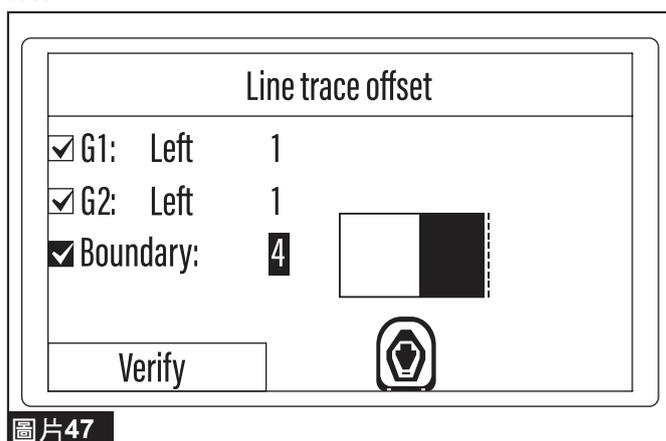
選項	詳細說明
G1:	此選項將會設定相對於第 1 條引導線參考路徑的偏移值。偏移值越大，與參考路徑的偏移範圍就越大。
G2:	此選項將會設定相對於第 2 條引導線參考路徑的偏移值。偏移值越大，與參考路徑的偏移範圍就越大。
Boundary: (邊界:)	此選項將會設定相對於邊界線參考路徑的偏移值。偏移值越大，與參考路徑的偏移範圍就越大。



圖片46

當勾取核取方塊後，偏移輸入欄位會自動反白。

5. 使用鍵盤在畫面上顯示的選項格式欄位中輸入所需的條件。



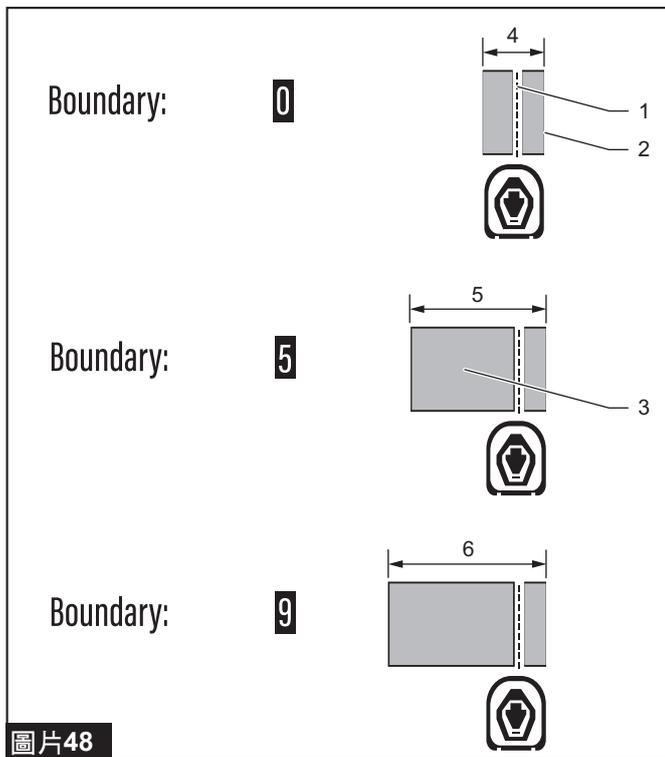
圖片47

您可輸入的偏移值為 0 至 9。下表顯示偏移值的實際移動寬度的約略範圍。表中提供的移動寬度實際範圍可能會因適用環境和其他條件而異。

偏移值與移動寬度對應表

偏移值	移動寬度	偏移值	移動寬度
0	55 cm	5	110 cm
1	90 cm	6	115 cm
2	95 cm	7	120 cm
3	100 cm	8	125 cm
4	105 cm	9	130 cm

移動寬度波動圖



圖片48

- 1. 邊界線 2. 外緣參考線 3. 移動寬度波動範圍 4. 55 cm
5. 110 cm 6. 130 cm

注：割草機器人右側面超出邊界線約 20 cm 的外側線即為外緣參考線。以外緣參考線為零，移動寬度會向內側波動。

6. 選取 [Verify (確認)] (確認) 並登錄設定。
當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

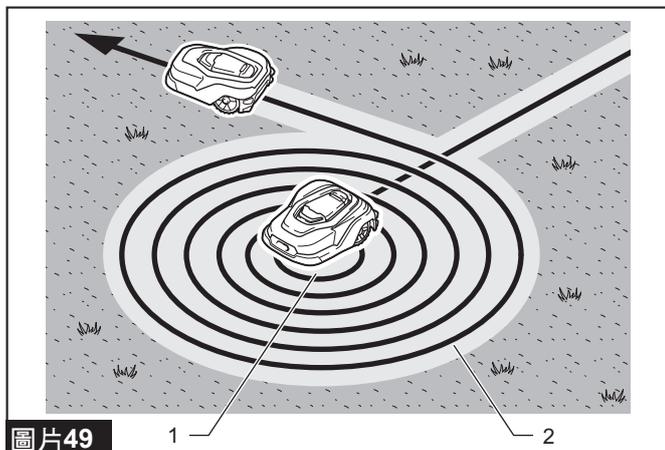
修剪未修剪的草

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Navigation preferences (移動喜好設定)] (移動喜好設定) > [Spiral cutting (螺旋切割)] (螺旋切割)

當割草機器人在割草作業中偵測到草長或草密集等區域時，就會以螺旋模式在該區域中移動，以便密集割草。以螺旋模式修剪草密集的區域，可有效達到整潔的草坪修剪成果。

尋找草密集的区域

割草機器人會在割草時靈敏地偵測草坪的負荷，因此可找到草密集的区域和未修剪的草坪。找到這樣的特定區域時，割草機器人會以螺旋模式從該位置向外移動，並集中修剪草坪，以達到整潔均勻的草坪修剪成果。



圖片49

- 1. 草密集的区域 2. 螺旋路徑

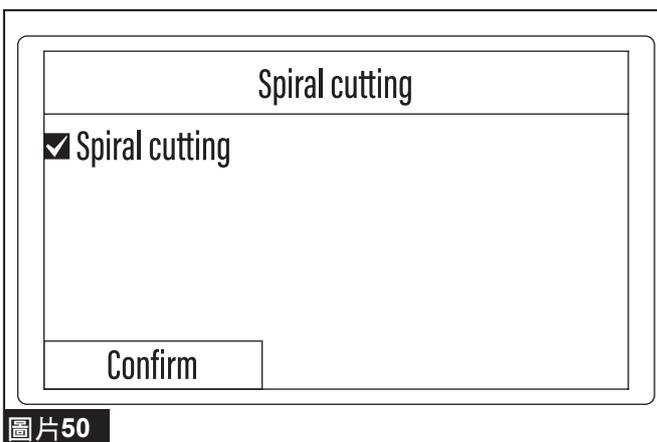
注：割草機器人每次充電後可執行一次螺旋切割。充電完成後，當割草機器人從充電站出發時，會先連續執行正常的割草作業約 30 分鐘。之後，當偵測到密集或未修剪的草地時，操作會切換成以該位置為中心的螺旋切割，然後在密集割草後，再次以正常移動方式繼續割草作業。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。

注：若選單未顯示，請使用 / 鍵捲動畫面。

3. 選取 [Spiral cutting (螺旋切割)] (螺旋切割)。
選項選單會隨即顯示。
4. 選取所需選項。
選取選項前的核取方塊，然後按下 鍵。

選項	詳細說明
Spiral cutting (螺旋切割)	啟用螺旋切割模式。



圖片50

5. 選取 [Confirm (確認)] (確認) 並登錄設定。
當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

安全性喜好設定

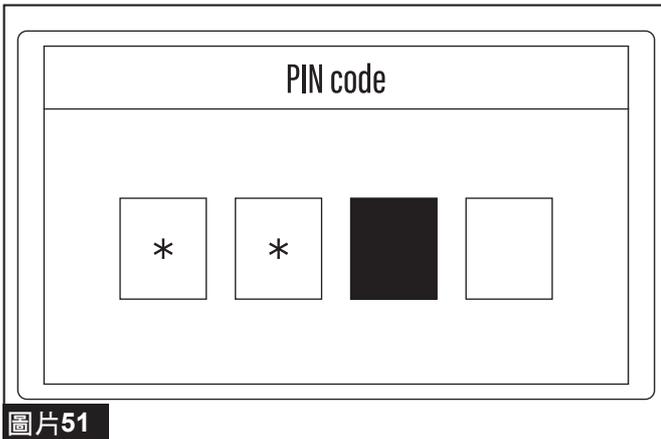
設定警報響起時間

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Security (安全性)] (安全性) > [Alarm duration (警報持續時間)] (警報持續時間)

設定各種通知或發生錯誤時發出警報的持續時間。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
PIN 碼輸入畫面會隨即顯示。

