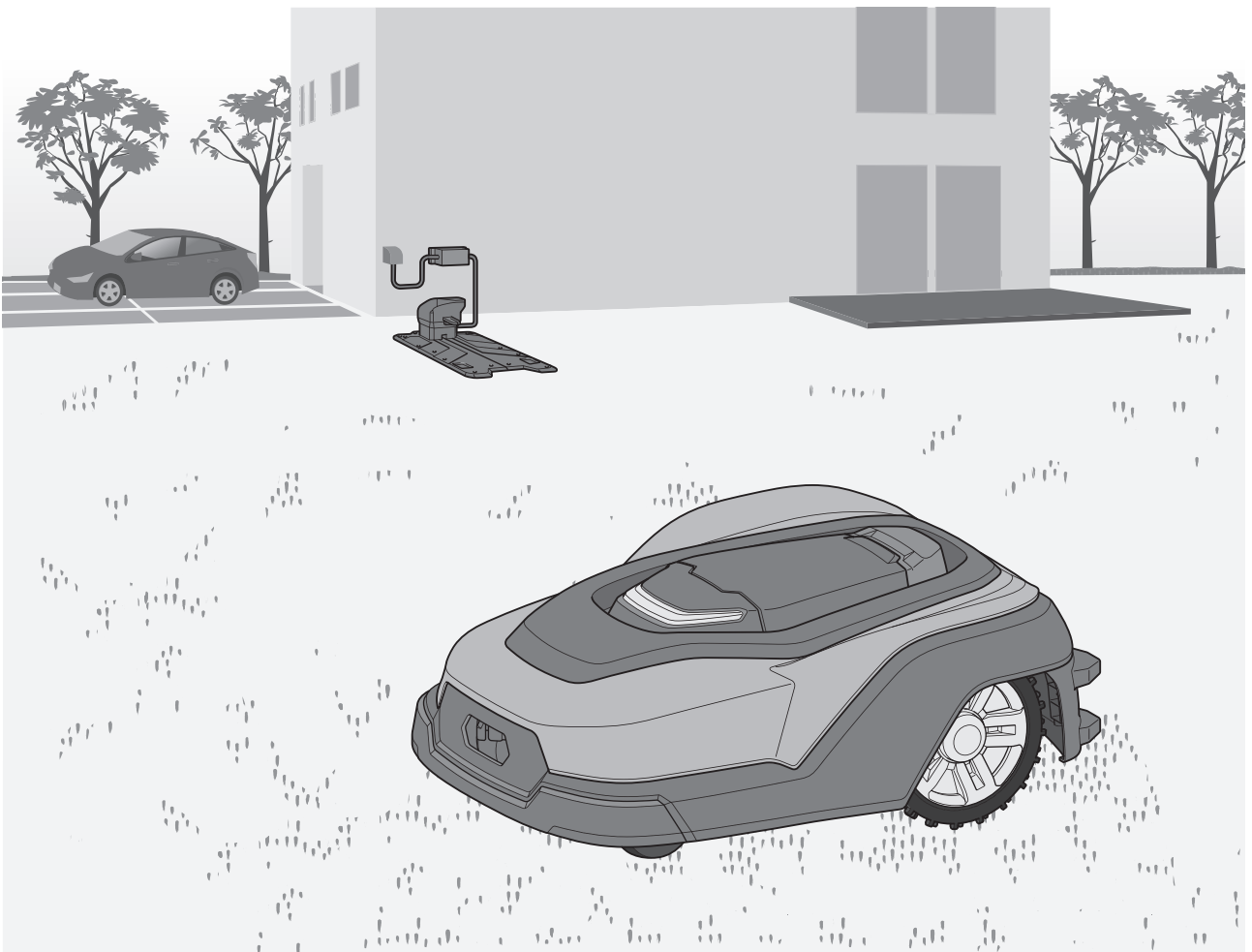


割草機器人  
RM350D

設定指南

原本



 本手冊概述說明使用本產品所需的準備事項。請與隨附的使用說明書搭配閱讀。

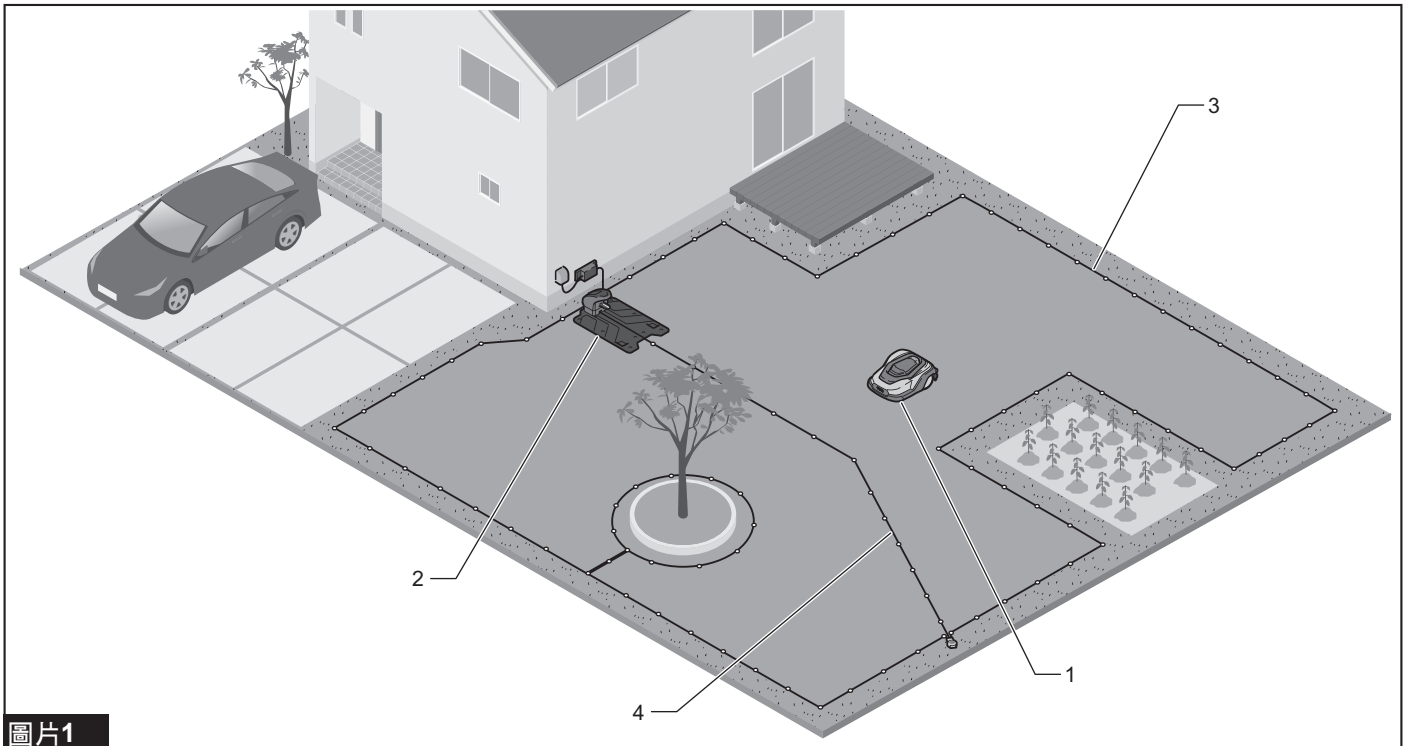
## 簡介

本手冊為割草機器人設定指南。本手冊說明安裝充電站、設置邊界線、設置引導線及初始設定割草機器人的程序。關於使用注意事項，務必參閱本產品的使用說明書。

## 關於割草機器人

割草機器人可自動執行費力的草坪修剪工作。本產品由下列主要組件組成。

- **割草機器人**  
產品主機，可修剪草坪。本機器需透過充電站充電，且會自動修剪作業區域內的草坪。
- **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。
- **邊界線**  
這條線會設置在作業區域的最外側。可讓割草機器人辨識要修剪草坪的作業區域。
- **引導線**  
這條線會引導割草機器人返回充電站。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。（可自行選擇是否設置引導線。）



圖片1

► 1. 割草機器人 2. 充電站 3. 邊界線 4. 引導線

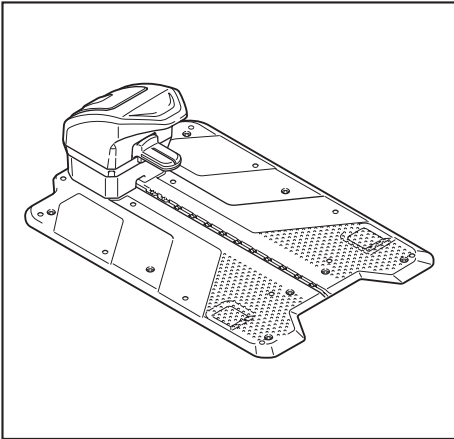
注：建議先繪製如上圖所示的作業區域設置圖，再進行電線裝設作業。

## 手冊說明

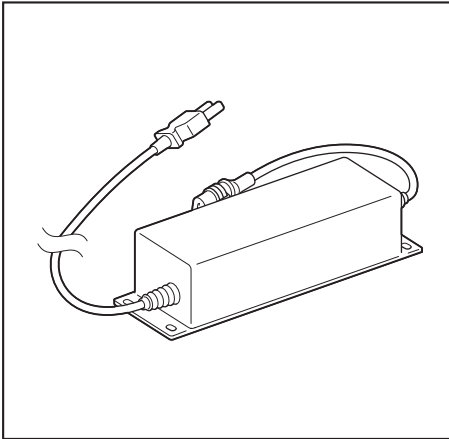
- **設定指南**  
說明安裝充電站、設置邊界線、設置引導線及初始設定割草機器人的程序。
- **本產品的使用說明書**  
說明割草机器人的主要功能、安全注意事項、各項設定及保養作業。

# 確認包裝內容物

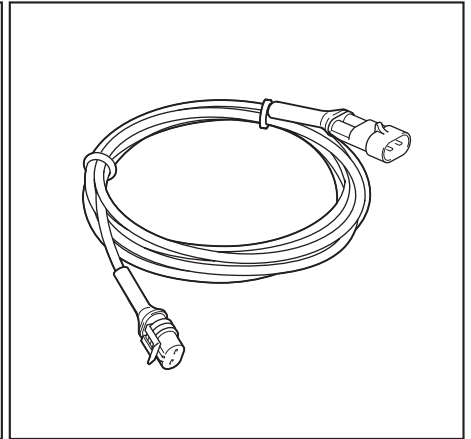
充電站



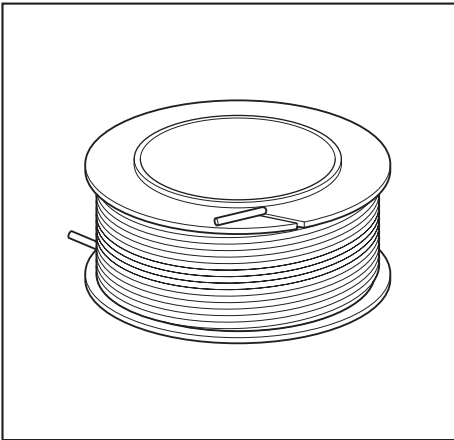
AC 變壓器  
(AC 變壓器的插頭形狀因國家而異。)



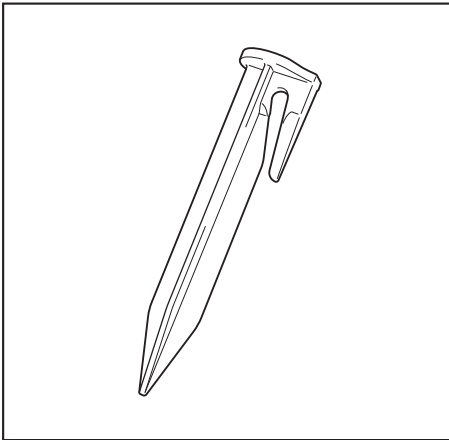
橡膠絕緣電纜



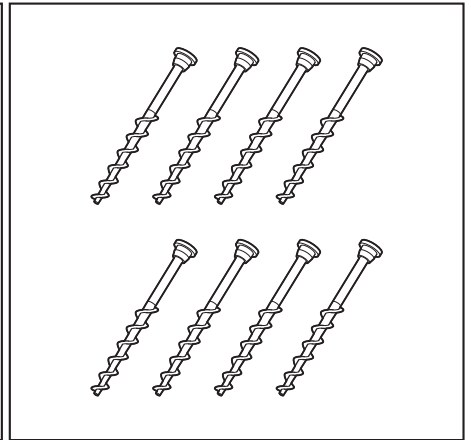
電線 (150 m)



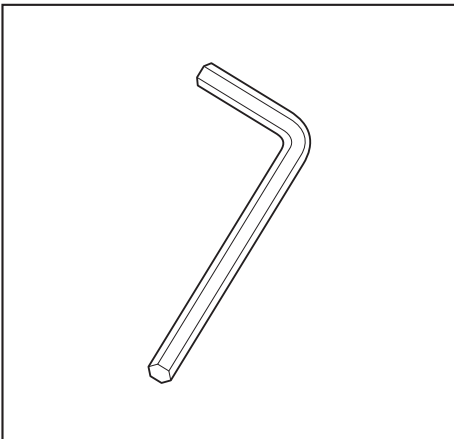
釘子 (固定電線) 150 支



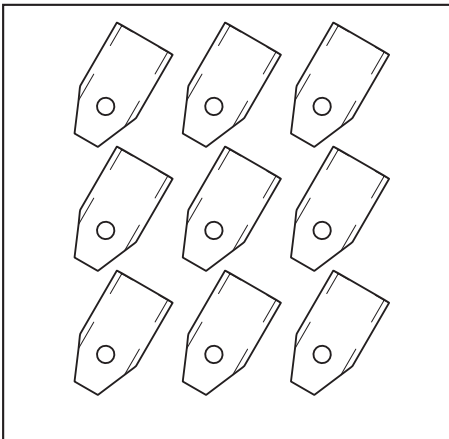
螺絲釘 (固定充電站) (8 支)



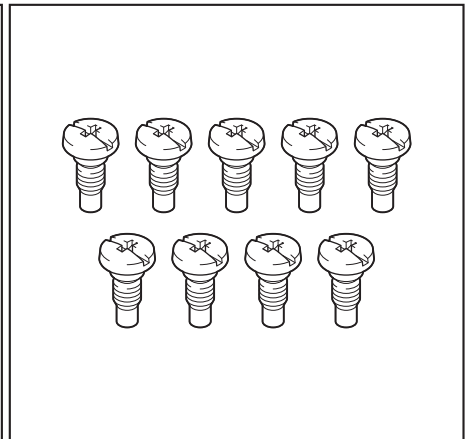
6 號六角扳手 (1 支)



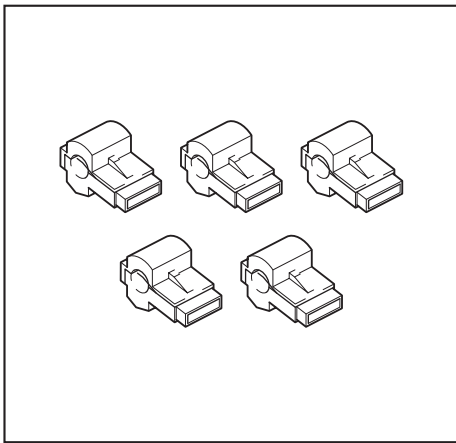
修剪機刀片  
(共 12 片, 3 片已安裝, 9 片為備用)



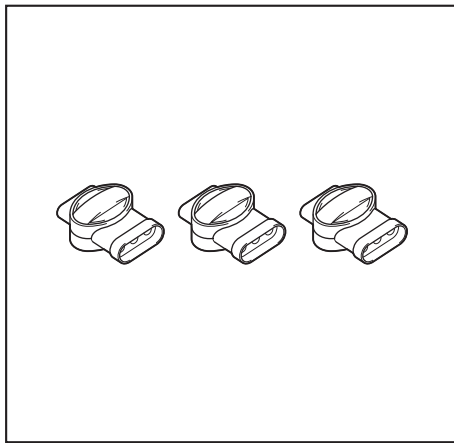
螺絲 (固定修剪機刀片)  
(共 12 片, 3 片已安裝, 9 片為備用)



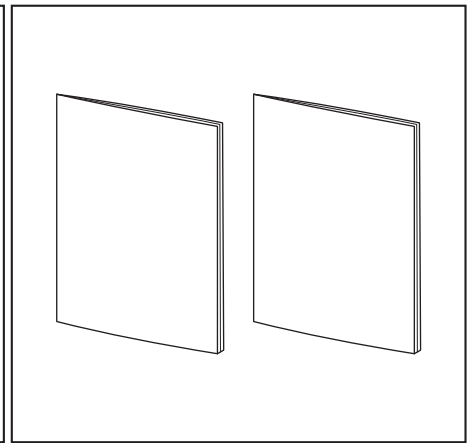
接頭 (5 個)



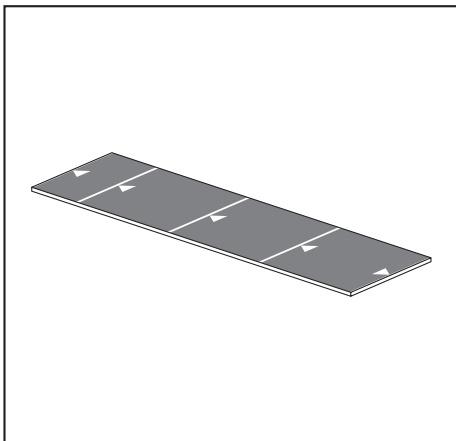
耦合器 (3 個)



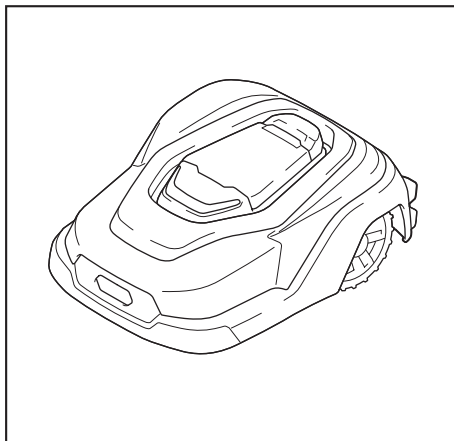
使用說明書  
設定指南



量規 (沿著包裝穿孔剪下取得)