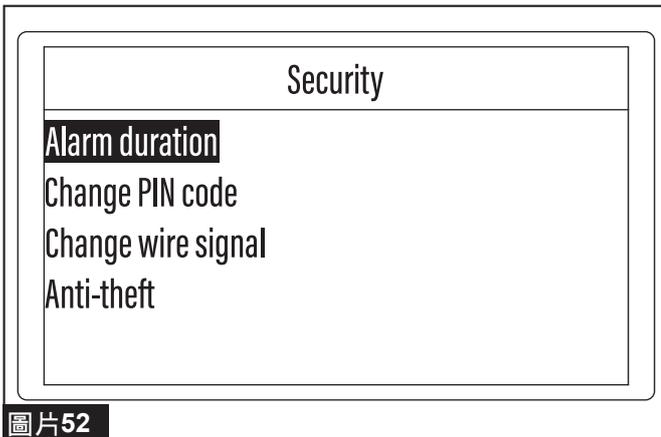
3. 使用鍵盤輸入 PIN 碼。



圖片51

子選單會隨即顯示。

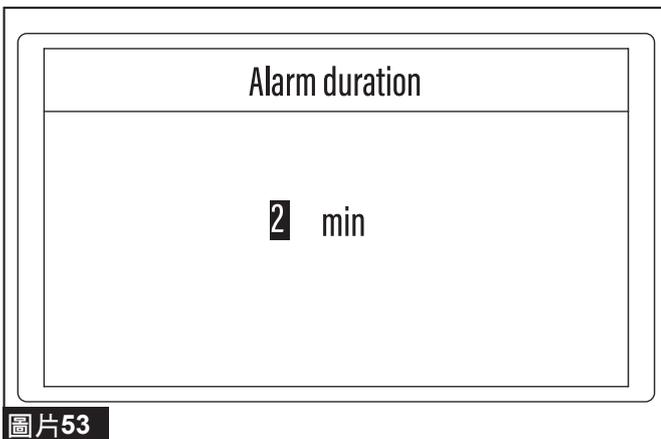
4. 選取 [Alarm duration (警報持續時間)] (警報持續時間)。



圖片52

輸入畫面會隨即顯示。

5. 使用鍵盤輸入所需時間。



圖片53

注：您可輸入 1 至 99 min 的警報持續時間。初始設定值為 10 min。

6. 按下 鍵確認輸入。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

變更 PIN 碼

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Security (安全性)**] (安全性) > [**Change PIN code (變更 PIN 碼)**] (變更 PIN 碼)

這是用於將目前使用的 PIN 碼變更為新密碼。

注：如果忘記 PIN 碼，請聯繫銷售辦事處或當地經銷商。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

PIN 碼輸入畫面會隨即顯示。

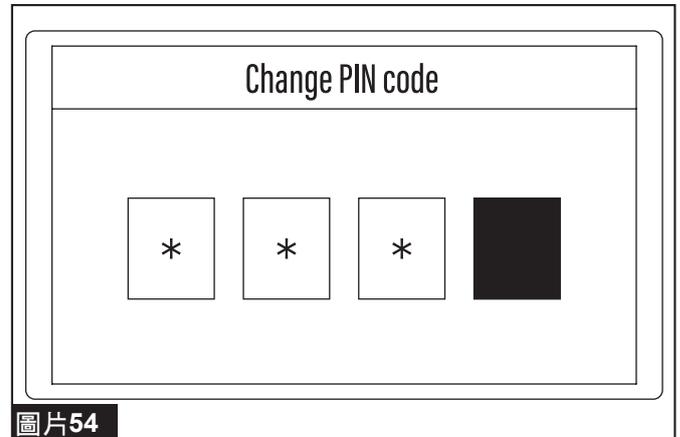
3. 使用鍵盤輸入目前使用的 PIN 碼。

子選單會隨即顯示。

4. 選取 [Change PIN code (變更 PIN 碼)] (變更 PIN 碼)。

輸入畫面會隨即顯示。

5. 使用鍵盤輸入新的 PIN 碼。



圖片54

6. 再次輸入新的 PIN 碼以利確認。

[The PIN code has been changed. (PIN 碼已變更。)] (PIN 碼已變更。) 訊息顯示時，按下 鍵。

避免電線訊號干擾

[**首頁選單**] > [**Main menu (主選單)**] (主選單) > [**Security (安全性)**] (安全性) > [**Change wire signal (變更電線訊號)**] (變更電線訊號)

若受到相鄰作業區域的訊號干擾時，請更換發送電線訊號的頻道。

注意：在更換頻道前，請先將割草機器人接上充電站。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

PIN 碼輸入畫面會隨即顯示。

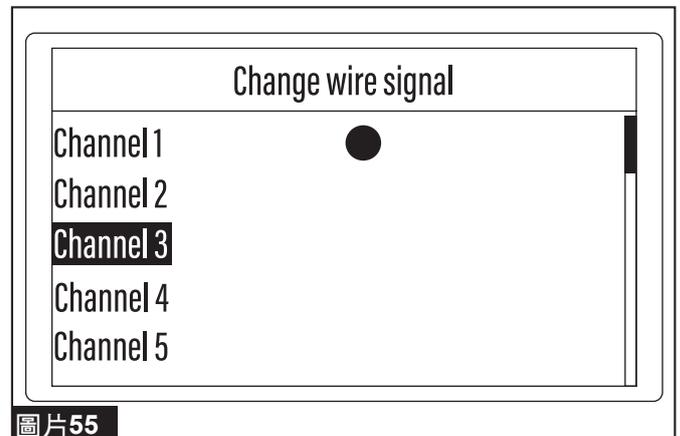
3. 使用鍵盤輸入 PIN 碼。

子選單會隨即顯示。

4. 選取 [Change wire signal (變更電線訊號)] (變更電線訊號)。

選項選單會隨即顯示。

5. 使用鍵盤選取新的頻道編碼。



圖片55

注：目前所使用的頻道編碼旁邊會顯示標記。(初始值為 [Channel 1 (頻道 1)] (頻道 1)。)變更頻道時，選取沒有顯示標記的頻道。

6. 依照畫面上顯示的訊息完成設定。

當 [Dock the mower to the charging station. (將割草機器人接上充電站。)] (將割草機器人接上充電站。) 訊息顯示時，選取 [Confirm (確認)] (確認) 並按下 鍵。

當 [Completed. (完成。)] (完成。) 訊息顯示時，按下 鍵。

防止割草機器人遭竊

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Security (安全性)] (安全性) > [Anti-theft (防盜)] (防盜)

設定操作鎖定和通知功能，以防止割草機器人遭到竊取和不當使用。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

PIN 碼輸入畫面會隨即顯示。

3. 使用鍵盤輸入 PIN 碼。

子選單會隨即顯示。

4. 選取 [Anti-theft (防盜)] (防盜)。

選項選單會隨即顯示。

5. 使用鍵盤在所需選項的核取方塊上打勾。

可選取多個選項。

選項	詳細說明
Stopped: PIN (已停止: PIN 碼)	割草機器人遭到強制停止時，必須輸入 PIN 碼才能重新啟動操作。
Stopped: PIN & Alarm (已停止: PIN 碼與警報)	割草機器人遭到強制停止時，警報會響起，且必須輸入 PIN 碼才能重新啟動操作。
Lifted: PIN & Alarm (抬起: PIN 碼與警報)	割草機器人遭人抬起時，警報會響起，且必須輸入 PIN 碼才能重新啟動操作。
Tilted: PIN & Alarm (傾斜: PIN 碼與警報)	割草機器人傾斜特定角度以上時，警報會響起，且必須輸入 PIN 碼才能重新啟動操作。

6. 選取 [Verify (確認)] (確認) 並登錄設定。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

其他設定

儲存/載入使用者喜好設定

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Save and load preferences (儲存和載入喜好設定)] (儲存和載入喜好設定)

最多可以在設定選單中儲存三個自己建立和自訂的喜好設定，且可隨時載入。這樣就可以依照作業區域和環境使用一系列的使用者喜好設定進行切換。

注：特定項目範圍（如在初始設定畫面設定的日期和時間、PIN 碼等）即無法儲存和載入。

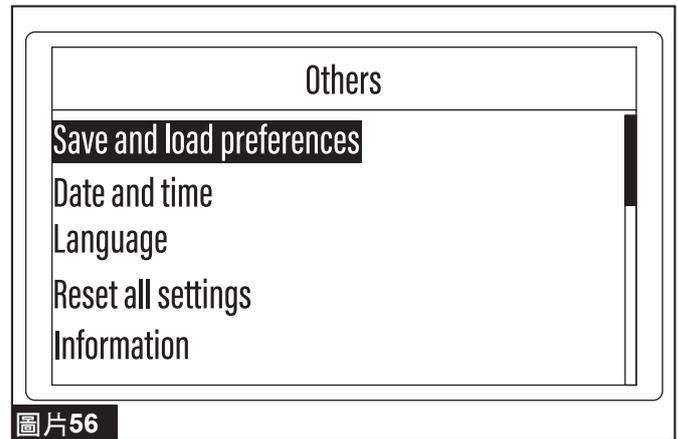
1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

子選單會隨即顯示。

3. 選取 [Save and load preferences (儲存和載入喜好設定)] (儲存和載入喜好設定)。



圖片56

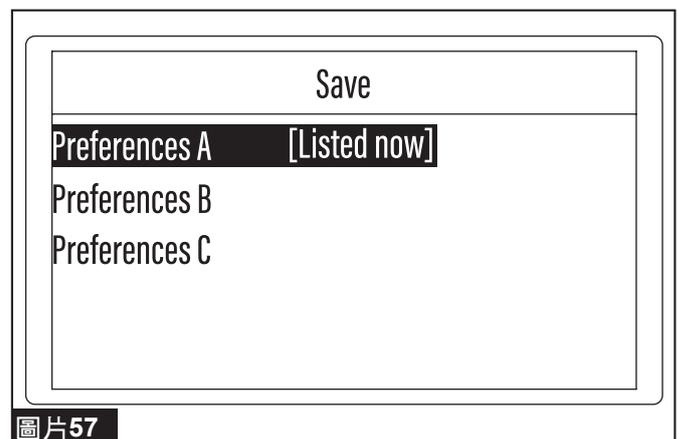
選單選取畫面會隨即顯示。

4. 選取所需選單。

選單	詳細說明
Load (載入)	載入已儲存的的使用者喜好設定。
Save (儲存)	儲存正在使用的的使用者喜好設定。

選項選單會隨即顯示。

5. 選取使用者偏好設定載入來源或儲存目的地選項名稱。



圖片57

注：已登錄的使用者喜好設定選項右側會顯示 [Listed now (立即列出)] ([立即列出])。

6. 依照畫面上顯示的訊息完成設定。

當 [Are you sure? (您確定嗎?)] (您確定嗎?) 訊息顯示時，選取 [Yes (是)] (是)，然後按下 鍵。

變更日期和時間設定

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Date and time (日期和時間)] (日期和時間)

這是用於調整或變更割草機器人所設定的日期和時間。

1. 按下控制面板上的  按鈕。

[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

2. 選取畫面上顯示的 。

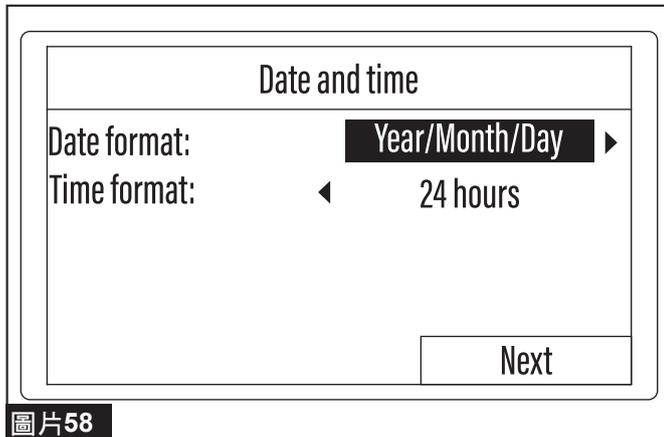
子選單會隨即顯示。

3. 選取 [Date and time (日期和時間)] (日期和時間)。

選單選取畫面會隨即顯示。

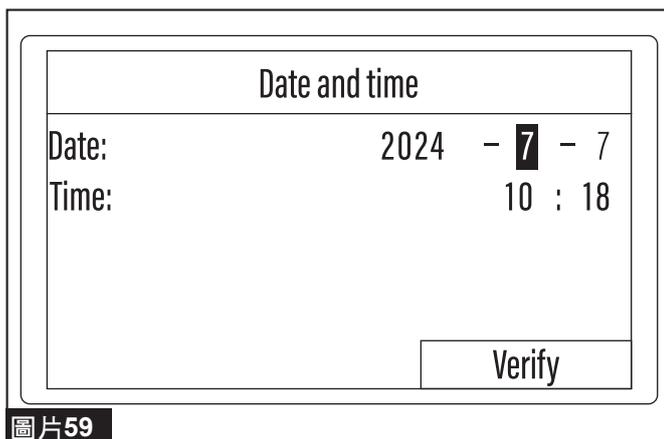
4. 使用 鍵選取所需選單選項。
在畫面上選取並顯示所需格式。

選單	選項詳細資料
Date format: (日期格式):	選取日期格式: [Year/Month/Day (年/月/日)] (年/月/日)、[Month/Day/Year (月/日/年)] (月/日/年) 或 [Day/Month/Year (日/月/年)] (日/月/年)。
Time format: (時間格式):	可在 [12 hours (12 小時制)] (12 小時制) 或 [24 hours (24 小時制)] (24 小時制) 切換時間格式。



圖片58

5. 選取 [Next (下一步)] (下一步)。
日期和時間輸入畫面會隨即顯示。
6. 使用鍵盤輸入所需的日期和時間。



圖片59

輸入日期和時間

- (1) 使用 鍵反白要設定的日期或時間輸入欄位。
- (2) 使用鍵盤輸入年份、月份和日期或時間。
- (3) 重複步驟 1 和 2，輸入所有要變更的輸入欄位。
7. 選取 [Verify (確認)] (確認)。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

變更顯示語言

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Language (語言)] (語言)

這是用於變更 LCD 螢幕的顯示語言。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Language (語言)] (語言)。
語言選取畫面會隨即顯示。

4. 選取所需語言。

語言選取畫面的顯示語言會隨即變更。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

重設使用者喜好設定

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Reset all settings (重設所有設定)] (重設所有設定)

這是用於重設所有已儲存的使用者喜好設定，並將其恢復成初始狀態。

注意： 首次啟動割草機器人時輸入的部分資訊和設定不會重設，如日期、時間及 PIN 碼。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Reset all settings (重設所有設定)] (重設所有設定)。
PIN 碼輸入畫面會隨即顯示。
4. 使用鍵盤輸入 PIN 碼。
5. 依照畫面上顯示的訊息完成設定。

當 [Completed. (完成。)] (完成。) 訊息顯示時，按下 鍵。

瀏覽產品資訊

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Information (資訊)] (資訊)

這會顯示最新的產品資訊，如累積的作業時間和軟體版本資訊。

1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。
3. 選取 [Information (資訊)] (資訊)。

注： 瀏覽資訊後，按下 鍵或 按鈕，即可返回上一層選單畫面。按下 鍵返回 [Others (其他)] (其他) 子選單，或按下 按鈕返回 [Main menu (主選單)] (主選單) 畫面。

管理 LED ON/OFF 時間

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [LED]

這是用於控制割草機器人頂部 LED 燈的亮起及熄滅時間。如需 LED 燈的詳細資訊，請參閱「燈光照明」(第 7 頁)。

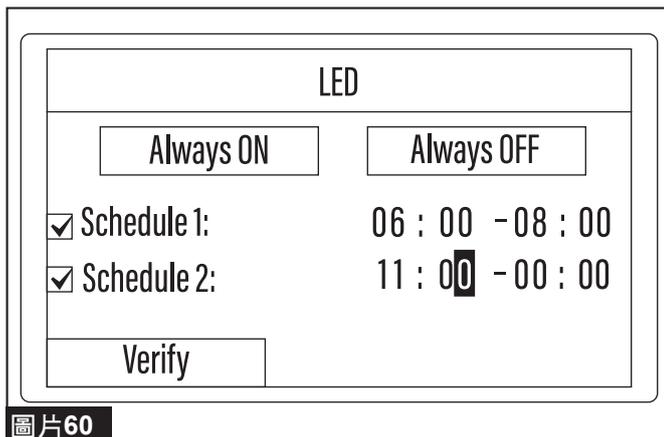
1. 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。
2. 選取畫面上顯示的 。
子選單會隨即顯示。

注： 若選單未顯示，請使用 鍵捲動畫面。

3. 選取 [LED]。
ON/OFF 排程設定畫面會隨即顯示。

4. 選取所需選項。

選項	詳細說明
Always ON (一律 ON)	LED 燈一律 ON。選取此選項時，在 [Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 核取方塊會出現打勾符號，且會顯示 [00:00] - [24:00]。
Always OFF (一律 OFF)	LED 燈一律 OFF。選取此選項時，[Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 和 [Schedule 2: (排程 2:)] (排程 2:) 核取方塊的打勾符號皆會消失，且會顯示 [00:00] - [00:00]。
Schedule 1: (排程 1:)	LED 會在設定時間範圍內 ON。
Schedule 2: (排程 2:)	LED 會在設定時間範圍內 ON。



圖片60

設定排程

- 使用鍵盤在要設定之排程選項的核取方塊上打勾。
- 使用 / / / 鍵反白要設定的小時或分鐘輸入欄位。
- 使用鍵盤輸入時間。
- 重複步驟 2 和 3，輸入所有小時和分鐘輸入欄位。

注意：若要啟用排程設定，務必勾選核取方塊。

注意：輸入至 [Schedule 1: (排程 1:)] (排程 1:) 和 [Schedule 2: (排程 2:)] (排程 2:) 的時間不可重疊。

5. 選取 [Verify (確認)] (確認)。

當 [Saved successfully. (儲存成功。)] (儲存成功。) 訊息顯示時，按下 鍵。

查看運作錯誤的詳細資訊

[首頁選單] > [Main menu (主選單)] (主選單) > [Others (其他)] (其他) > [Error message (錯誤訊息)] (錯誤訊息)