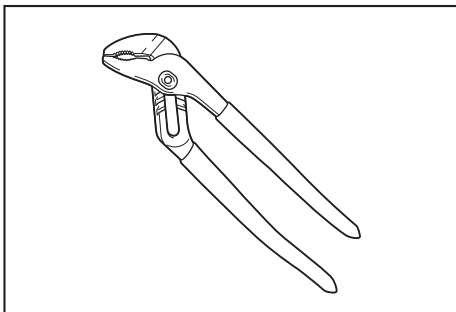


割草機器人

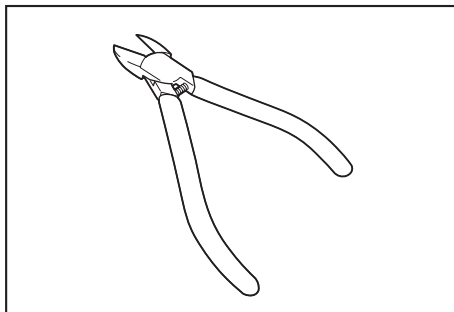


## 安裝的必要工具

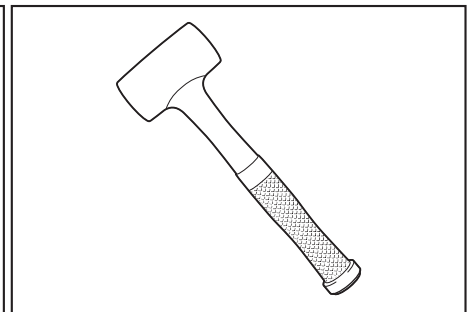
鉗子



斜口鉗



塑膠鎚

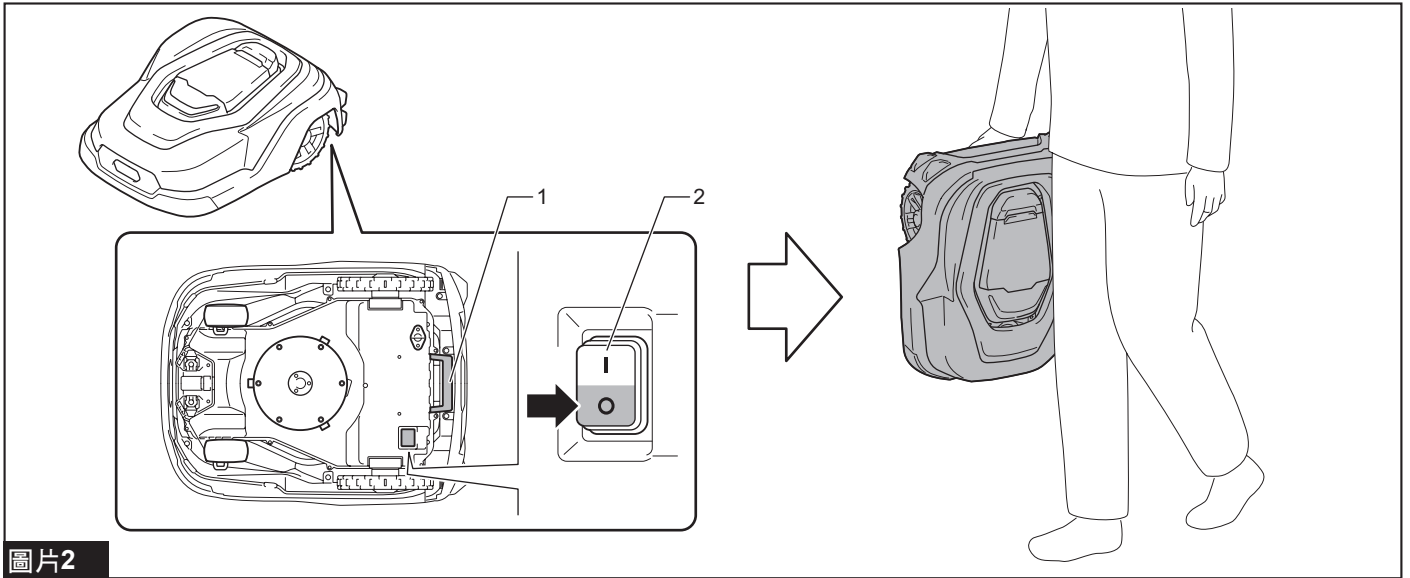


## 搬運割草機器人

- ⚠警告：確認割草機器人的電源開關已關閉。
- ⚠警告：搬運割草機器人時，請勿握住把手以外的部位。
- ⚠警告：請勿使割草機器人的刀片朝向自己。
- ⚠警告：請勿在其他人碰觸割草機器人時操作機器。

1. 若割草機器人正在運作，請按下「STOP」按鈕。顯示蓋會隨即開啟，割草機器人會停止運作。
2. 關閉顯示蓋，並按下電源開關的 O 側。

3. 握住把手並提起割草機器人。



圖片2

- ▶ 1. 把手 2. 電源開關

## 準備作業區域

準備事項如下，以免割草機器人在自動割草時受到阻礙。

- 清除作業區域內的樹枝、石頭和其他大塊物體。
- 若草坪高度超過 65 mm，請將其修剪至該高度以下。
- 填平任何凹陷區域或會形成水窪的地方。

## 安裝 AC 變壓器

選擇通風良好的陰涼處，以免雨滴落入。將 AC 變壓器置於離地面 30 cm 以上的高度。建議使用螺絲將 AC 變壓器固定在牆上。

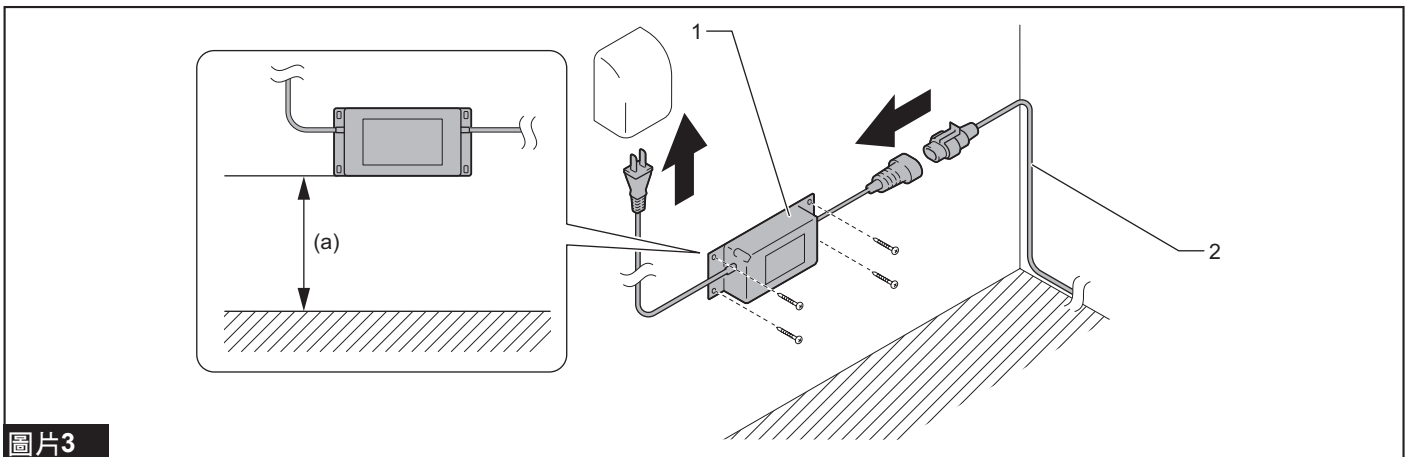
**注意：** 為避免接頭變形或受損，請筆直連接接頭，請勿傾斜。

**注：** 室外安裝時需使用家用電源，且電源應位於不會淋到雨的位置。

**注：** 若安裝位置缺乏適當的耐重強度，請加強固定。

**注：** 安裝 AC 變壓器後，拔下 AC 變壓器的電源插頭。

**注：** 請勿鏈接多條橡膠絕緣電纜。



圖片3

- ▶ 1. AC 變壓器 2. 橡膠絕緣電纜  
▶ a) 30 cm 以上（與地面距離）

## 放置充電站

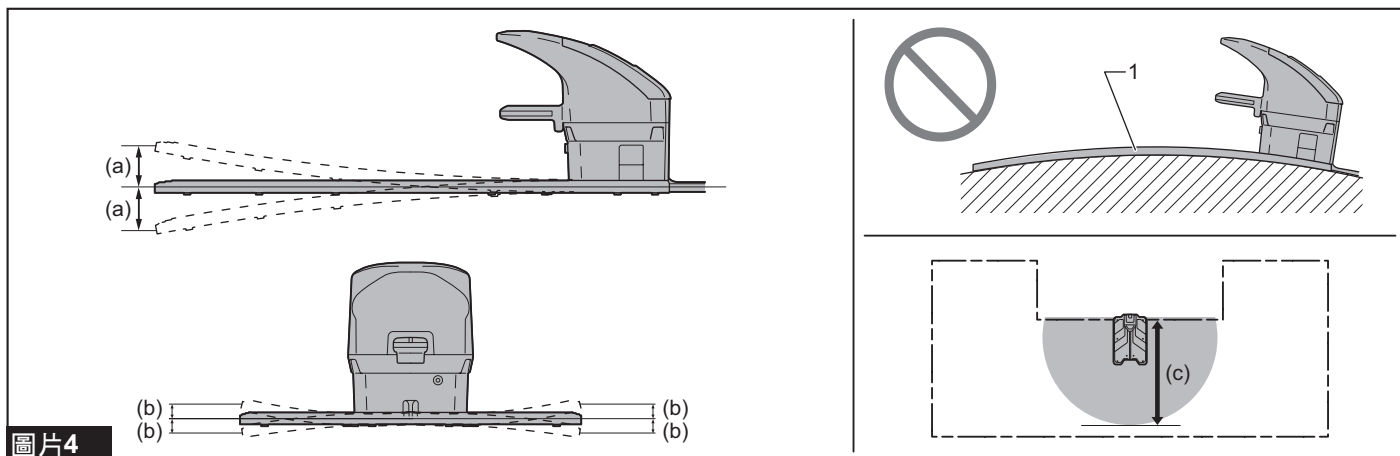
充電站可為割草機器人充電，並在邊界線和引導線間傳送訊號。

### 充電站安裝條件

**注意：** 請勿彎曲充電站基座。

- 選擇距離電源較近且盡量水平的位置（ $\pm 5^\circ$  以內）。

- 充電站基座的前端曲率在  $\pm 5\text{ cm}$  以內，充電站基座的兩側曲率在  $\pm 2\text{ cm}$  以內的位置，如圖所示。
- 選擇避免陽光直射的位置。
- 若充電站放置於草坪上，應將放置區域的草修剪得較短。
- 邊界線前方保留  $3\text{ m}$  以上的空間。



圖片4

- ▶ 1. 充電站基座
- ▶ a)  $5\text{ cm}$  以下 b)  $2\text{ cm}$  以下 c)  $3\text{ m}$  以上

## 確定充電站位置

根據下列安裝條件確定充電站位置。

設置充電站時，確保充電站到電源的距離可使用橡膠絕緣電纜（ $10\text{ m}$ ）。

**注：** 請勿固定充電站。在此步驟中，僅需決定充電站的位置。

## 設置邊界線

- 邊界線設置在割草機器人將會進行之割草作業區域的最外側。設置邊界線時，應使用一條線將作業區域圍成一圈，並將邊界線的兩端連接至充電站。
- 若邊界線設置不正確，則割草機器人將無法正常運作。務必依照本手冊的說明設置邊界線。
- 若地面上有鋼條等金屬物體，金屬物體會干擾線圈訊號並導致停機。

**注：** 設置邊界線有兩種方式：用釘子固定，或埋入地下（最深  $20\text{ cm}$ ）。本使用說明書以採用釘子設置的方式說明。

## 邊界線設置情況

您可以將割草機器人的邊界延伸設定介於  $20 - 50\text{ cm}$ 。本手冊會說明預設設定（ $32\text{ cm}$ ）下的情況。如需設定的詳細資訊，請參閱使用說明書中的「移動喜好設定」章節。

示意圖	情況
<p>a) <math>5\text{ cm}</math> 以上 b) 約 <math>35\text{ cm}</math></p>	<p>與高度為 <math>5\text{ cm}</math> 以上的障礙物間隔約 <math>35\text{ cm}</math>。（距離障礙物約 <math>25\text{ cm}</math> 的區域將不會進行修剪。） 使用隨附量規測量，與障礙物保持適當距離。（沿著包裝穿孔剪下量規。）</p>
<p>a) 小於 <math>5\text{ cm}</math> b) 約 <math>30\text{ cm}</math></p>	<p>與高度為 <math>5\text{ cm}</math> 以下的障礙物間隔約 <math>30\text{ cm}</math>。（距離障礙物約 <math>20\text{ cm}</math> 的區域將不會進行修剪。）</p>

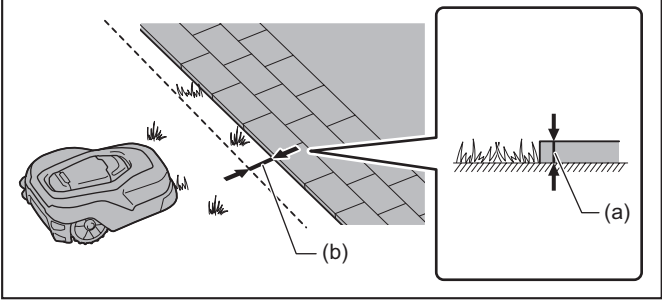
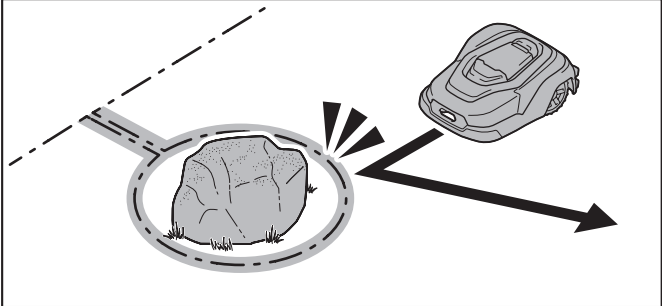
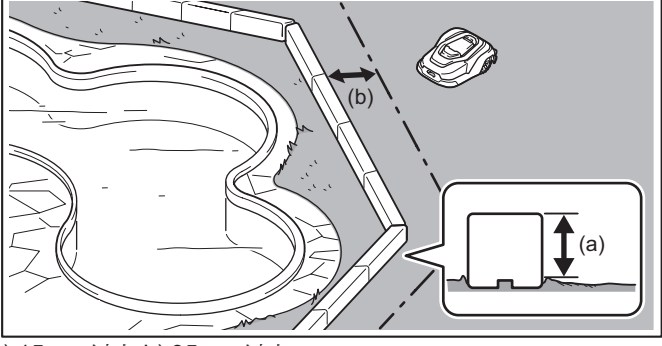
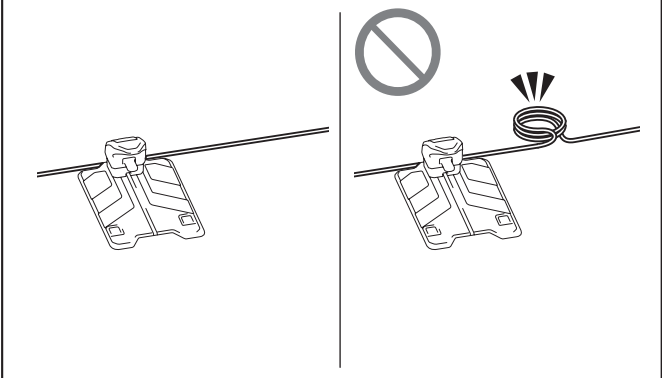
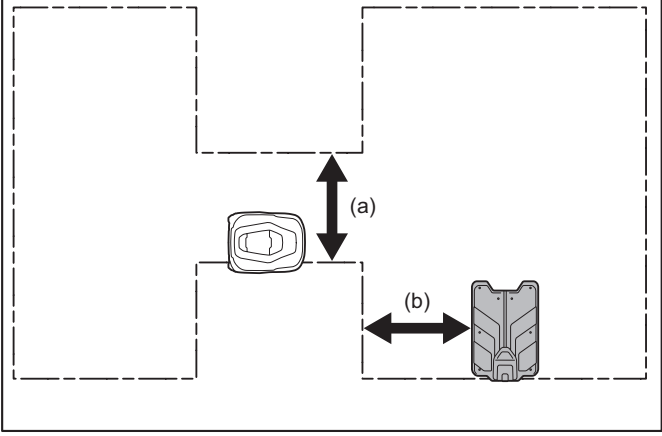
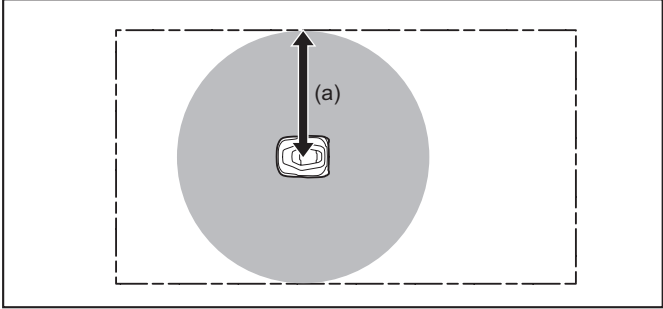
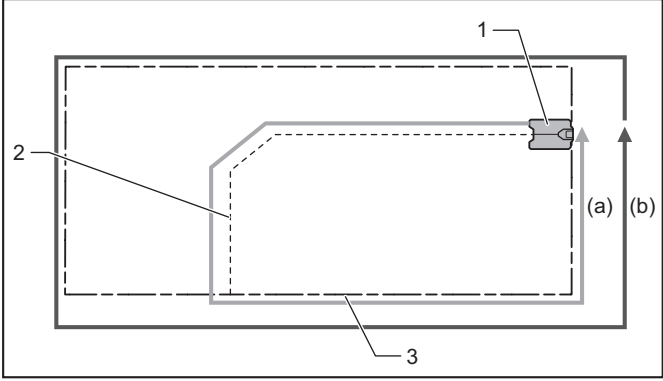
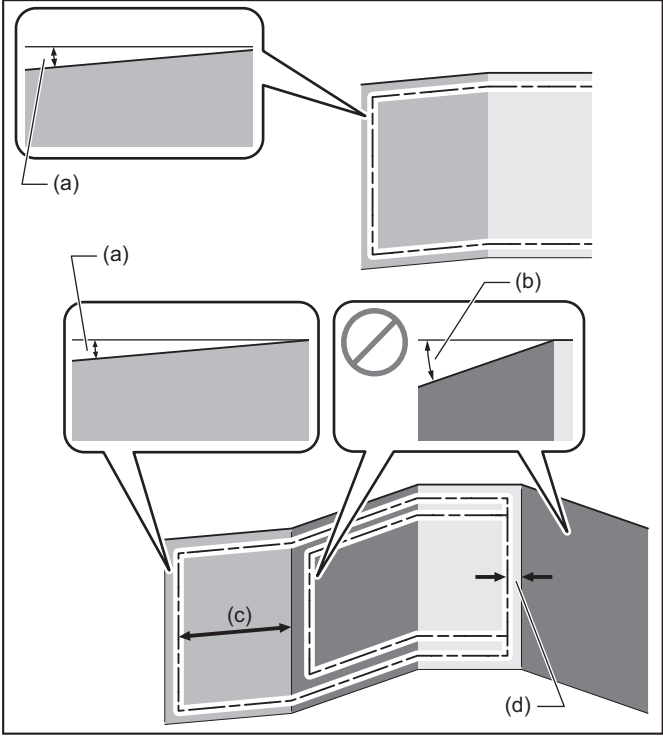
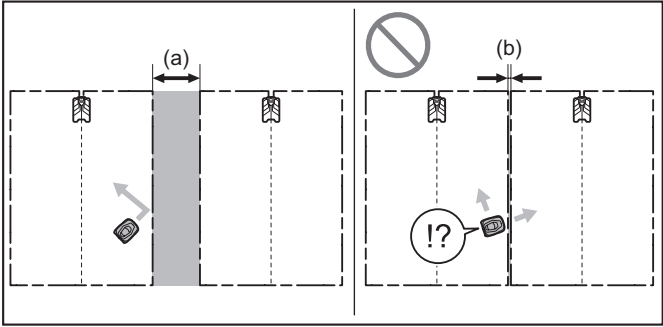
示意圖	情況
 <p>a) 小於 1 cm b) 約 10 cm</p>	<p>與高度為 1 cm 以下的障礙物間隔約 10 cm。(任何區域皆會修剪。)</p>
	<p>若有不允許割草機器人進入的區域或不允許割草機器人遇到的障礙物，請在其周圍裝設邊界線，將該區域排除在外。如需詳細資訊，請參閱「建造孤島」(第 11 頁)。</p>
 <p>a) 15 cm 以上 b) 35 cm 以上</p>	<p>在割草機器人絕對不可進入的區域周圍設置高度為 15 cm 以上的隔板(障礙物)。此外，在距離隔板 35 cm 以上的地方裝設邊界線，以避免與隔板接觸。(約 25 cm 的區域將不會進行修剪。)</p>
	<p>請勿網綁電纜和電線。否則可能會強化訊號，導致割草機器人無法正常運作。</p>
 <p>a) 1.5 m 以上 b) 1.5 m 以上</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 作業區域的寬度應至少為 1.5 m 或以上。割草機器人會沿著邊界線以逆時針方向返回充電站。</li> <li>- 確保邊界線與充電站的一側至少距離 1.5 m。</li> </ul>