這會顯示最近向割草機器人回報的錯誤訊息 (包括詳細內容)。

- 按下控制面板上的 按鈕。
[Main menu (主選單)] (主選單) 會隨即顯示。

- 選取畫面上顯示的 。

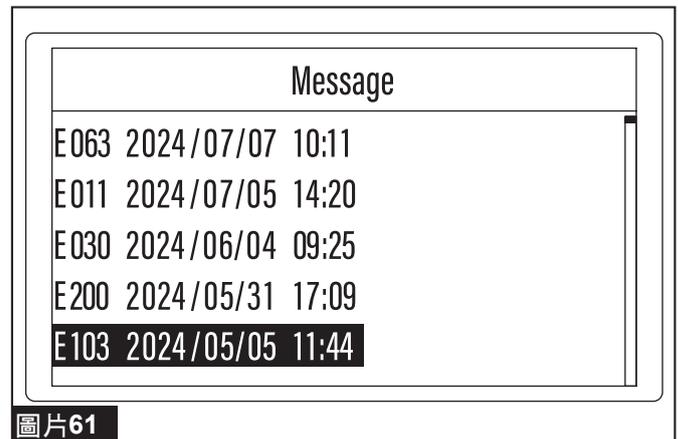
子選單會隨即顯示。

注：若選單未顯示，請使用 / 鍵捲動畫面。

- 選取 [Error message (錯誤訊息)] (錯誤訊息)。

割草機器人會搜尋錯誤資訊，並依照從新到舊的順序顯示已回報的錯誤代碼清單。

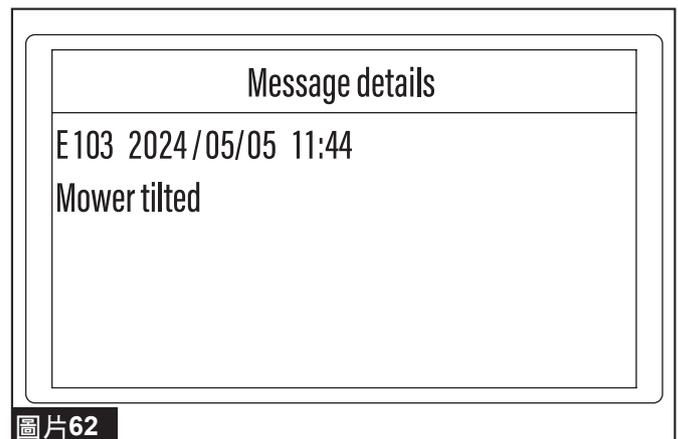
4. 選取錯誤代碼查看詳細資料。



圖片61

錯誤詳細資料畫面會隨即顯示。

5. 查看錯誤發生的日期和時間以及錯誤訊息的內容。



圖片62

注：瀏覽資訊後，按下 鍵或 按鈕，即可返回上一層選單畫面。按下 鍵返回 [Others (其他)] (其他) 子選單，或按下 按鈕返回 [Main menu (主選單)] (主選單) 畫面。

保養

⚠️小心： 進行檢查或保養前，務必確認割草機器人的電源開關已關閉。此外，在保養充電站時，務必將 AC 變壓器從電源插座上拔下。

⚠️小心： 檢查和維護時，務必戴上手套和護目鏡。否則可能導致受傷。

為了保證產品的安全與可靠性，任何維修或其他維修保養工作需由 Makita（牧田）授權的或工廠維修服務中心來進行。務必使用 Makita（牧田）的更換部件。

清潔

注意： 切勿使用汽油、苯、稀釋劑、酒精或類似物品清潔工具。否則可能會導致工具變色、變形或出現裂縫。

注意： 定期清潔本機器。草屑可能會累積在底盤或充電站內。

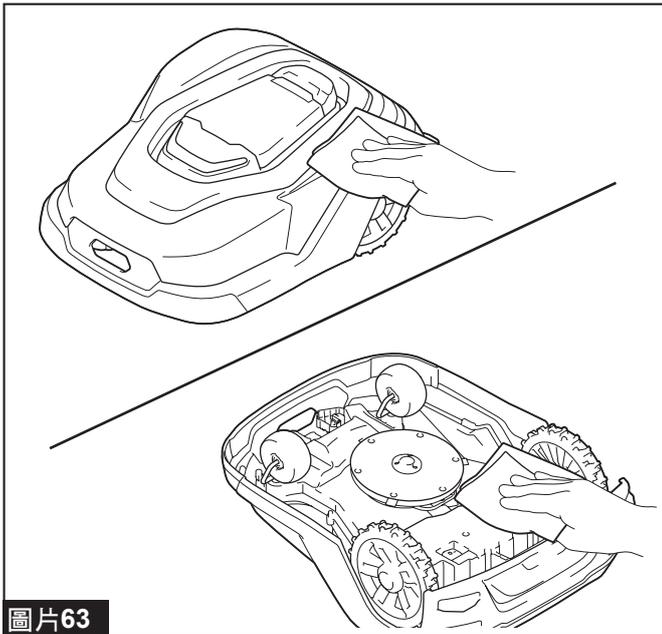
注意： 請勿使用高壓清洗機清洗機器。否則可能會造成損壞或故障。

清潔割草機器人

⚠️小心： 清潔修剪機刀片和周遭區域時，小心不要因刀片而受傷。

⚠️小心： 安裝和拆卸頂蓋時，小心不要讓手或其他物品卡在頂蓋和底盤之間，也不要因頂蓋的邊緣弄傷手。

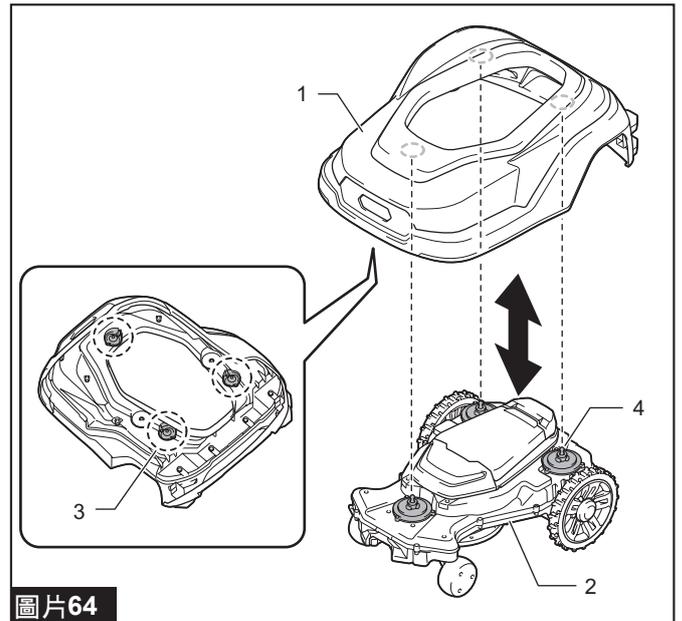
用乾布或沾有稀釋中性清潔劑的布擦拭頂蓋表面和底盤底部。將輪子周圍累積的髒汙和草屑完全擦拭乾淨。



圖片63

注： 若非常髒，請用水清洗。用水清洗後，建議讓機器徹底晾乾後，再重新開始使用。

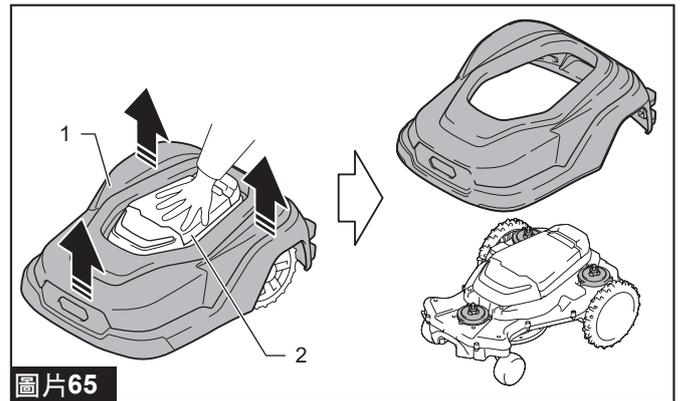
草屑可能會累積在頂蓋和底盤之間。請依照下列程序拆下頂蓋，並清潔底盤上部。



圖片64

► 1. 頂蓋 2. 底盤 3. 橡膠固持器 4. 滑軸

按住顯示蓋，同時將圖中所示的頂蓋部位向上提起並逐一拆開。



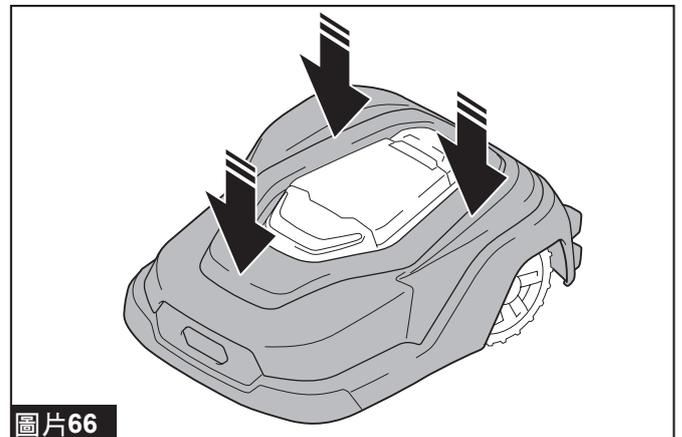
圖片65

► 1. 頂蓋 2. 顯示蓋

注： 確保拆卸頂蓋時周圍沒有障礙物。

注： 頂蓋和底盤會在三個位置穩定連接。用力拉起頂蓋，直到頂蓋內側的橡膠固持器與底盤的滑軸分離。

將頂蓋恢復原狀時，將頂蓋的橡膠固持器與底盤的滑軸對齊，然後用力往下按。

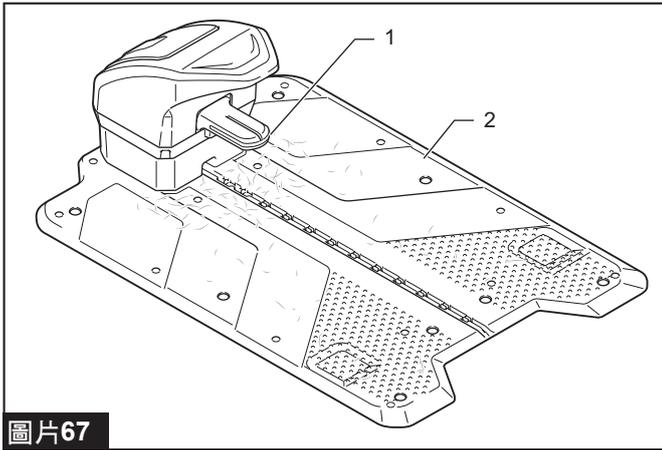


圖片66

注： 抬起頂蓋前方和側邊部位，檢查頂蓋是否正確固定在底盤上。不正確安裝可能會導致感應器偵測失敗。

清潔充電站

清潔充電站的充電端子和充電站基座上累積的髒汙或草屑。



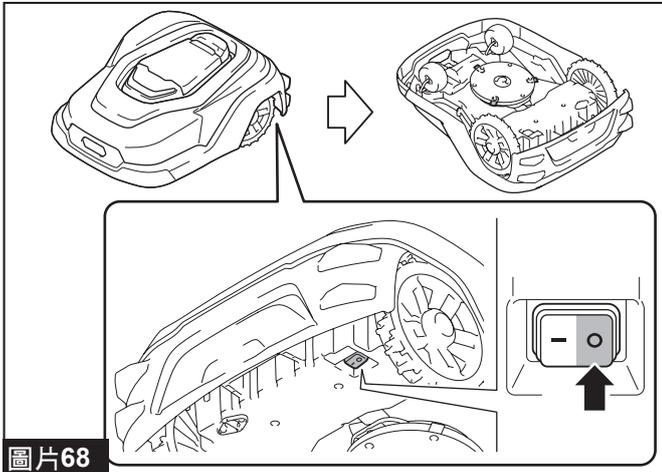
圖片67

► 1. 充電端子 2. 充電站基座

檢查修剪機刀片

依照下方程序，每週檢查一次。

1. 關閉割草機器人的電源開關，並將其倒置。



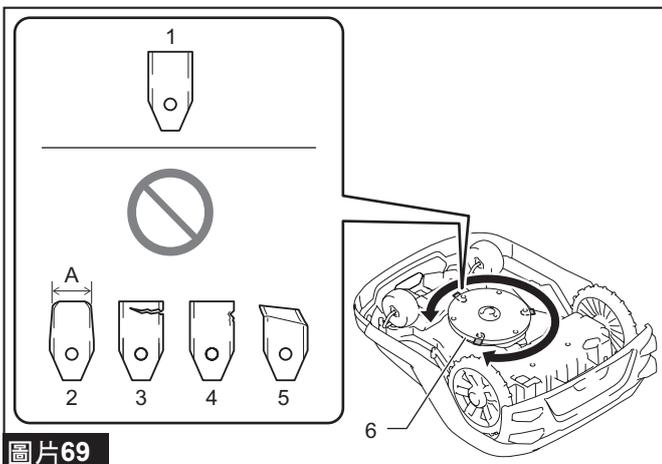
圖片68

2. 檢查修剪機刀片的狀況和刀片基座的旋轉狀況。

請檢查以下各點。

- 刀片基座是否轉動不順暢？
- 修剪機刀片是否過度磨損、破裂、有缺口或彎曲等狀況？

刀片底座和修剪機刀片



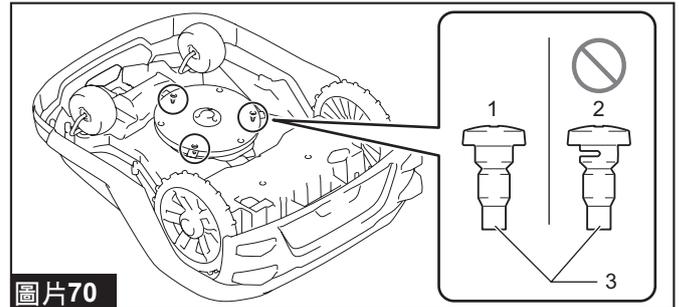
圖片69

► 1. 正常 2. 磨損 (A: 17.5 mm 以下) 3. 破裂 4. 有缺口
5. 彎曲 6. 刀片基座

3. 檢查修剪機刀片固定螺絲的狀況。

依照「更換修剪機刀片」章節（第 27 頁）的程序拆下固定螺絲，並檢查固定螺絲的狀況。

修剪機刀片固定螺絲



圖片70

► 1. 正常 2. 磨損 3. 固定螺絲

注：若每週檢查中未發現特別異常，則可延長檢查間隔時間。

注：修剪機刀片的使用壽命將會因操作環境而異。特別是在以下情況中，將會縮短刀片的使用壽命。

- 割草時間長
- 作業區域寬
- 草徑很厚和葉子
- 青草生長的旺季
- 髒汙、沙子或其他物質黏附在草上

更換修剪機刀片

警告： 依照本手冊所述程序更換修剪機刀片。若使用其他方法更換，可能會導致事故或受傷。

小心： 更換修剪機刀片時，務必戴上護目鏡和手套。

小心： 請在平坦穩定的表面上進行更換作業。

注意：大約每 2 至 6 週更換一次修剪機刀片。更換時機會因割草頻率和草的狀況而異。

注意：共有三個修剪機刀片。請一次更換所有刀片。即使只有一個修剪機刀片損壞，也請一次更換三個刀片。

注意：更換修剪機刀片時需要以下工具。請事先備妥工具。

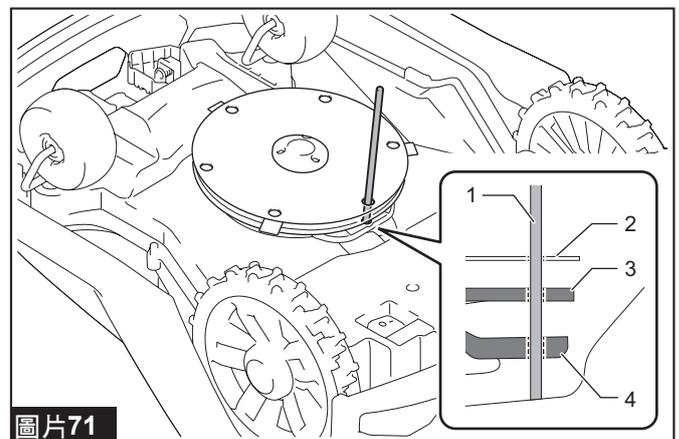
- 螺絲起子（十字）（用於拆卸和安裝刀片）
- $\Phi 6$ mm 金屬棒或長度 160 mm 以上的螺絲起子（用於固定刀片基座）