示意圖	情況
 <p>a) 35 m 以下</p>	<p>放置邊界線時，應使邊界線與割草機器人間的距離小於 35 m。若最近的邊界線到割草機器人之間的距離大於 35 m，則割草機器人將無法正常運作。</p>
 <p>1. 充電站 2. 引導線 3. 邊界線 a) 400 m 以下 b) 800 m 以下</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 如圖所示，從充電站開始，接著是引導線、邊界線，然後回到充電站的路線應為 400 m 以下。</li> <li>- 鋪設邊界線可限制的允許空間最大為 3,500 m<sup>2</sup>。</li> <li>- 邊界線的最大長度不超過 800 m，包括孤島和子區域。</li> </ul>
 <p>a) 小於 10° b) 10° 以上 c) 1 m 以上 d) 約 20 cm</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 若作業區域內有斜坡，應在斜坡小於 10° 的地方鋪設邊界線。</li> <li>- 若在大於 10° 的斜坡上鋪設邊界線，則應在斜坡下方至少 1 m 處鋪設小於 10° 的區域。</li> <li>- 最外層的作業區域中，不可在坡度大於 10° 的地方鋪設邊界線。</li> <li>- 將邊界線鋪設在距離斜坡和平地之間的邊界約 20 cm 處。</li> </ul>
 <p>a) 1 m 以上 b) 1 m 以下</p>	<p>若要使用多個充電站和準備多個作業區域，在設置邊界線時應使其間隔 1 m 以上的距離。</p>

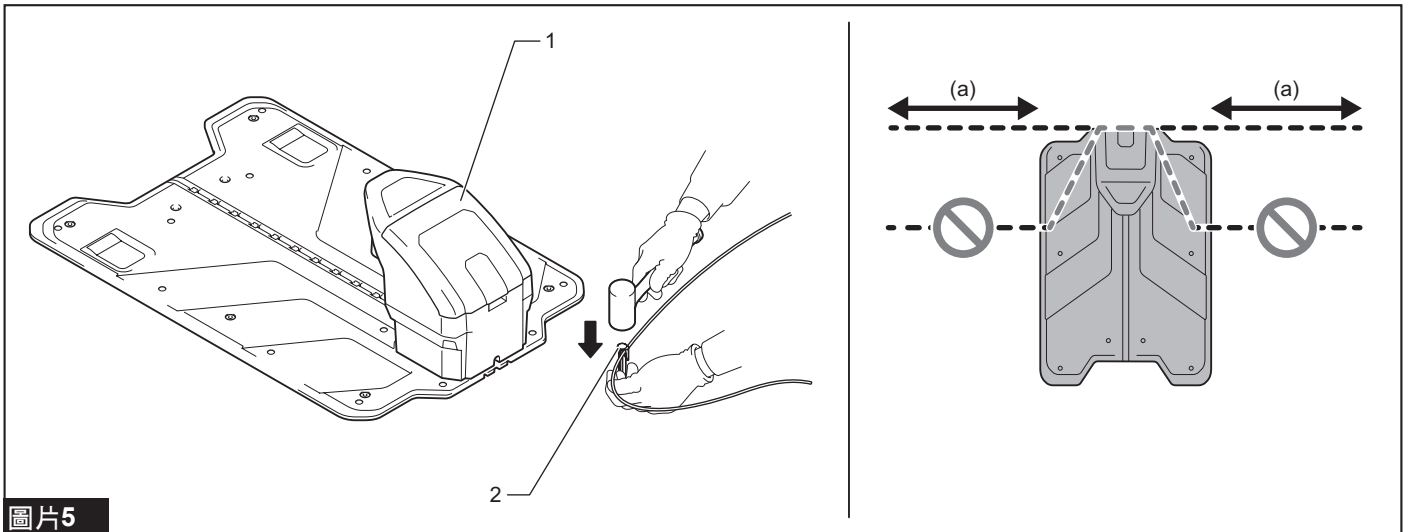


## 設置邊界線

注：邊界線應從充電站兩側筆直延伸 1.5 m 以上。

注：如需障礙物的設置距離等詳細資訊，請參閱「將電線連接至充電站」（第 18 頁）。

1. 用塑膠錘將第一根釘子釘在充電站附近，然後放置邊界線。



圖片5

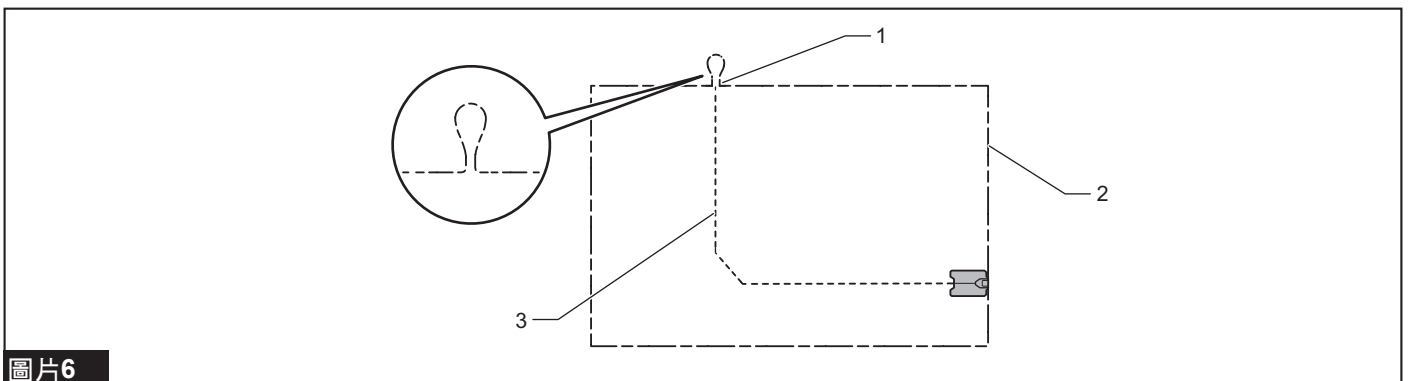
- ▶ 1. 充電站 2. 釘子
- ▶ a) 1.5 m 以上

2. 拉緊邊界線，使其緊貼在地面上，然後釘入下一根釘子，需與前一根釘子間隔約 1 m。

注：若邊界線浮起，則應縮短釘子間隔。

注：如需障礙物的設置距離等詳細資訊，請參閱「邊界線設置情況」（第 6 頁）

3. 在預計的邊界線和引導線連接處留一個約 20 cm 的線圈（小孔），使邊界線鬆弛，以利日後連接。



圖片6

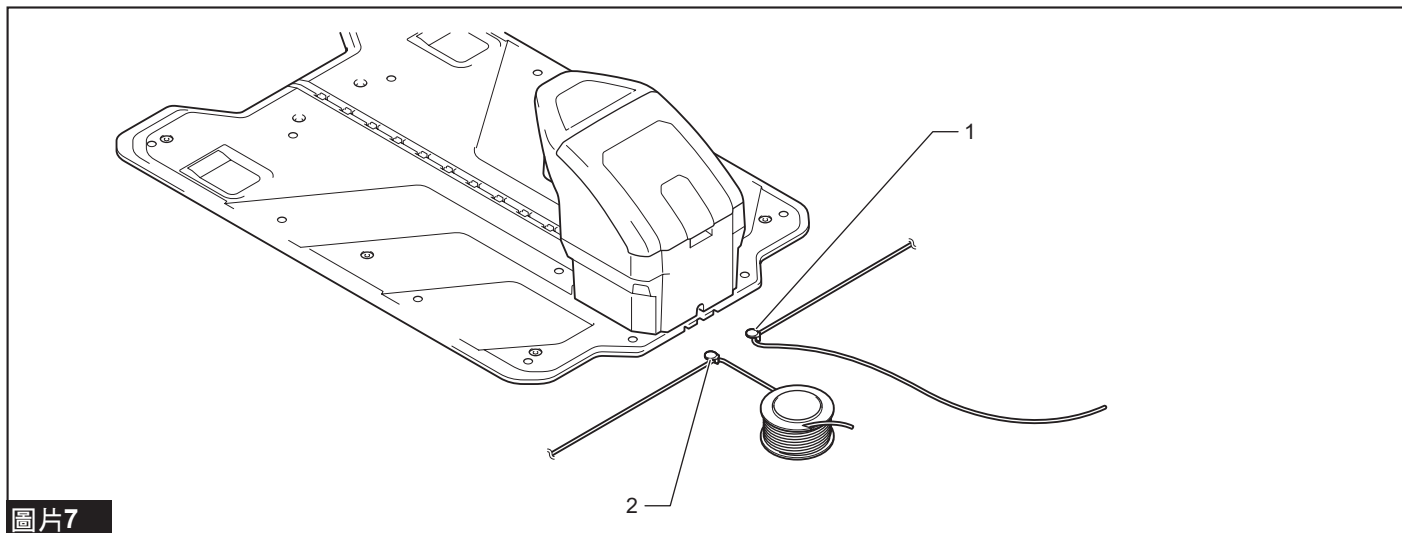
- ▶ 1. 預計連接處 2. 邊界線 3. 引導線

注：當割草機器人要返回充電站時，引導線會提供引導。如需引導線連接的詳細資訊，請參閱「設置引導線」（第 14 頁）。

4. 若有不允許割草機器人進入的區域或不允許割草機器人遇到的障礙物，請在其周圍裝設邊界線，將該區域排除在外。

注：如需詳細資訊，請參閱「建造孤島」（第 11 頁）。

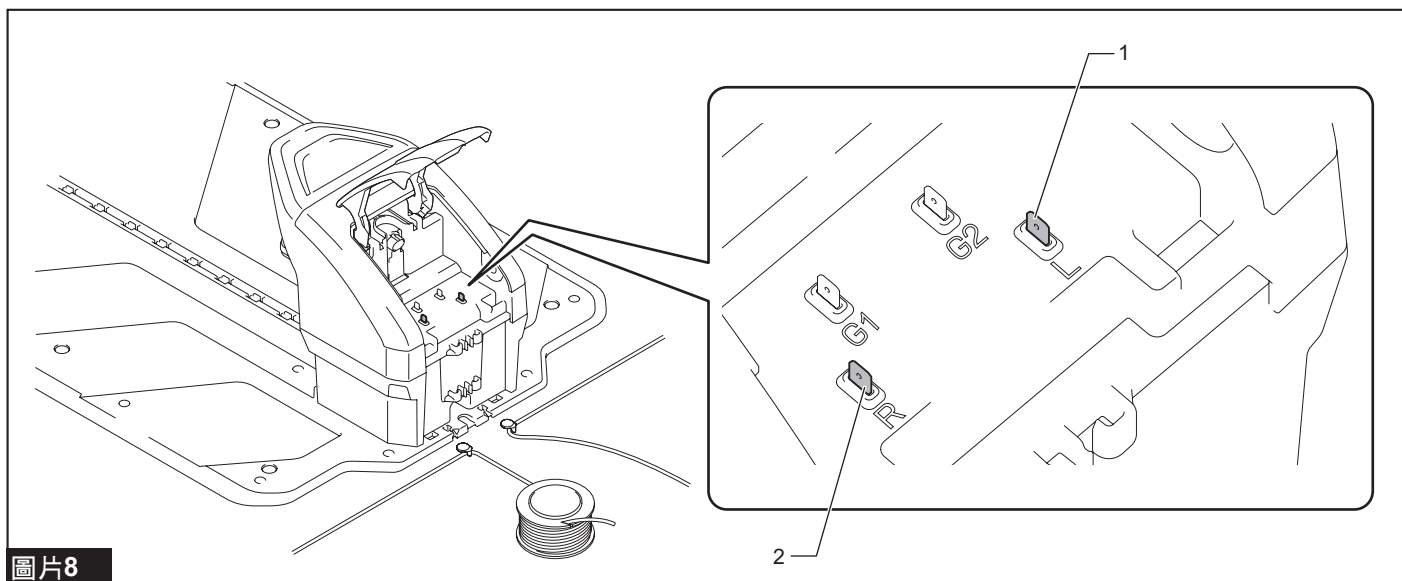
5. 將邊界線設置到充電站後，用塑膠錘在起點處附近的釘子另一側釘入另一根釘子。



圖片7

▶ 1. 起點處的釘子 2. 終點處的釘子

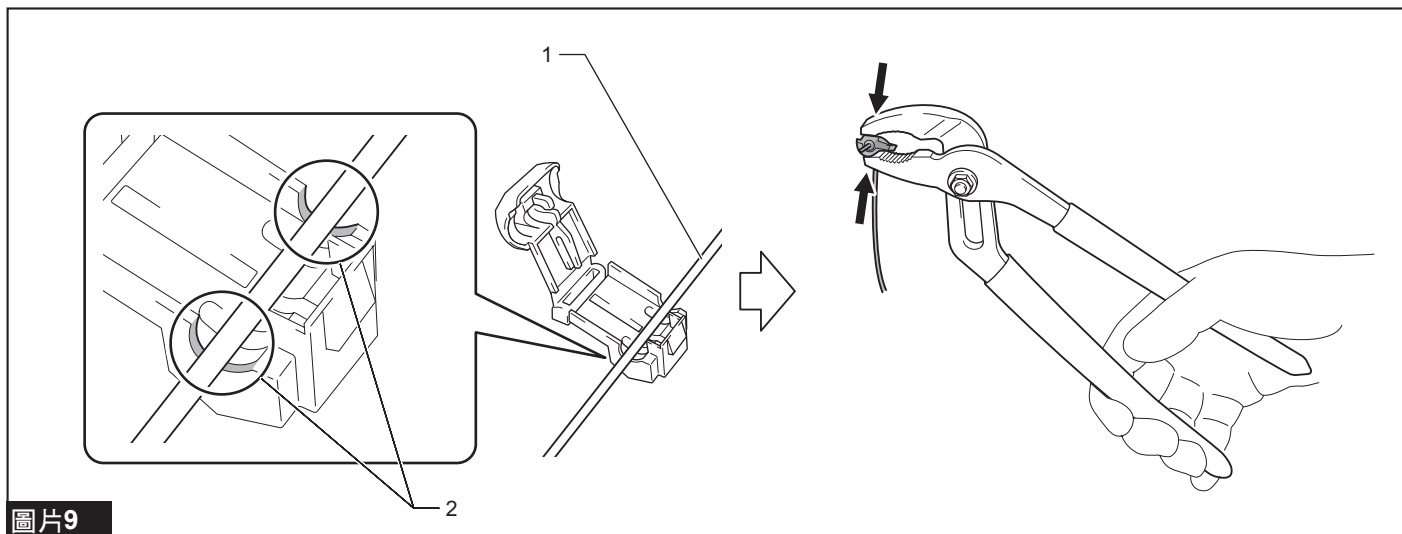
6. 剪斷電線，留下可連接至充電站的電線長度。



圖片8

▶ 1. 端子 L 2. 端子 R

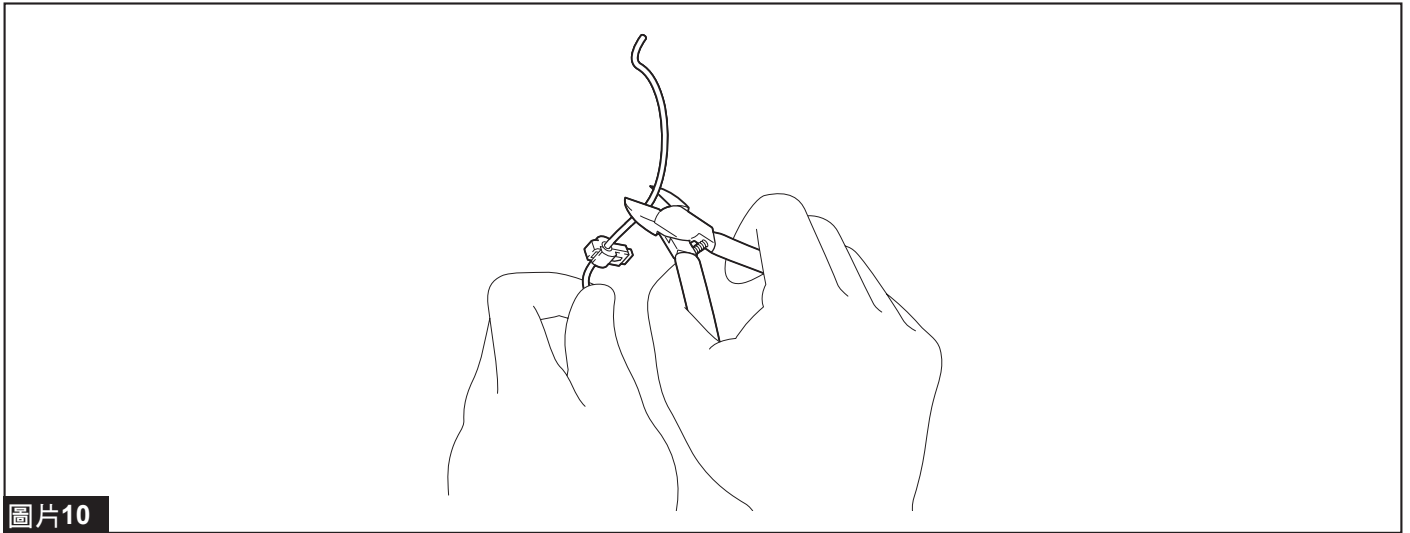
7. 在接頭可以達到端子的位置，將邊界線與隨附接頭的溝槽對齊，然後用鉗子將它們確實固定。