如果修剪機刀片過度磨損、破裂、有缺口或彎曲等，或者修剪機刀片固定螺絲磨損，請依照以下程序更換。

1. 關閉割草機器人的電源開關，並將其倒置。

2. 固定刀片基座。

將下護板的孔洞對齊刀片基座和刀片保護罩，然後插入金屬棒。若刀片基座不會轉動，表示固定完成。

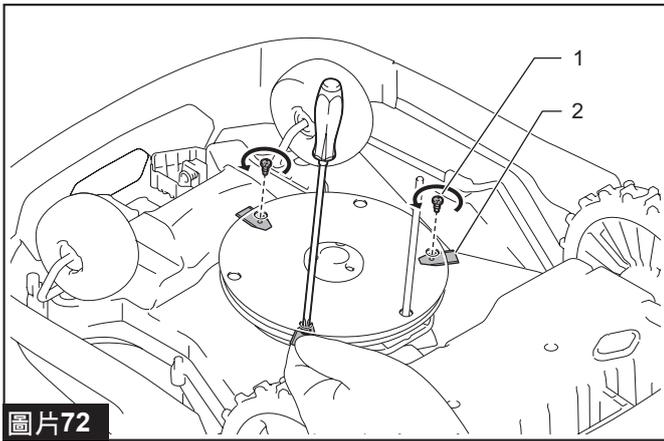


圖片71

► 1. 金屬棒 2. 下護板 3. 刀片基座 4. 刀片保護罩

3. 取下修剪機刀片。

使用十字螺絲起子，將固定修剪機刀片的螺絲取下。

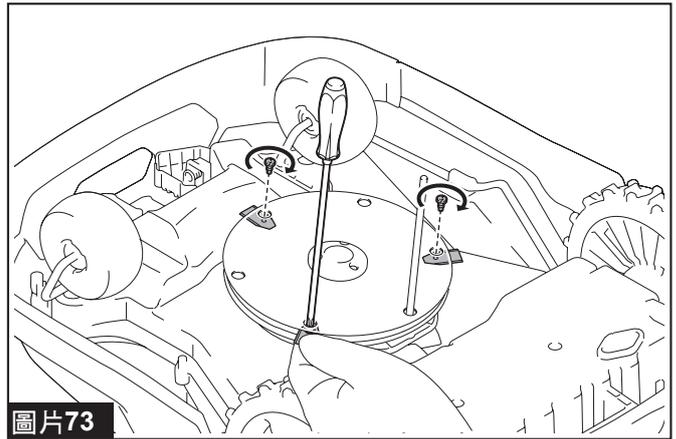


圖片72
► 1. 螺絲 2. 修剪機刀片

注：取下螺絲時，用手指夾住修剪機刀片。否則修剪機刀片可能會掉進頂蓋和底盤之間間隙。

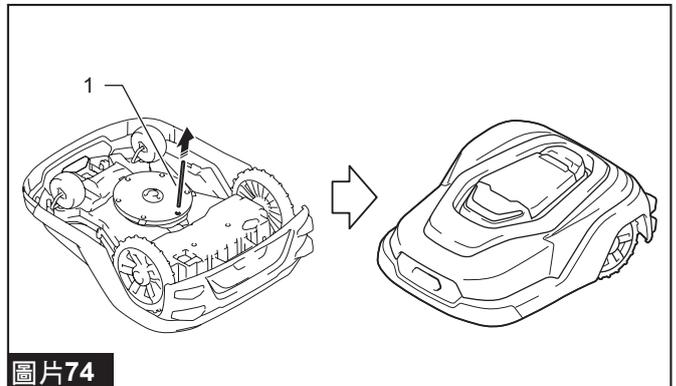
4. 裝上新的修剪機刀片。

使用新的修剪機刀片隨附的螺絲。安裝後，檢查修剪機刀片是否繞螺絲轉動。



圖片73
注意：務必遵守以下事項，以免修剪機刀片脫落。
• 使用修剪機刀片隨附的螺絲。（請勿重複使用取下的螺絲）
• 確實鎖緊螺絲，使其不會鬆開。

5. 將固定刀片基座的金屬棒取下，然後將倒置的割草機器人恢復原狀。



圖片74
► 1. 金屬棒

注：更換修剪機刀片後，請記住在重新啟動時要開啟割草機器人的電源開關。

定期檢查

定期檢查以下各點。

檢查處	檢查項目	應對措施	檢查頻率
割草機器人	修剪機刀片是否有任何異常？	如果割草效果不佳，請關閉電源開關，檢查修剪機刀片是否有磨損、破裂或有缺口，並視需要更換修剪機刀片。	每週一次
	割草機器人是否能穩定行進？	如果割草機器人無法穩定行進，請關閉電源開關，並檢查輪子或軸心是否有損壞，或者輪子或軸心是否有異物卡住，或有垃圾或髒汙堆積。若問題仍未解決，請聯繫我們的銷售辦事處。	每月一次
	是否有產生異音？	若有出現異音，請關閉電源開關，檢查輪子和修剪機刀片的旋轉部分是否有異物卡住。若問題仍未解決，請聯繫我們的銷售辦事處。	每月一次
	是否能正確將機器人接上充電站？	若無法接上，請關閉電源開關，用手移動割草機器人，並檢查是否能正常接上充電站。若無法正常接上，請檢查以下各點。 - 清除輪子附近的障礙物。 - 正確安裝頂蓋。（頂蓋應固定於三處） - 如果充電站下方的地面不平，請將其整平。	每月一次
充電站	充電站指示燈是否亮起綠色？	如果指示燈亮起或閃爍紅色，或熄滅，割草機器人將無法執行割草作業。請檢查以下各點，並採取適當的應對措施。 - AC 變壓器是否已正確連接至電源插座？ - 橡膠絕緣電纜是否已正確連接至 AC 變壓器和充電站？ - 邊界線接頭是否已正確連接至充電站？ - 連接在邊界線上的耦合器是否已正確連接？ - 邊界線是否部分斷裂？	割草機器人的 LED 亮起或閃爍紅色時
	充電站是否已正確固定？	若充電站移動，請使用 6 號六角扳手重新鎖緊螺絲釘。	每週一次
	是否有異物黏在端子上？	部分附著物可能會妨礙正常通訊和充電。請將充電端子和其他端子上的髒汙清理乾淨。	每週一次
	引導線是否突出於充電站基座？	若引導線從充電站基座的溝槽中突出，請重新插入。	每週一次

檢查處	檢查項目	應對措施	檢查頻率
AC 變壓器和橡膠絕緣電纜	電源插頭和連接端子是否確實插到底？	若電源插座或連接端子鬆脫，請重新插入。	每月一次
	電纜是否損壞？	若電纜護套脫落或嚴重損壞，請聯繫我們的銷售辦事處。	每月一次
作業地點	是否有異物存在？	清除可能會損壞修剪機刀片或卡入割草機器人旋轉部件的任何物體。（小石頭、樹枝、垃圾、線狀物等）	每月一次
	作業環境是否有變化？	採取以下應對措施。 - 若草的高度超過 65 mm，請將其修減至該高度以下。 - 清除比草高的雜草。 - 填平任何坑洞或凹陷處，平整局部不均的地方。 - 若有深坑或積雪，請勿使用本產品。	每月一次
	邊界線和引導線的設置是否有異常？	若電線從地面浮起，請重新用釘子固定。	每月一次

旺季結束後的處理方式

割草季結束後，請將下列部件從安裝處取下，並將其存放在室內。

- 割草機器人
- 充電站
- AC 變壓器
- 橡膠絕緣電纜

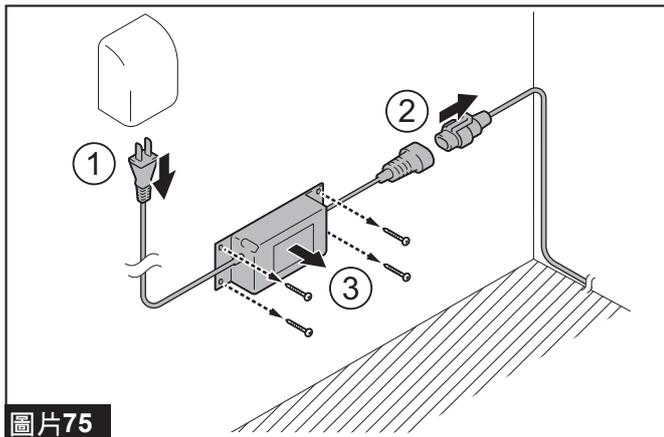
注意： 存放割草機器人前，請先為其充電。

注： 邊界線和引導線可以保留設置狀態。

存放割草機器人和充電站前，請先將其清洗乾淨。此外，請依照下列程序拆卸各部件。

取下 AC 變壓器

1. 將 AC 變壓器的插頭從電源插座上拔下。
2. 取下橡膠絕緣電纜。
3. 若 AC 變壓器固定於牆面上，請將其從牆上取下。



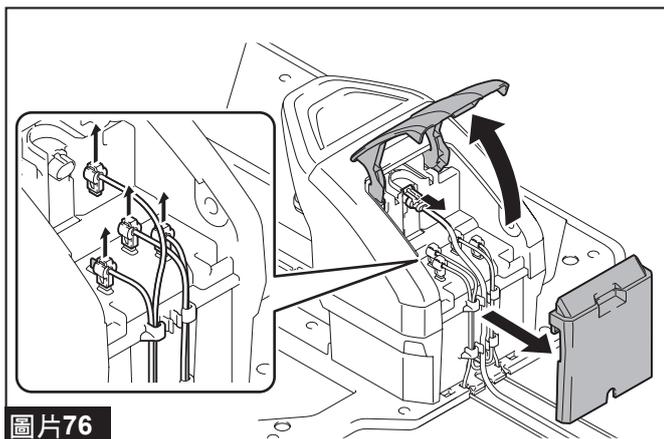
圖片75

注： 依照圖示中的數字順序取下 AC 變壓器。

拆下充電站

⚠️小心： 執行作業時，請配戴手套。

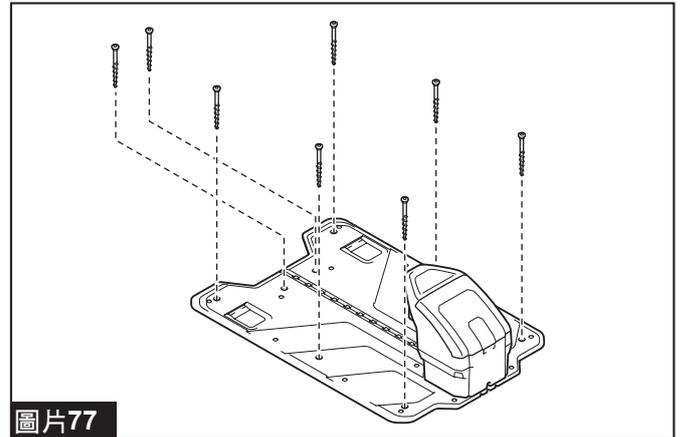
1. 開啟充電站護蓋，並取下橡膠絕緣電纜。



圖片76

2. 拉出邊界線和引導線端子，將每根電線從充電站取下。

3. 使用 6 號六角扳手將充電站基座的螺絲釘取下。



圖片77

存放

注意： 存放割草機器人時，務必關閉電源開關。

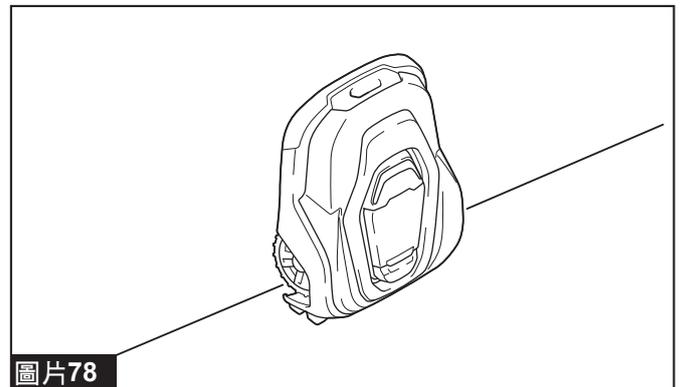
注意： 用乾布等物品將充電站、電線和纜線的端子部位擦拭乾淨，再進行存放。存放時若有髒汙黏附，可能會造成生鏽或腐蝕。

注意： 將用於固定充電站和 AC 變壓器的螺絲放入袋子或其他容器中，並小心存放，以免遺失。

存放地點應符合以下條件。

- 平坦穩定的地方
- 避免陽光直射且不會暴露在雨雪中的地方
- 溼度較低的地方
- 兒童無法觸及的地方

注： 如圖所示，割草機器人可直立存放。直立存放時，也請選擇平坦穩定的地方。



圖片78

處置本產品時

處置本產品時，請遵守當地法規並正確處置個別部件。

⚠️警告： 割草機器人內含電池。處置本產品時，請取出電池單獨處理。未單獨處理電池可能會因破裂、起火或冒煙而導致事故或受傷。

⚠️警告： 雙手潮溼時，請勿進行操作。這麼做可能會造成觸電。

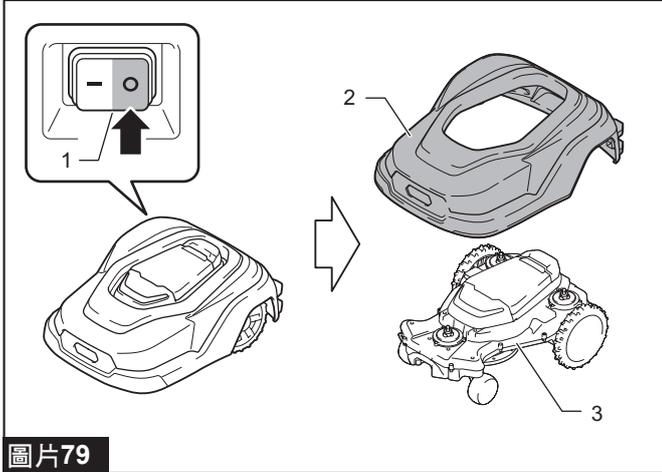
⚠️小心： 作業時請配戴手套。

注： 若要取下電池，則必須拆解底盤。準備十字螺絲起子。

取出電池

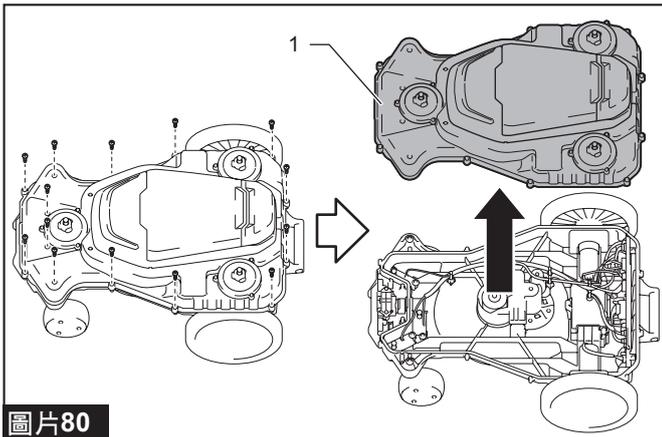
注意： 僅可在處置本產品時才可取出電池。

1. 關閉割草机器人的電源開關。
2. 取下頂蓋。



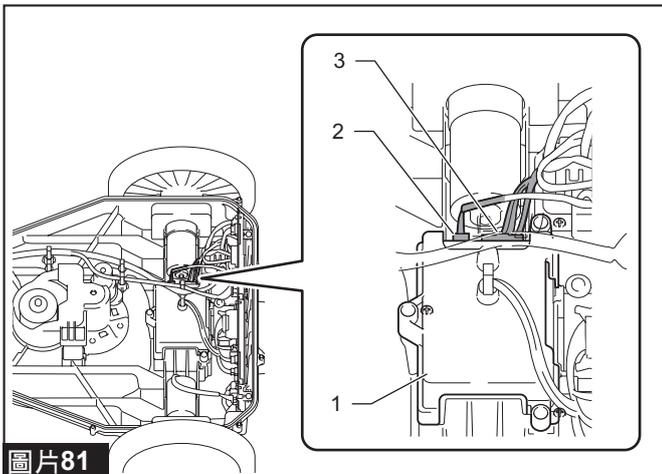
- 1. 電源開關 2. 頂蓋 3. 底盤

3. 鬆開底盤上部的 14 支螺絲，並取下上外殼。



- 1. 上外殼

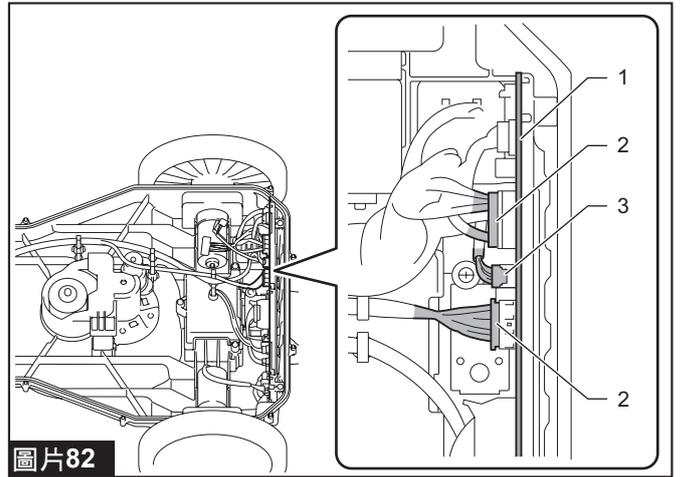
4. 將連接至電池的 2 個接頭中斷連接。



- 1. 電池蓋 2. 接頭（小） 3. 接頭（大）

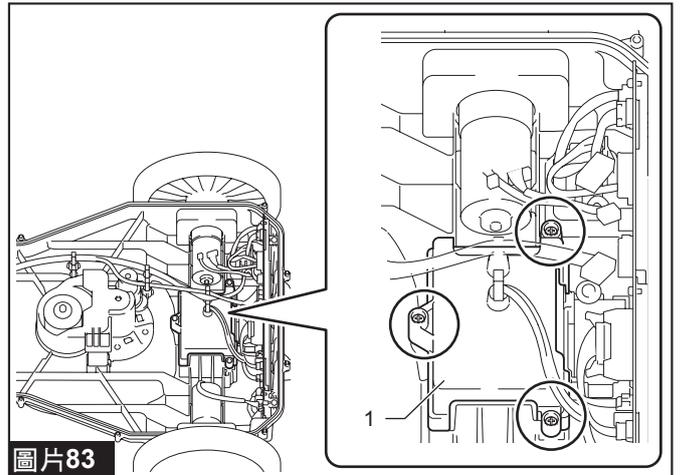
注： 若難以執行此程序，請將連接至上外殼的接頭取下。

5. 將連接至主板的 3 個接頭中斷連接。



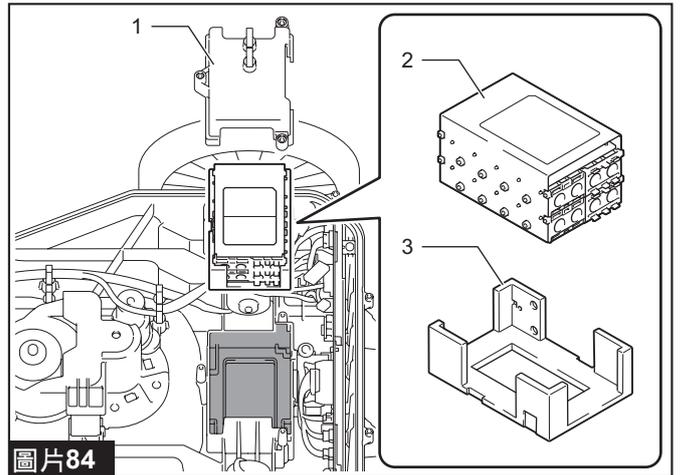
- 1. 主板 2. 接頭（大） 3. 接頭（小）

6. 取下 3 支電池蓋螺絲。



- 1. 電池蓋

7. 取下電池蓋，然後將電池連同減震墊取出。



- 1. 電池蓋 2. 電池 3. 減震墊

8. 將電池從減震墊上取下。
處置電池時，請遵守當地法規。

⚠️小心： 請勿拆解已取下的電池。

保護系統

保護系統和錯誤指示

割草機器人配備保護系統。錯誤發生時，保護系統會啟動且所有馬達會自動停止。錯誤的詳細資訊會連同錯誤代碼顯示在 LCD 螢幕上。

代碼	錯誤詳細資訊	原因	動作
E012	右輪馬達問題	雜草或樹枝等異物會阻礙輪子轉動，或驅動馬達因重複碰撞而過載。	檢查輪子並清除異物。同時檢查操作區域是否符合使用說明書中規定的適用環境。請於一段時間後再重新啟動機器。
E013	左輪馬達問題		
E020	刀片馬達過載	刀片馬達因某些原因過載。例如：雜草或樹枝等異物妨礙刀片基座轉動。	檢查刀片基座周圍並清除異物。請於一段時間後再重新啟動機器。
E021	刀片馬達問題		
E030	切割高度馬達過載	切割高度馬達因某些原因過載。例如：雜草或樹枝等異物妨礙切割高度調整機構移動。	檢查切割高度調整機構並清除異物。
E031	切割高度馬達問題		
E040	無電線訊號	AC 變壓器、橡膠絕緣電纜或邊界線連接不良或損壞。	檢查充電站指示燈。 綠色／恆亮：請聯繫經銷商或銷售辦事處。 紅色／閃爍：請檢查邊界線並重新連接。若有發現任何損壞，請換新。 熄滅：檢查 AC 變壓器和橡膠絕緣電纜，並重新連接。若有發現任何損壞，請換新。
		機器和充電站的頻道編碼不相同。	在 [Security (安全性)] (安全性) 選單中適當變更電線訊號的頻道編碼。
		機器與邊界線的距離太遠。	重新設置邊界線，使整個作業區域與邊界線的距離在 35 m 內。
		訊號受到周圍金屬物體（柵欄、鋼筋）和其他裝置的干擾而中斷。	利用增加作業區域內的孤島數量、縮小作業區域等方法，提高作業區域內的訊號強度。
E041	作業區域外	邊界線連接或設置不正確。例如：邊界線交錯，或機器因坡度過高而超出作業區域。	檢查邊界線是否正確設置並確實連接至充電站。 如需設置方式，請參閱設定指南中的「設置邊界線」章節。
		訊號受到周圍金屬物體（柵欄、鋼筋）和其他裝置的干擾而中斷。	利用增加作業區域內的孤島數量、縮小作業區域等方法，提高作業區域內的訊號強度。
		受到附近其他產品的訊號干擾。	在 [Security (安全性)] (安全性) 選單中適當變更電線訊號的頻道編碼。接著重新設置邊界線，使兩條邊界線的距離超過 1 m 以上。
E051	暫時性問題	機器溫度過高，或「STOP」按鈕在發出割草指令後仍處於啟動狀態。	請於一段時間後重新啟動機器，或在發出割草指令後關閉顯示蓋釋放「STOP」按鈕。
E060	電池沒電	機器找不到充電站。	檢查邊界線和引導線的設置狀況。 如需設置方式，請參閱設定指南中的「設置邊界線與引導線」章節。
		在子區域中運作時，割草選項會設定為 [Auto mowing (自動割草)] (自動割草)。	在子區域中運作時，請將割草選項設定為 [Mowing without charging (不充電割草)] (不充電割草)。在子區域中作業時，機器無法返回充電站。
		電池電力已耗盡。	將機器接上充電站進行充電。
E064	電池電量低	電池過度放電。 電池電力已耗盡。	若問題仍無法解決，請聯繫經銷商或銷售辦事處。
E080	電子裝置問題	產品的電子裝置或韌體出現暫時性問題。	重新啟動機器。 若問題仍無法解決，請聯繫經銷商或銷售辦事處。
E100	卡住	後輪因泥濘狀態而打轉。	將地面撫平或使用邊界線限制作業區域，避免後輪打轉。
E101	接合問題	機器無法接上充電站，或充電站發生錯誤。	清潔各端子。充電站有傾斜或歪斜，請將其放平。若充電站指示燈亮紅燈，請拔下插頭，稍待片刻，然後重新啟動充電站。
E102	倒置	機器嚴重傾斜或翻覆。	將機器姿勢擺正。
E103	割草機器人傾斜	機器傾斜角度超出可接受範圍。	將機器移至平坦區域。重新設置邊界線，使作業區域內不含大斜坡。