圖片9

▶ 1. 邊界線 2. 接頭中的溝槽

8. 用斜口鉗剪掉多餘的邊界線，與接頭距離 1 cm。



圖片10

9. 用同樣的方法將接頭連接到另一條邊界線上。

注：將線的末端分別標示「G1」、「G2」、「L」及「R」。在長時間存放後要重新設置時，將有助於確保準確連接邊界線。

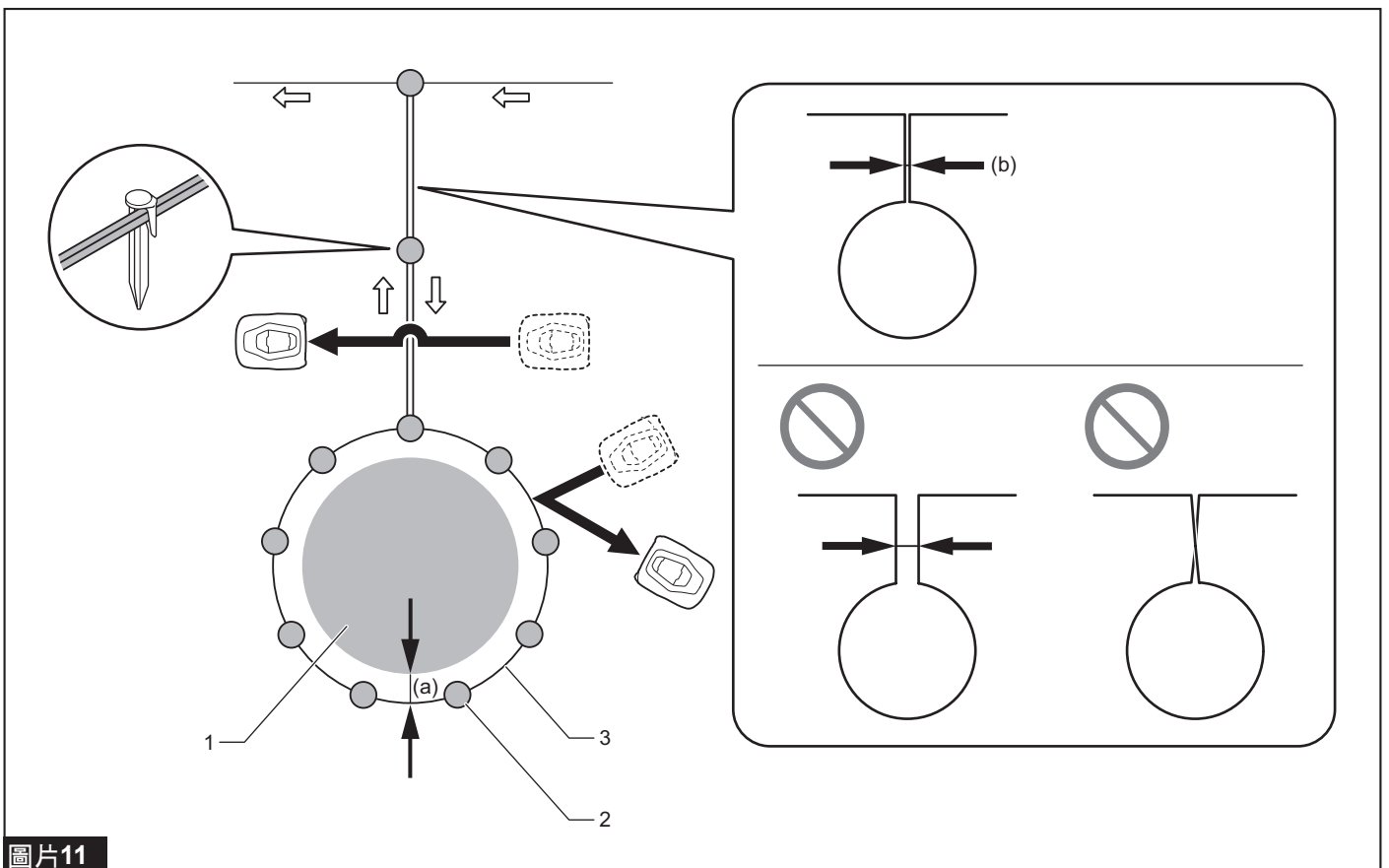
注：此時請勿將接頭連接至充電站。與充電站的連接將於之後的「將電線連接至充電站」（第 18 頁）說明。

### 建造孤島

如果割草區域內有樹木或石頭等無法清除的障礙物，可使用邊界線將其包圍，建造孤島。

- 在障礙物周圍設置邊界線建立孤島。縮短釘子的間距，使與障礙物的距離約為 35 cm。
- 在孤島附近設置兩條直向的邊界線，並使兩條線貼合（間隙 0 cm）。這樣可讓割草機器人越過這些電線。
  - 將兩條邊界線插入至同一釘子。

注意：請勿讓兩條邊界線互相交錯。割草機器人會因為發生錯誤而停止運作。

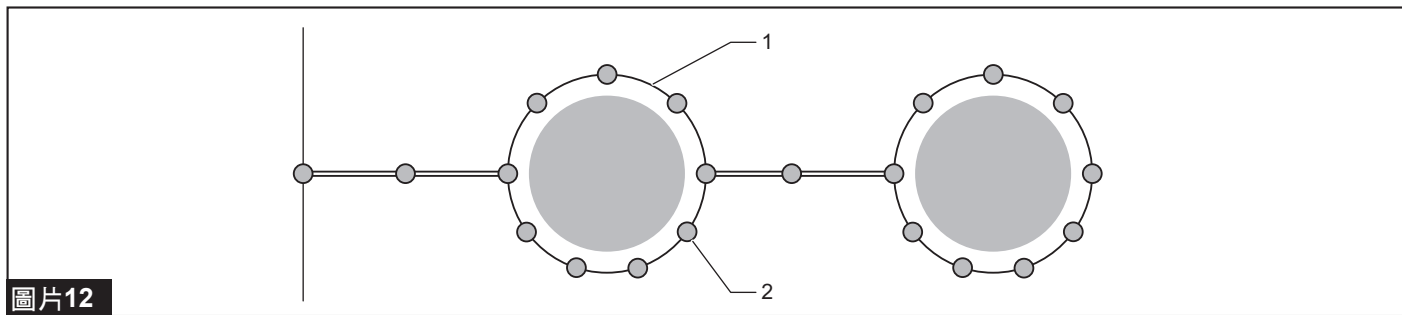


圖片11

► 1. 障礙物 2. 釘子 3. 邊界線

► a) 約 35 cm b) 貼合（間隙 0 cm）

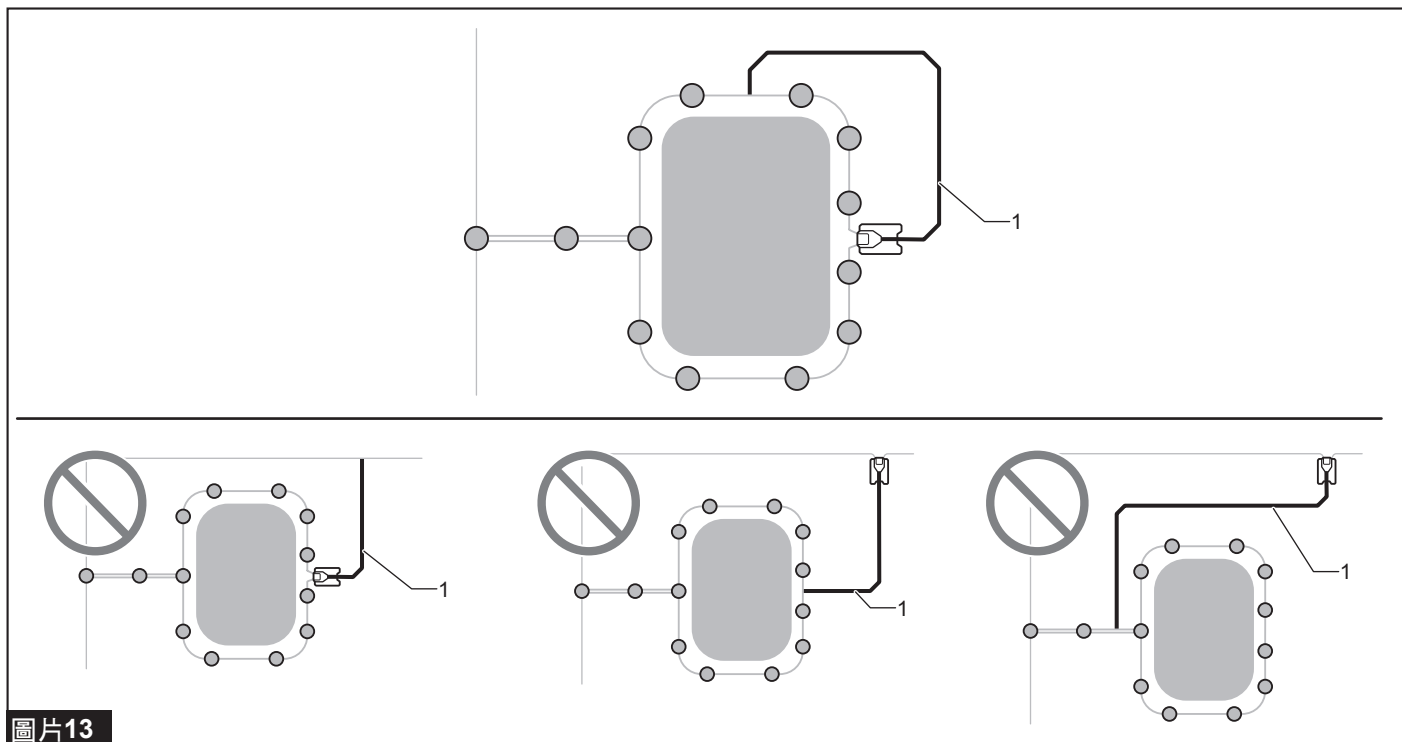
- 如下圖所示，建立多個孤島。



圖片12

- ▶ 1. 邊界線 2. 釘子

- 如果充電站位於建造孤島的邊界線內，請將引導線引導至同一孤島。
- 如果充電站位於建造孤島的邊界線外，請勿將引導線引導至孤島或邊界線的兩條線。



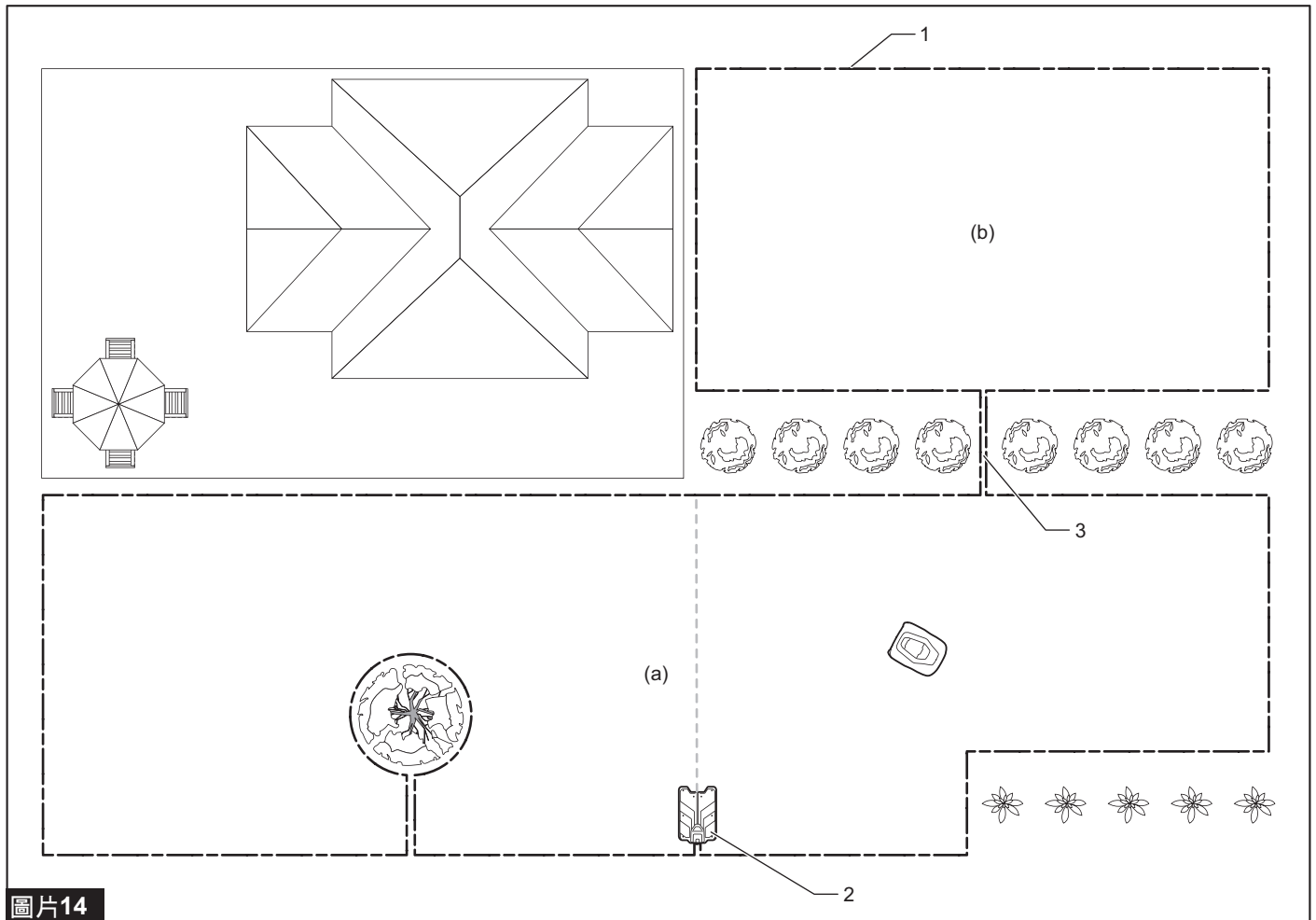
圖片13

- ▶ 1. 引導線

## 建立子區域

若有獨立的作業區域，而該作業區域無法提供一條能讓割草機器人從充電站自動移動的路徑，則該作業區域會指定為子區域 (b)。充電站所在的區域為主區域 (a)。

- 務必關閉割草機器人，然後在主區域和子區域之間手動移動割草機器人。
- 鋪設邊界線，使主區域和子區域之間的路徑寬度為 10 cm 以下。
- 必須以一條不間斷的線圍繞整個作業區域 ((a) 和 (b)) 來鋪設邊界線。
- 在子區域中割草時，務必變更割草機器人的設定。如需詳細資訊，請參閱本產品的使用說明書。



圖片14

► 1. 邊界線 2. 充電站 3. 10 cm 以下

► a) 主區域 b) 子區域

## 設置引導線

引導線會引導割草機器人返回充電站。這條線也會引導割草機器人前往因地形等原因而較少作業的區域。

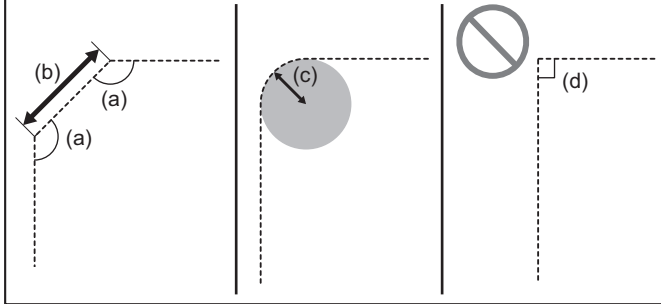
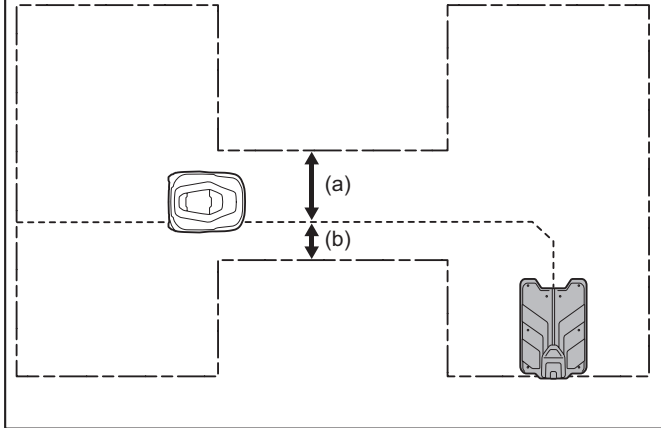
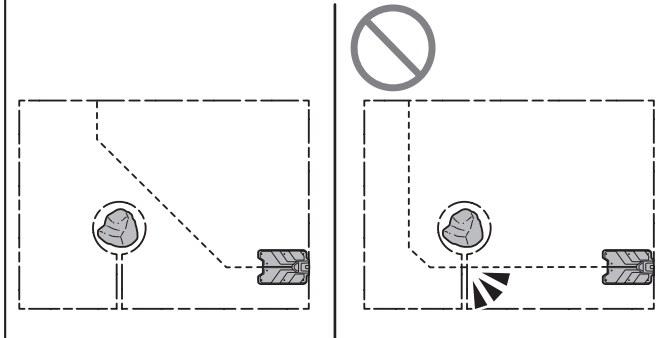
注：割草機器人可在未設置引導線的情況下使用。

注：最多可設置 2 條引導線。

注：請勿將引導線分支。

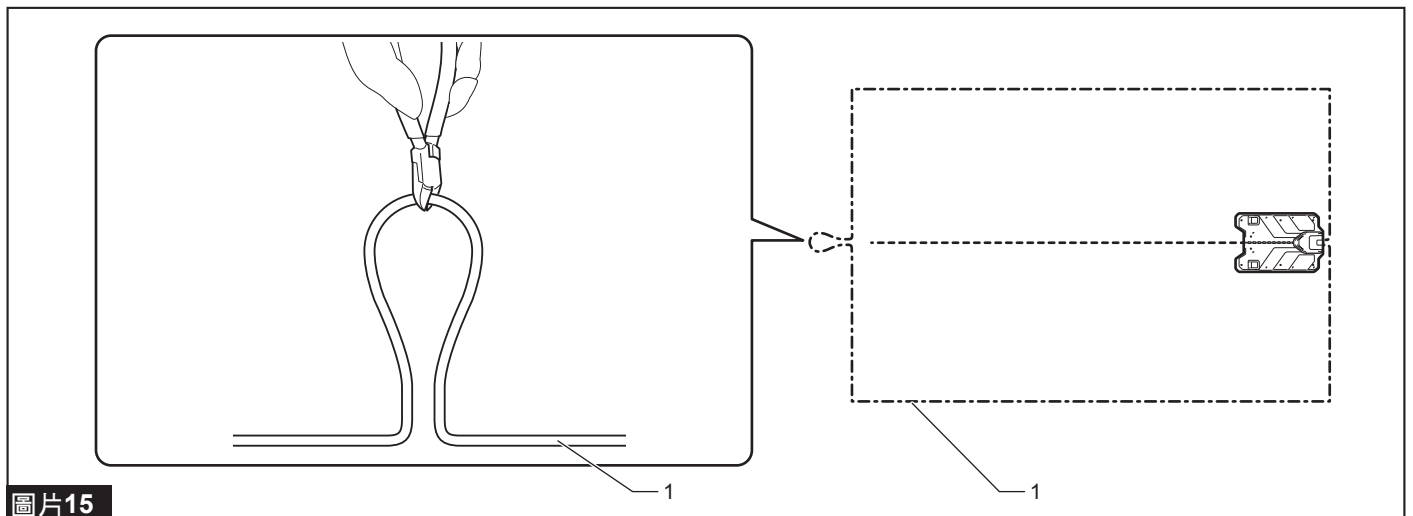
## 引導線設置情況

示意圖	情況
<p>a) 2 m 以上</p>	<p>如圖所示，在距離充電站至少 2 m 的地方鋪設引導線。割草機器人可能無法正常返回充電站。</p>

示意圖	情況
 <p>a) 約 135° b) 50 cm 以上 c) 1 m 以上 d) 90° 以下</p>	<p><b>情況</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 轉彎時，請將引導線設置在約 135° 的角度。若角度小於 90°，割草機器人可能無法正常返回充電站。</li> <li>- 確保對角直線至少為 50 cm。</li> <li>- 若引導線鋪設在彎曲線路上，則應使彎曲半徑為 1 m 以上。</li> </ul>
 <p>a) 100 cm 以上 b) 50 cm 以上</p>	<p>作業區域的寬度應為 1.5 m 或以上。確保引導線左側的空間寬敞，因為割草機器人會穿過引導線左側返回充電站。</p>
	<p>請勿讓引導線與邊界線交錯。</p>

### 設置引導線

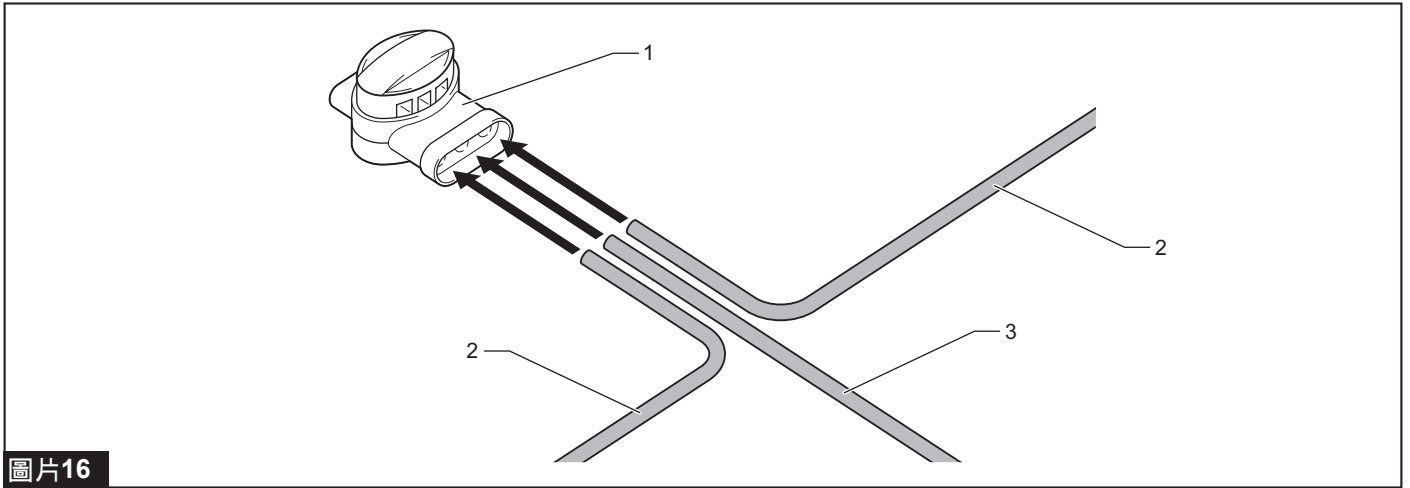
1. 剪斷在邊界線和引導線連接處事先保留的邊界線圈（小孔）。



圖片15

- 1. 邊界線

2. 將引導線插入隨附耦合器三個連接埠的中間連接埠，將邊界線插入左右連接埠。

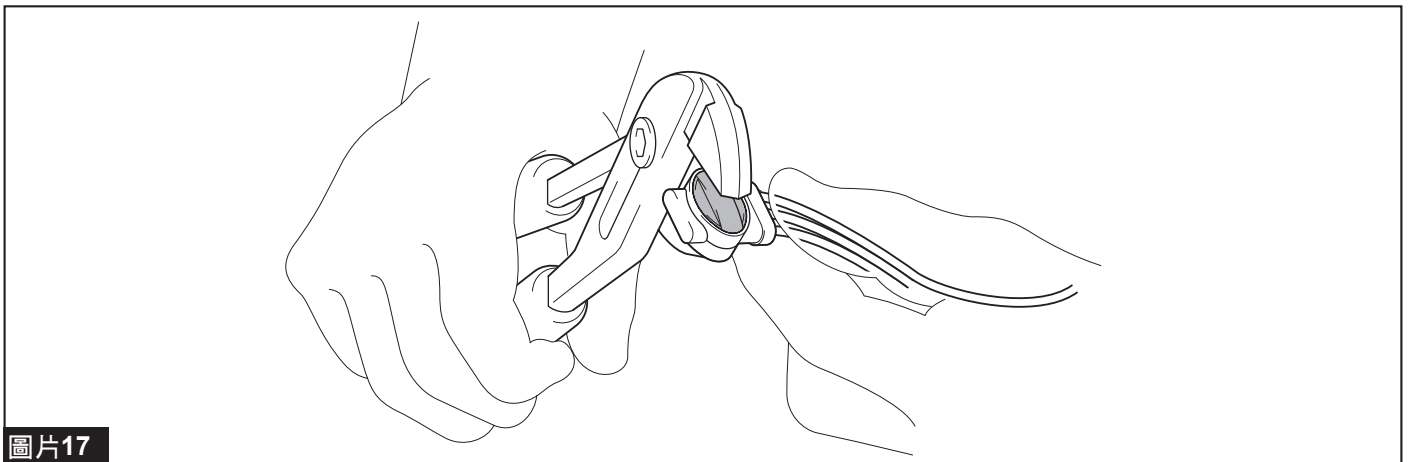


圖片16

► 1. 耦合器 2. 邊界線 3. 引導線

注：將三條電線盡量插到底。

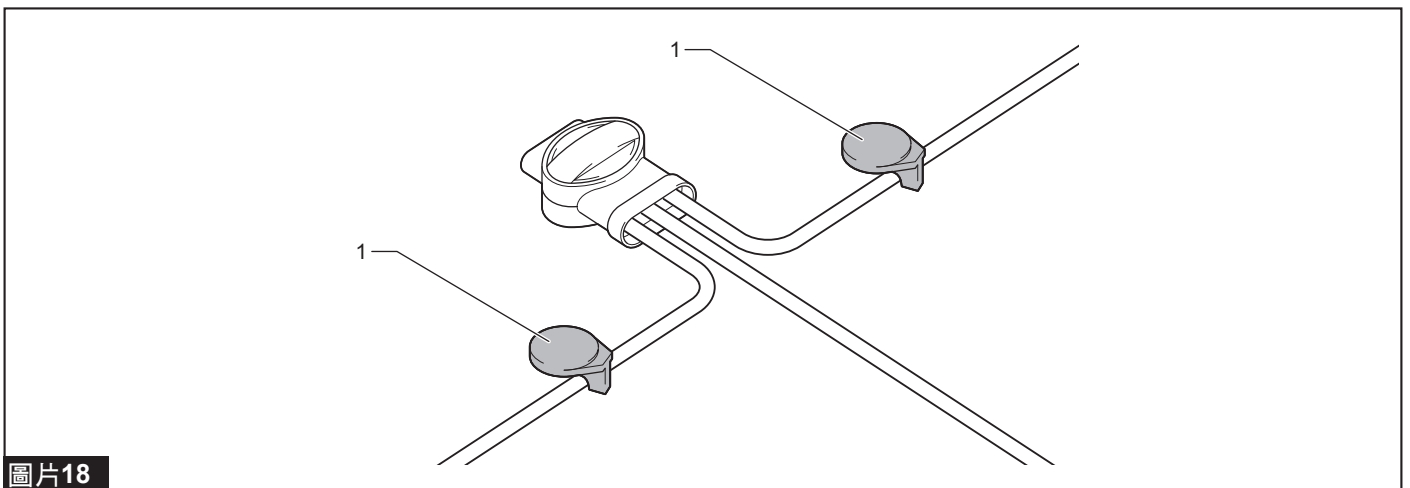
3. 用鉗子夾住耦合器並固定電線。



圖片17

⚠️小心：用釘子固定耦合器，確保耦合器與地面之間沒有間隙。否則割草機器人可能損壞電線和耦合器。

4. 用塑膠鏈將釘子釘入連接點的兩側。

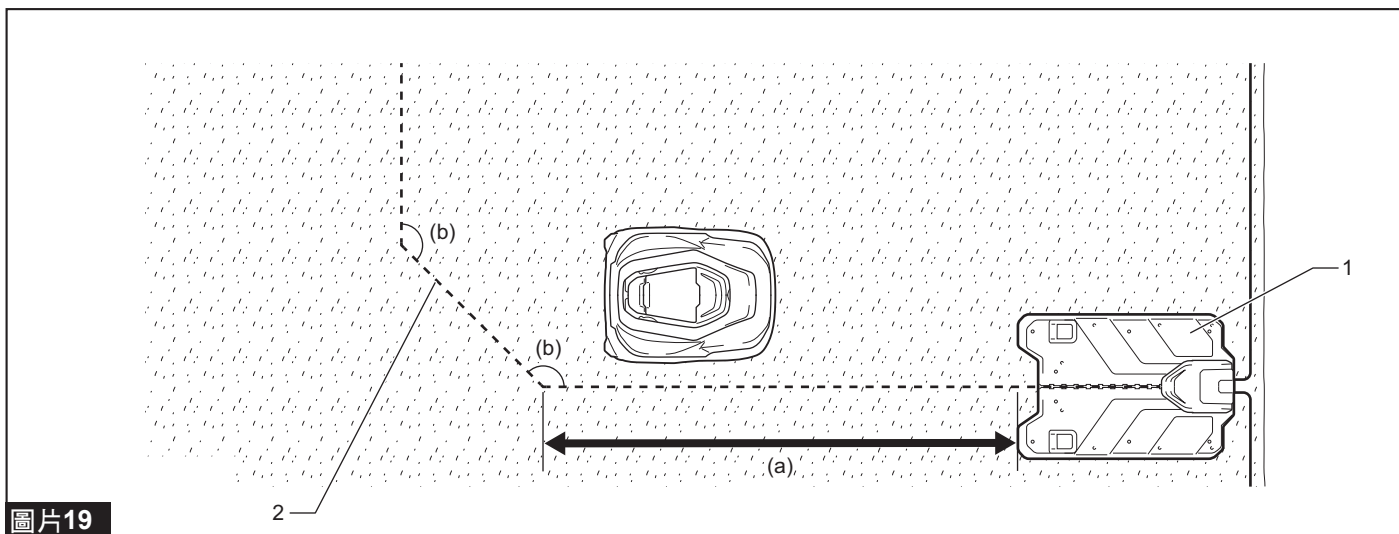


圖片18

► 1. 釘子

注：確保引導線和邊界線的連接角度約為  $90^\circ$ 。

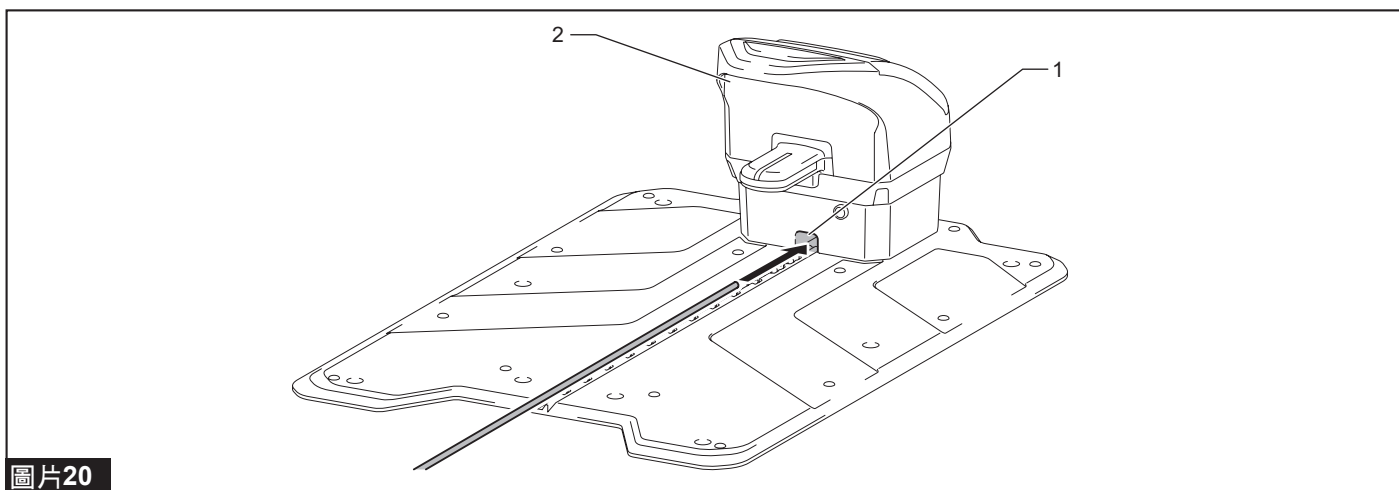
5. 用塑膠錘將釘子釘入最接近充電站的位子，安裝引導線。
  - 釘子的間距約為 1 m，若引導線浮起，請縮短間距。
  - 轉彎時，請將引導線設置在約 135° 的角度。
  - 在充電站前 2 m 以上以直線方式設置引導線。
  - 如需其他引導線設置情況，請參閱「引導線設置情況」（第 13 頁）。