E104	機器人遭抬起	抬起感應器會因為機器撞擊或碾上障礙物而啟動。	使障礙物與作業區域保持距離，然後重新啟動機器。

代碼	錯誤詳細資訊	原因	動作
E105	碰撞感應器問題	頂蓋無法回到標準位置。	若機器接觸到障礙物，請將機器從障礙物取下。清除頂蓋和底盤之間的灰塵或異物，確保頂蓋可在滑軸周圍任意移動。 請聯繫經銷商或銷售辦事處。
E200	線圈感應器問題	電線感應器接觸不良或故障。	
E201	傾斜感應器問題	無法與傾斜感應器進行通訊。	
E202	停止開關問題	「STOP」按鈕的可靠性下降。	
E203	IMU 感應器問題	無法與 IMU 感應器進行通訊。	
E204	切割高度感應器問題	抬起機構感應器接觸不良或故障，有連接錯誤。	
E206	抬起感應器問題	抬起感應器的可靠性下降。	

疑難排解

若您認為有故障

在請求維修或詢問前，請確認下列各點是否適用。

異常狀態	可能原因（故障）	糾正措施
LCD 螢幕沒有顯示。	割草機器人的電源是否關閉？	開啟割草機器人的電源。（請參閱「開啟／關閉電源」章節。）
割草機器人無法啟動。	割草機器人是否發生錯誤？（LED 是否閃爍紅色？）	割草機器人在錯誤發生期間不會啟動。檢查錯誤代碼。（請參閱「保護系統」章節。）
	充電站是否發生錯誤？	檢查充電站指示燈。關於糾正措施，請參閱「開始割草」章節。
	邊界線可能受損。	檢查充電站指示燈。關於糾正措施，請參閱「開始割草」章節。
割草機器人無法接上充電站。	充電站變形。	請將充電站穩固放於平坦表面上。 如需安裝充電站的相關資訊，請參閱設定指南中的「放置充電站」章節。
	引導線未從充電站筆直設置，或設置距離不正確。	將引導線以直線方式安裝，且至少與充電站距離 2 公尺。 如需設置引導線的相關資訊，請參閱設定指南中的「引導線設置情況」章節。
	引導線未正確固定在充電站上。	將引導線固定在充電站基座的中央溝槽內。 如需設置引導線的相關資訊，請參閱設定指南中的「設置引導線」章節。
割草機器人未返回充電站。	割草機器人位於引導訊號的主動搜尋期間，因此不會隨著邊界訊號返回。	若引導線未設置，請將引導線的主動搜尋期間設定為 0 分鐘。 如需設定程序，請參閱「設定引導訊號的主動搜尋期間」章節。
	變更作業區域後，割草機器人未離開充電站。	讓割草機器人離開充電站，並使其將周圍磁場儲存在記憶體中。 如需設定程序，請參閱「移動喜好設定」章節。
	在充電站附近設置的邊界線不正確，因此割草機器人無法利用邊界訊號返回。	在充電站兩側設置 1.5 m 的筆直邊界線。 如需設置邊界線的相關資訊，請參閱設定指南中的「設置邊界線」章節。
電池電量用盡，但停駐在充電站時未充電。	若電池完全放電，則需一段時間後才會開始為電池充電。	在主電源開啟時將割草機器人接上充電站，然後等待一段時間，直到充電開始為止。若問題仍無法解決，請聯繫銷售辦事處或當地經銷商。
割草機器人長時間停留在充電站，無法開始割草。	顯示蓋已關閉，但未按下開始割草按鈕。	按下開始割草按鈕後，關閉顯示蓋。如需說明，請參閱「開始割草」章節。
	割草機器人返回充電站後處於待機狀態。	請在充電後查看操作選項。 如需說明，請參閱「停駐喜好設定」章節。
	電池溫度過高或過低時，割草機器人不會運作。	請於一段時間後再重新啟動割草機器人。
異常振動／雜音	修剪機刀片受損。	檢查修剪機刀片的狀況，並更換新刀片和螺絲。 如需更換方法，請參閱「更換修剪機刀片」章節。
	有異物卡在修剪機刀片裡。	檢查修剪機刀片周圍的部件，並清除任何異物。
割草機器人在非預定的時間／日期運作。	割草機器人的日期和時間不正確。	檢查割草機器人的日期和時間。 如需設定排程的方法，請參閱「變更日期和時間設定」章節。
	意外設定了排定割草。	請變更割草排程。 如需說明，請參閱「排定割草」章節。
割草機器人會行進，但切割刀片馬達不會旋轉。	割草機器人才剛開始移動，或正要返回充電站。	當割草機器人剛開始移動或正要返回充電站時，刀片馬達不會旋轉。

異常狀態	可能原因（故障）	糾正措施
割草時間短	修剪機刀片已磨損，切割刀片馬達的負載增加。 電池壽命即將結束。	更換修剪機刀片。 如需更換方法，請參閱「 更換修剪機刀片 」章節。 請聯繫銷售辦事處或當地經銷商。
割草時間和充電時間短	電池壽命即將結束。	請聯繫銷售辦事處或當地經銷商。
草坪修剪不均	割草排程過短，無法修剪整個作業區域。 修剪機刀片已磨損，切割刀片馬達的負載增加。 草坪的草太長，不適用於設定的切割高度。 雜草、樹枝或其他異物會阻礙刀片基座或輪子旋轉。	減少作業面積，或延長排程。 如需說明，請參閱「 排定割草 」章節。 更換修剪機刀片。 如需更換方法，請參閱「 更換修剪機刀片 」章節。 變更切割高度，或事先將草坪修剪至 65 mm 以下。 如需配置方法，請參閱「 確定切割高度 」章節。 檢查刀片基座或輪子並清除異物。
草坪上有凹槽形成。	割草機器人會在特定路徑上重複行進。	調整偏移移動的寬度。 如需配置方法，請參閱「 調整偏移移動的寬度 」章節。
無法沿著路徑行進。	路徑寬度較窄。	路徑寬度必須至少 150 cm。 如需設置邊界線的相關資訊，請參閱設定指南中的「 邊界線設置情況 」章節。
割草機器人無法越過進出孤島的邊界線。	進出孤島的兩條邊界線距離不夠相近。	請將進出孤島的兩條邊界線靠攏 (0 cm)。 如需設置邊界線的相關資訊，請參閱設定指南中的「 設置邊界線 」章節。
螺旋切割不會作用。	正常割草操作尚未超過 30 分鐘。	正常修剪草坪約 30 分鐘後，機器人偵測到草密集的区域時，就會開始進行螺旋切割。 如需詳細資訊，請參閱「 修剪未修剪的草 」章節。
忘記 PIN 碼。	-	請聯繫經銷商或銷售辦事處。

Makita Europe N.V.

Jan-Baptist Vinkstraat 2, 3070 Kortenberg, Belgium

Makita Corporation

3-11-8, Sumiyoshi-cho, Anjo, Aichi 446-8502 Japan

www.makita.com



885A53-129
ZHTW
20240305