圖片19

- ▶ 1. 充電站 2. 引導線
- ▶ a) 2 m 以上 b) 約 135°

6. 將引導線設置到充電站後，將引導線穿過充電站塔底部的開孔，再穿過充電站背面。

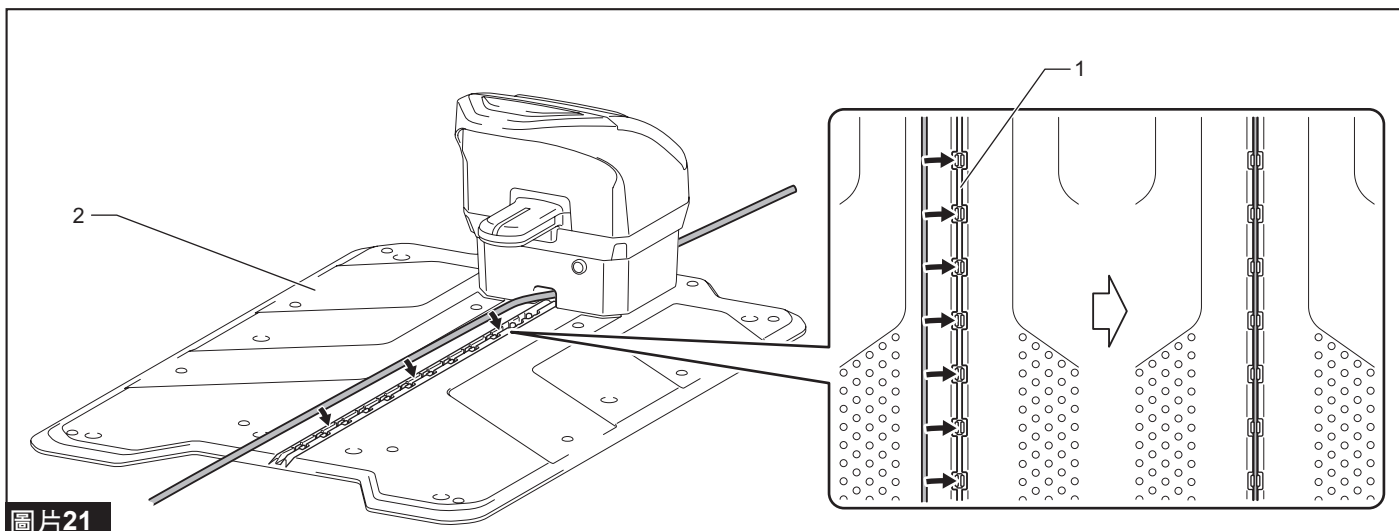


圖片20

- ▶ 1. 開孔 2. 塔

注：剪斷引導線，使其從充電站背面延伸約 30 cm 以上。

7. 將引導線插入充電站基座中央的溝槽，並加以固定。



圖片21

- ▶ 1. 溝槽 2. 充電站基座



8. 在引導線的一端裝上接頭。

注：如需安裝接頭的方法，請參閱第 10 頁。

9. 設置第二條引導線時，請重複步驟 1 至 8。

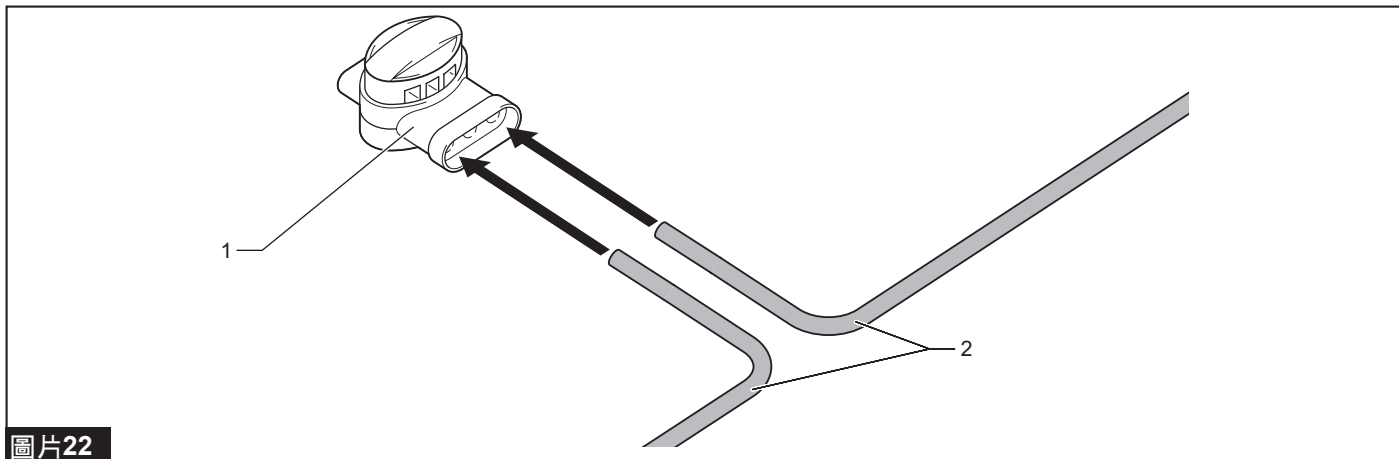
注：如需充電站連接的詳細資訊，請參閱「將電線連接至充電站」（第 18 頁）。

## 延長電線

延長電線時，請使用隨附的耦合器連接兩條電線。

**⚠️小心：** 用釘子固定耦合器，確保耦合器與地面之間沒有間隙。否則割草機器人可能損壞電線和耦合器。

1. 將電線插入隨附耦合器中三個連接埠的左右兩側。



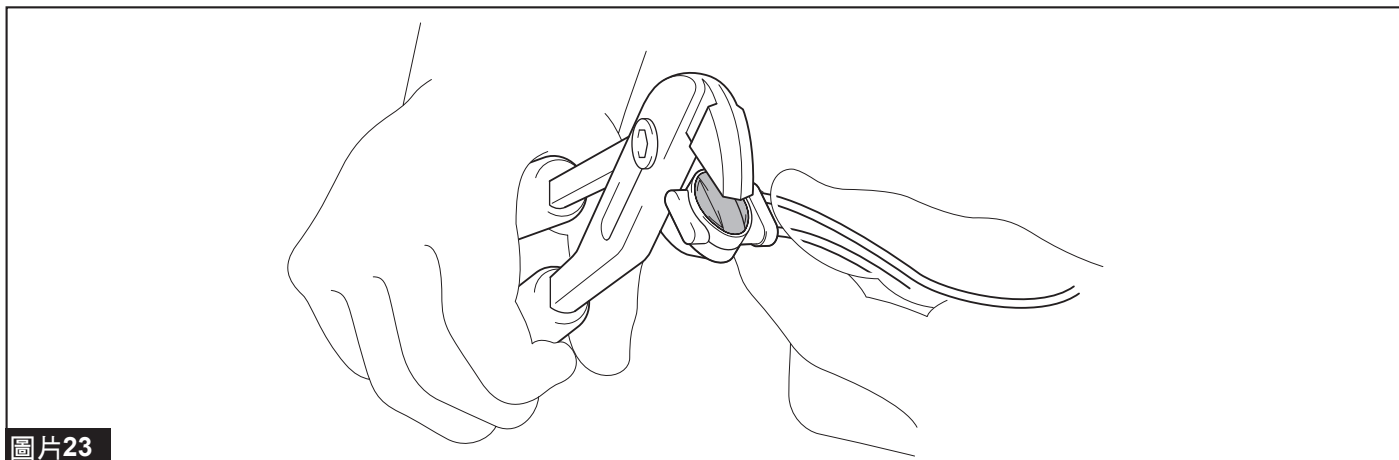
圖片22

► 1. 耦合器 2. 電線

注：將兩條電線盡量插到底。

注：將電線插入任意兩個連接埠即可延長電線，但建議使用左右兩側連接埠，以便以直線方式延長。

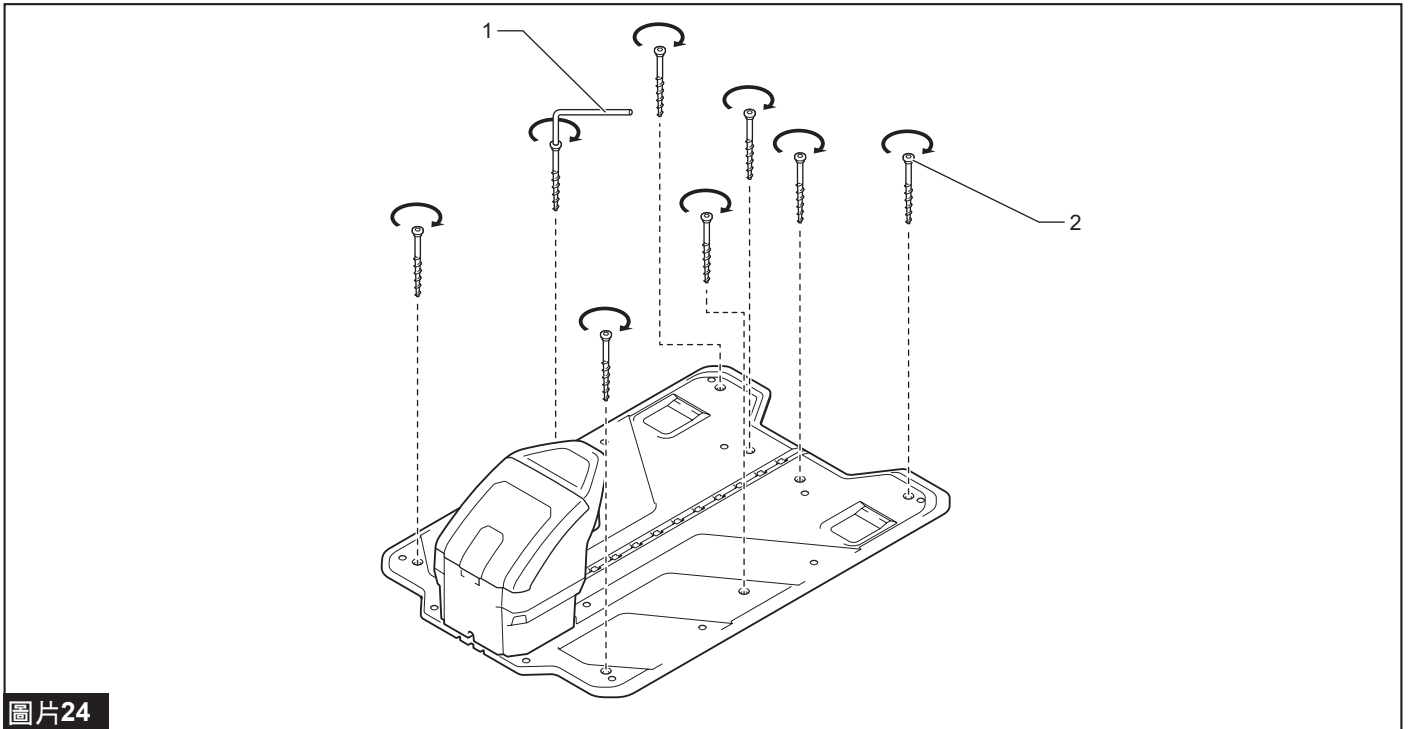
2. 用鉗子夾住耦合器並固定電線。



圖片23

## 固定充電站

確保橡膠絕緣電纜可接觸充電站，然後使用 6 號六角扳手用螺絲釘（8 支）將其固定。



圖片24

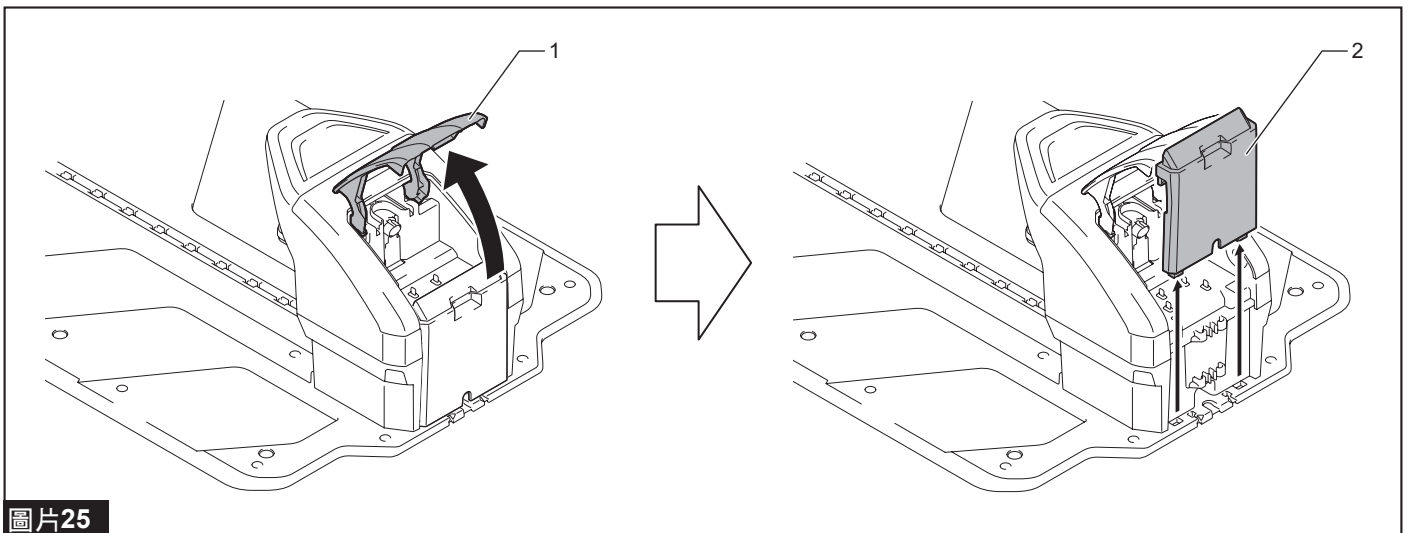
► 1. 6 號六角扳手 2. 螺絲釘（固定充電站）（8 支）

## 將電線連接至充電站

安裝完成後，將邊界線、引導線和橡膠絕緣電纜可連接至充電站。

### 連接邊界線

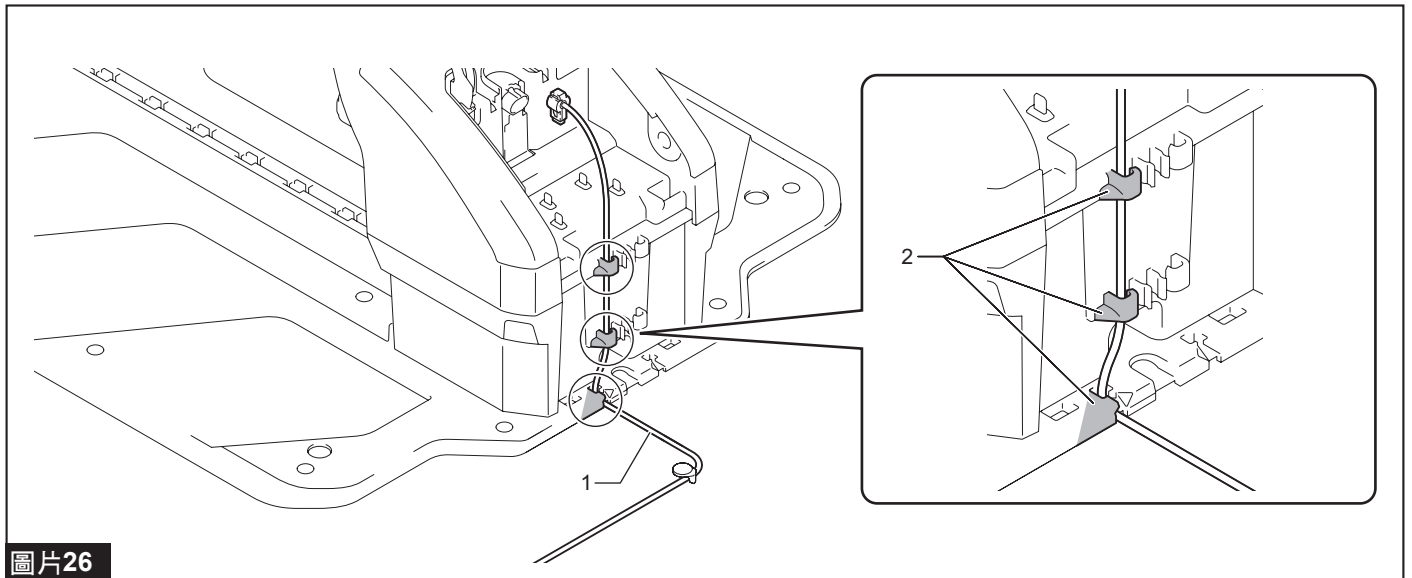
1. 開啟端子蓋，取下充電站的電線蓋。



圖片25

► 1. 端子蓋 2. 電線蓋

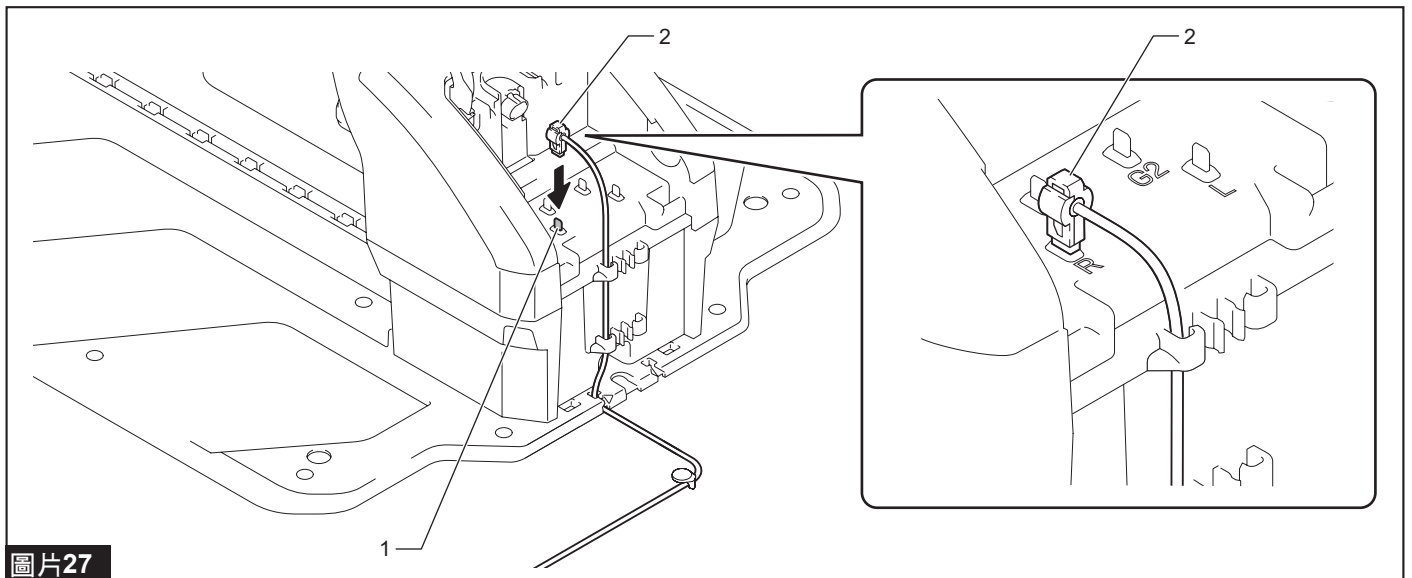
2. 站在充電站後，將左側的邊界線從底部穿過左側的鉤環（3個鉤環）。



圖片26

- 1. 來自左側的邊界線 2. 左側鉤環（三處）

3. 將電線頂端的接頭插入端子 R。

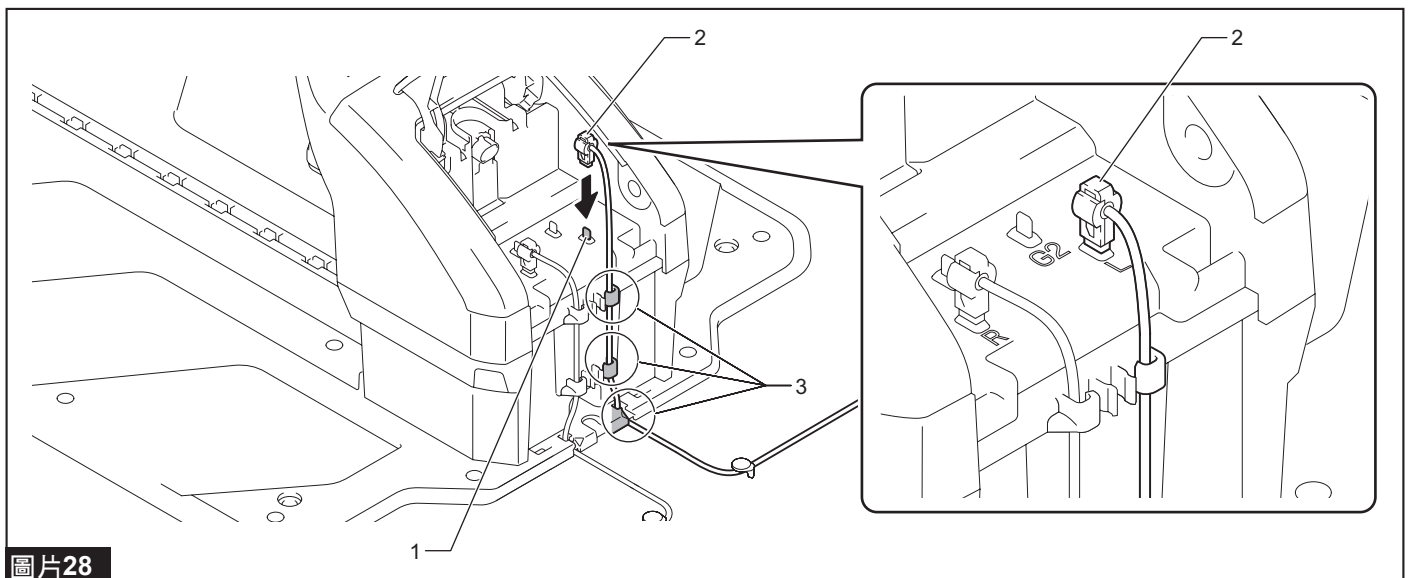


圖片27

- 1. 端子 R 2. 來自左側的邊界線接頭

**注意：** 為避免接頭變形或受損，請筆直連接接頭，請勿傾斜。

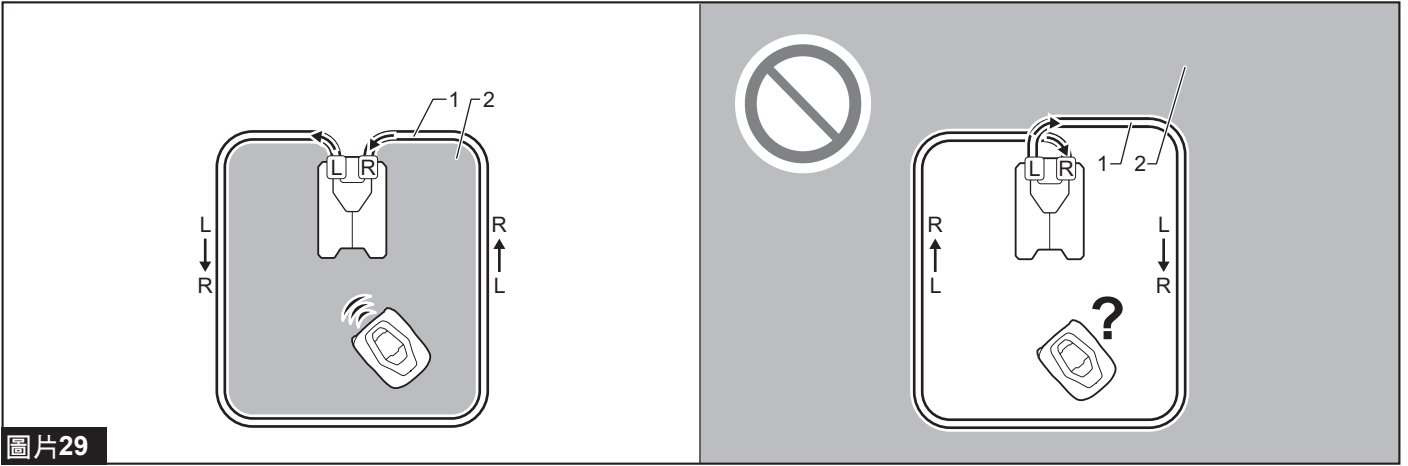
4. 同樣的，將右側的邊界線從底部穿過右側的鉤環（三處），然後將接頭插入端子 L。



圖片28

- 1. 端子 L 2. 來自右側的邊界線接頭 3. 右側鉤環（三處）

**注意：** 檢查邊界線是否連接至適當的端子。若邊界線連接至錯誤端子，則割草機器人將無法辨識作業區域。



圖片29

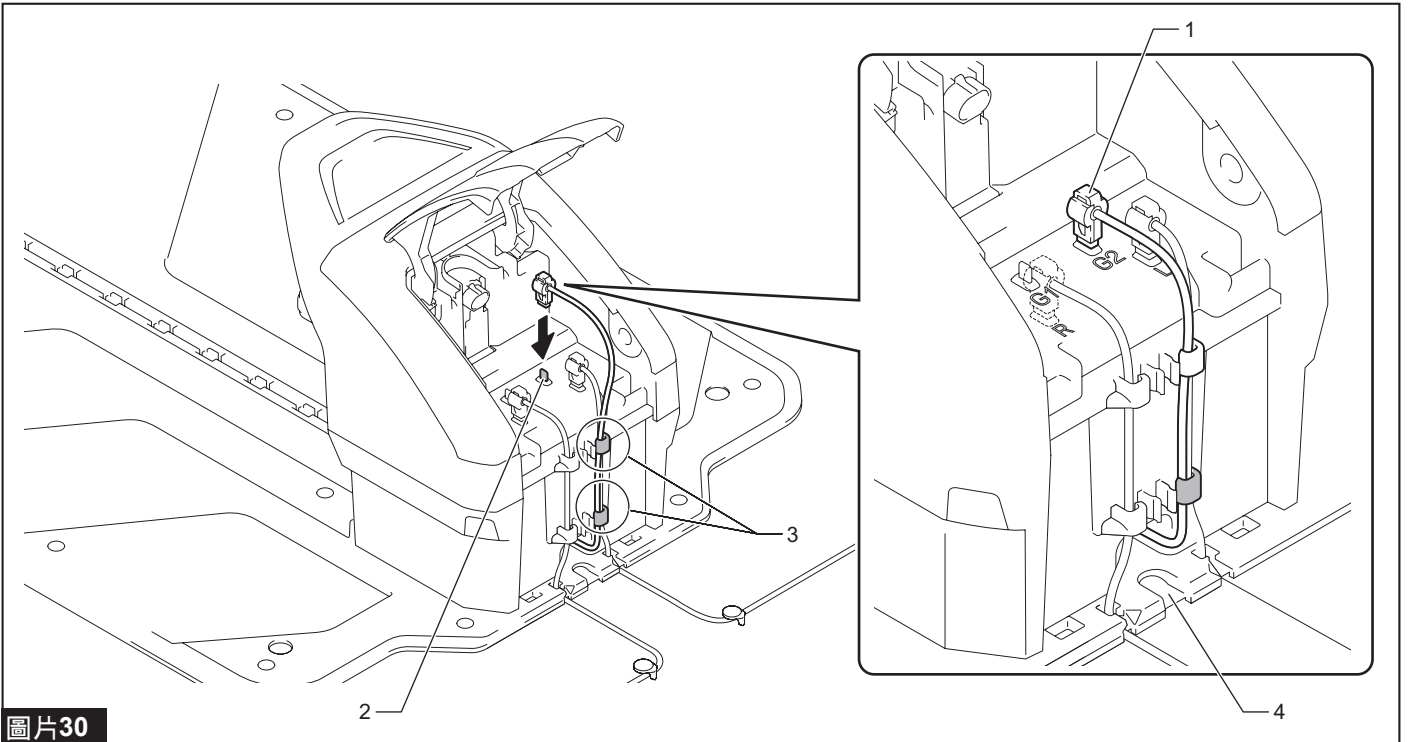
► 1. 邊界線 2. 作業區域

### 連接引導線

將引導線穿過左側或右側鉤環（兩處），然後將引導線頂端的接頭連接至端子 G1 或 G2。

**注意：** 為避免接頭變形或受損，請筆直連接接頭，請勿傾斜。

**注：** 引導線接頭可以連接至端子 G1 或 G2。



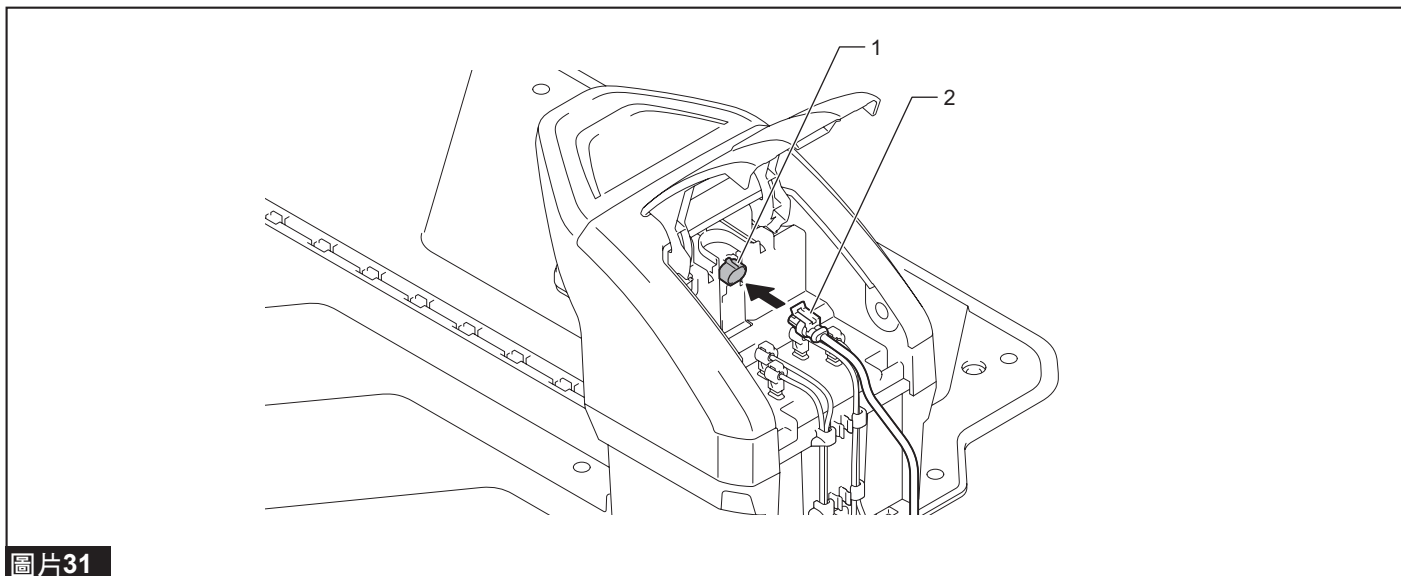
圖片30

► 1. 引導線接頭 2. 端子 G2 3. 右側鉤環（兩處） 4. 凹口（請勿將引導線穿過此處）

**注：** 若有第二條引導線，請使用相同步驟將其連接至斷路端子 G1 或 G2。

## 連接橡膠絕緣電纜

1. 將橡膠絕緣電纜連接至插座。

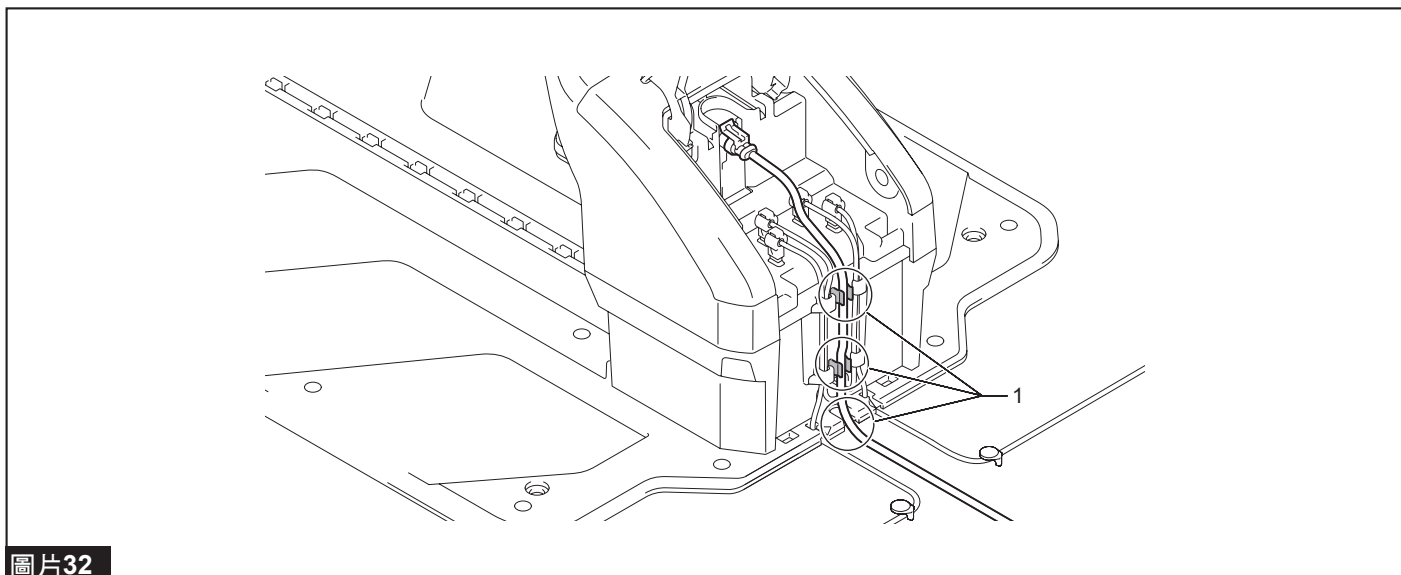


圖片31

- 1. 插座 2. 橡膠絕緣電纜接頭

注意：為避免接頭變形或受損，請筆直連接接頭，請勿傾斜。

2. 將電纜由上往下依序穿過中央鉤環（三處）。

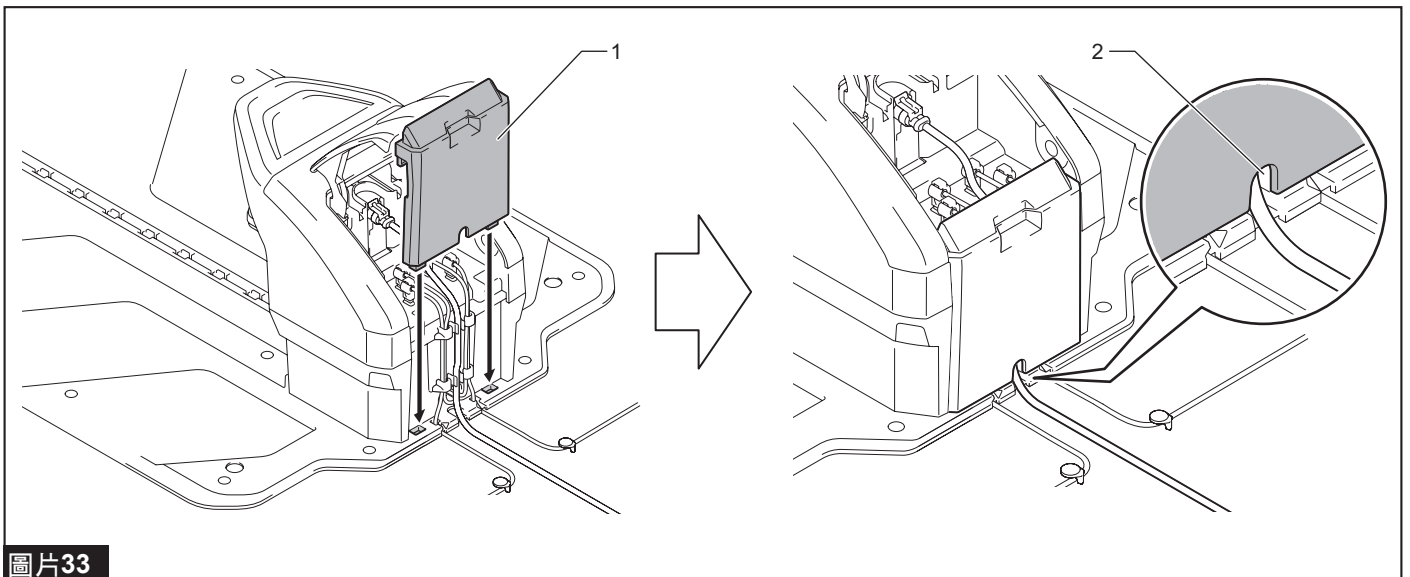


圖片32

- 1. 中央鉤環（三處）

3. 安裝電線蓋。

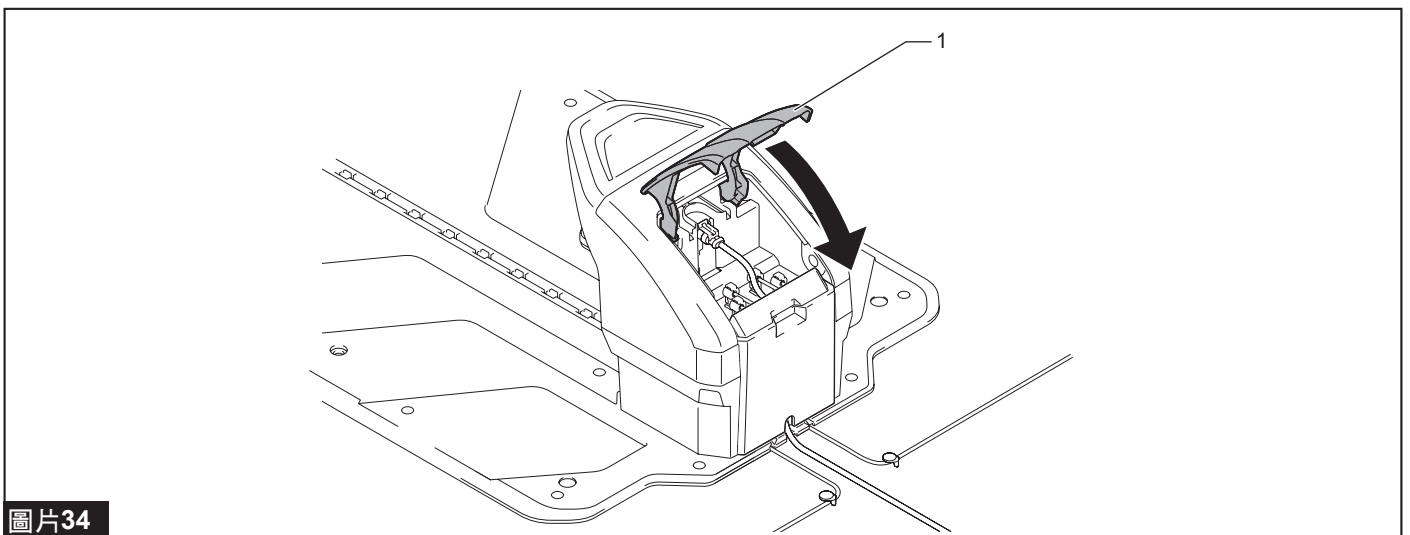
- 將橡膠絕緣電纜穿過電線蓋上的凹口。



圖片33

- 1. 電線蓋 2. 凹口

4. 關閉端子蓋，將 AC 變壓器的電源插頭連接至電源插座。

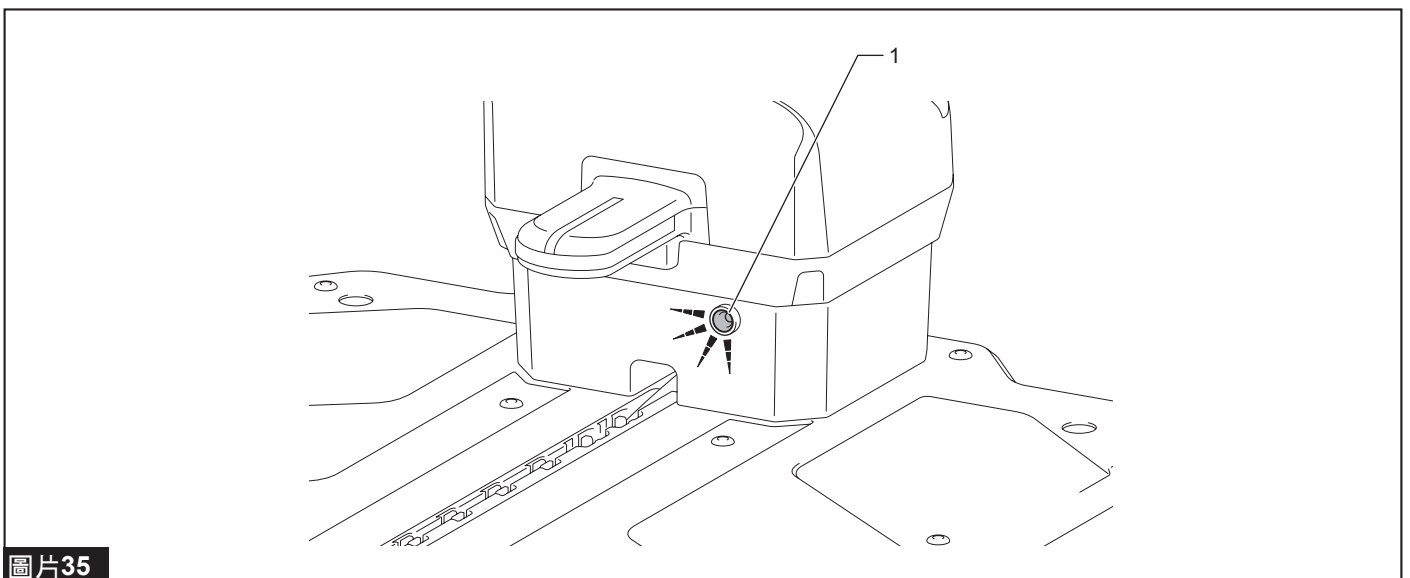


圖片34

- 1. 端子蓋

5. 查看充電站指示燈是否亮起綠燈。

- 如果邊界線正確連接，則充電站指示燈將會亮起綠燈。
- 若發生連接錯誤，充電站指示燈將閃爍紅燈。清除充電站連接部件或各電線中的任何異常，然後再次查看充電站指示燈。



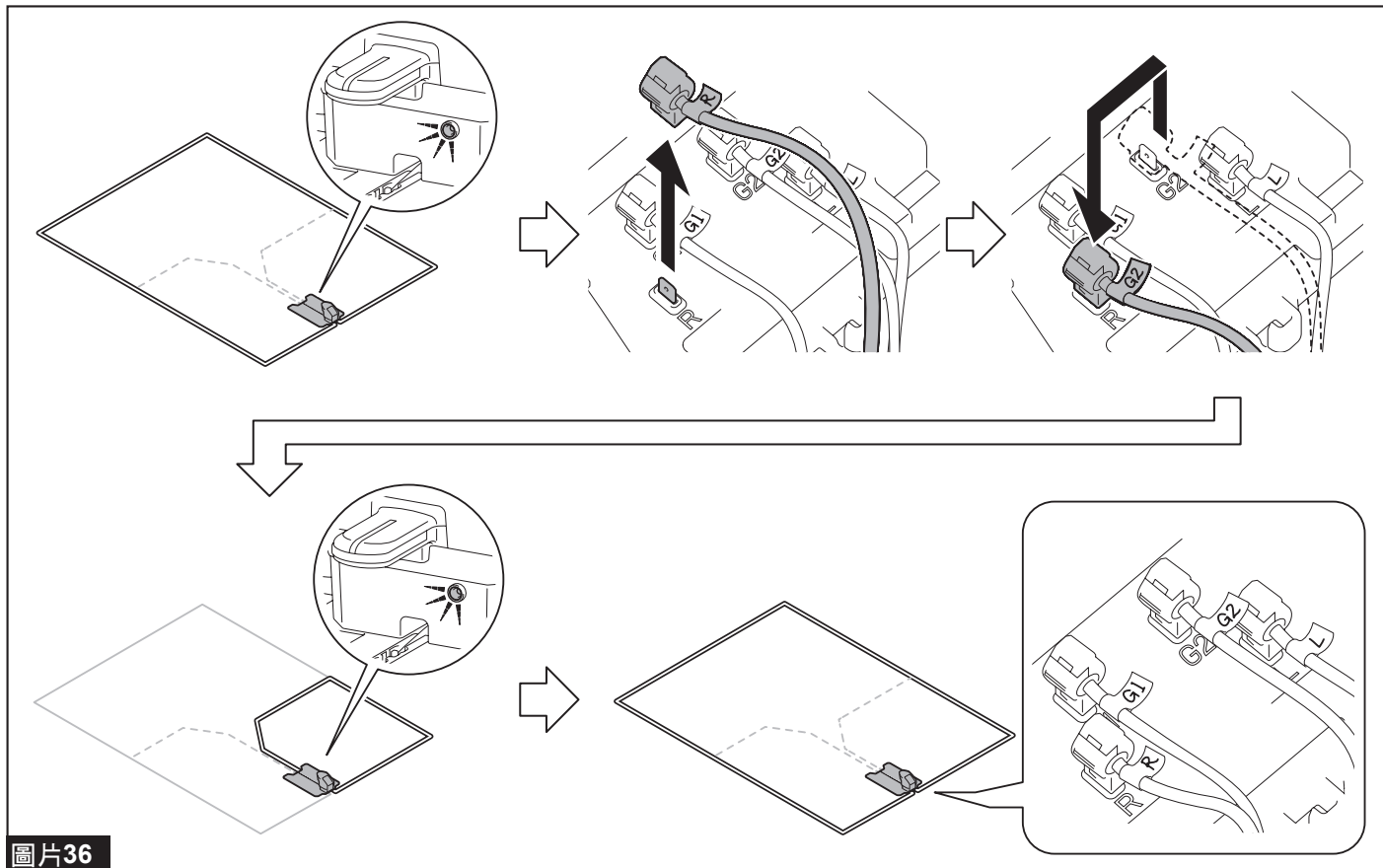
圖片35

- 1. 充電站指示燈

## 6. 檢查引導線的連接。

依下列步驟檢查引導線連接。

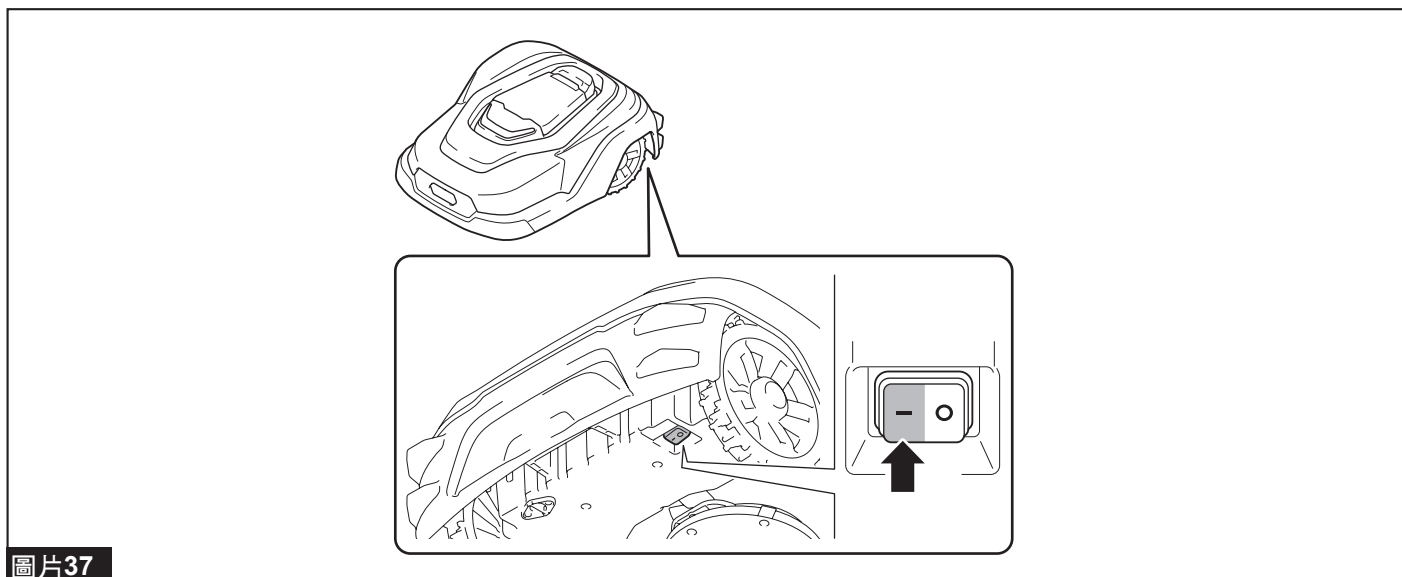
1. 確認邊界線連接成功。（查看充電站指示燈是否亮起綠燈。）
2. 從端子 L 或 R 拉出其中一個邊界線接頭。
3. 從端子 G1 或 G2 拉出其中一個引導線接頭，然後將此接頭插入邊界線的閒置端子。
4. 查看充電站指示燈是否亮起綠燈。
5. 檢查後，務必恢復原本電線連接。



圖片36

## 為割草機器人充電

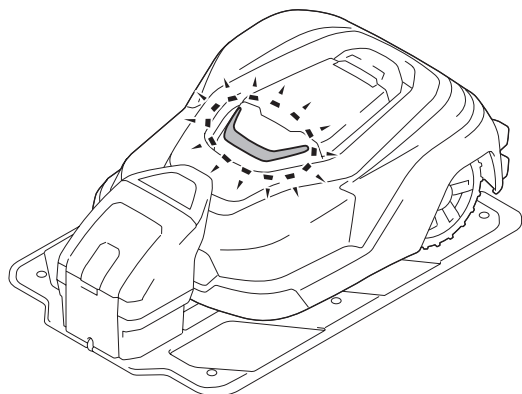
1. 按下割草機器人電源開關的 I 側，並開啟電源。



圖片37

注：為割草機器人充電時，務必開啟電源。

## 2. 將割草機器人接上充電站。



圖片38

注：充電開始時，割草機器人的 LED 燈會閃爍綠燈。充電完成時，LED 燈會熄滅。

注：如果電池已經充滿電，充電將不會開始且割草機器人的 LED 將不會閃爍綠燈。

注：充電站指示燈未根據充電狀態而改變。

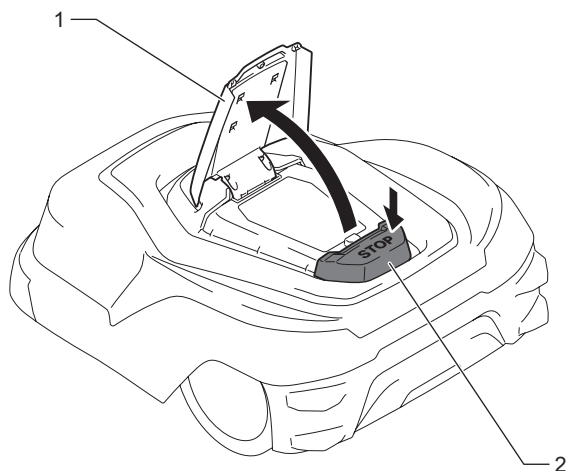
注：即使邊界線或引導線未連接至充電站，也可進行充電。

## 初始設定

注：請先撕下控制部件的保護膜，再開始使用。

首次開啟割草機器人的電源時，會出現如下圖所示的初始設定畫面。輸入顯示語言、日期和時間、割草面積和 PIN 碼。

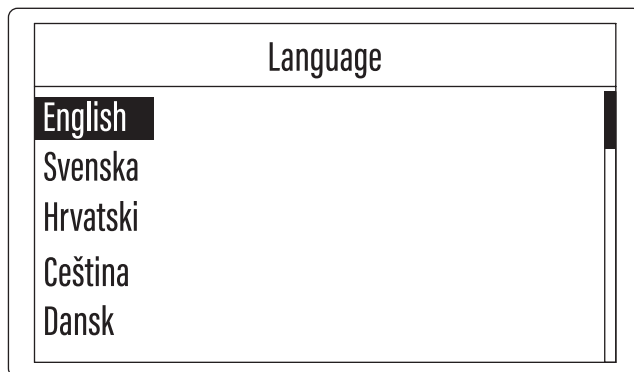
### 1. 按下割草機器人的「STOP」按鈕，並開啟顯示蓋。



圖片39

► 1. 顯示蓋 2. 「STOP」按鈕

### 2. 使用 / 鍵選取使用語言，然後按下 鍵。

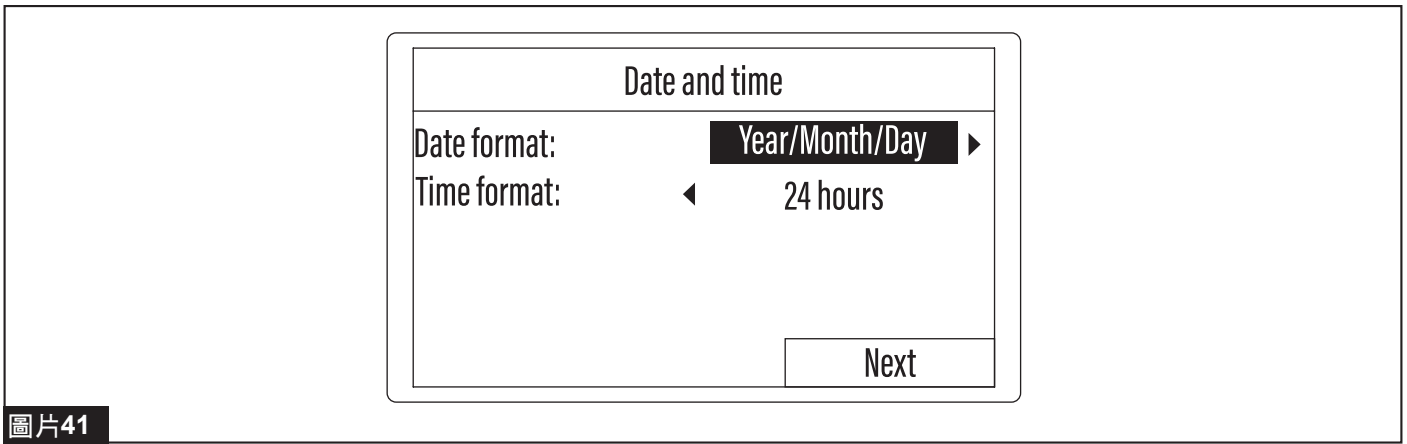


圖片40

### 3. 使用 / / / 鍵選取所需的日期和時間顯示格式。

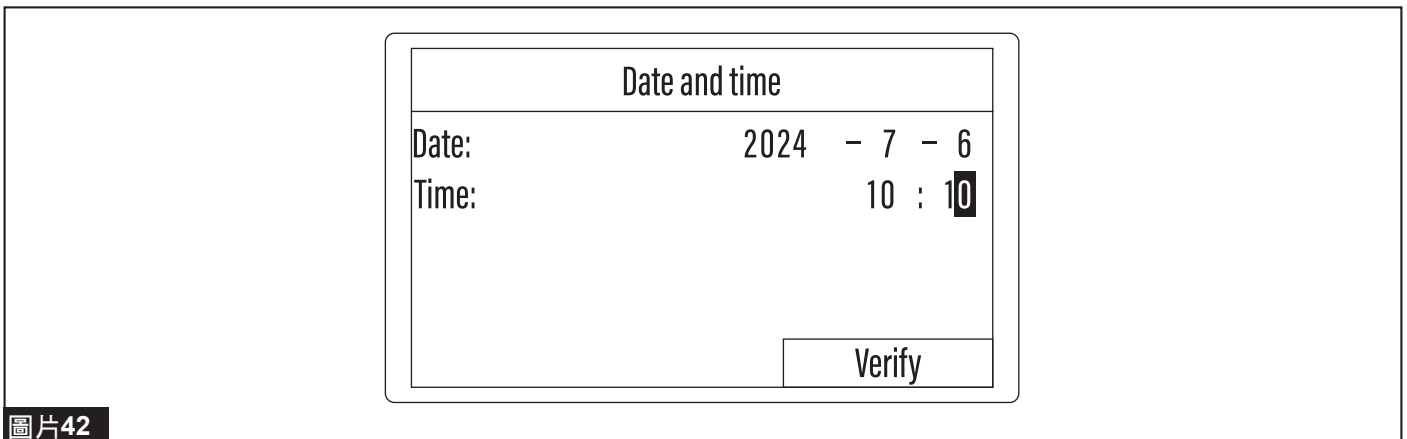


4. 使用 鍵選取 [Next (下一步)] (確認)，然後按下 鍵。



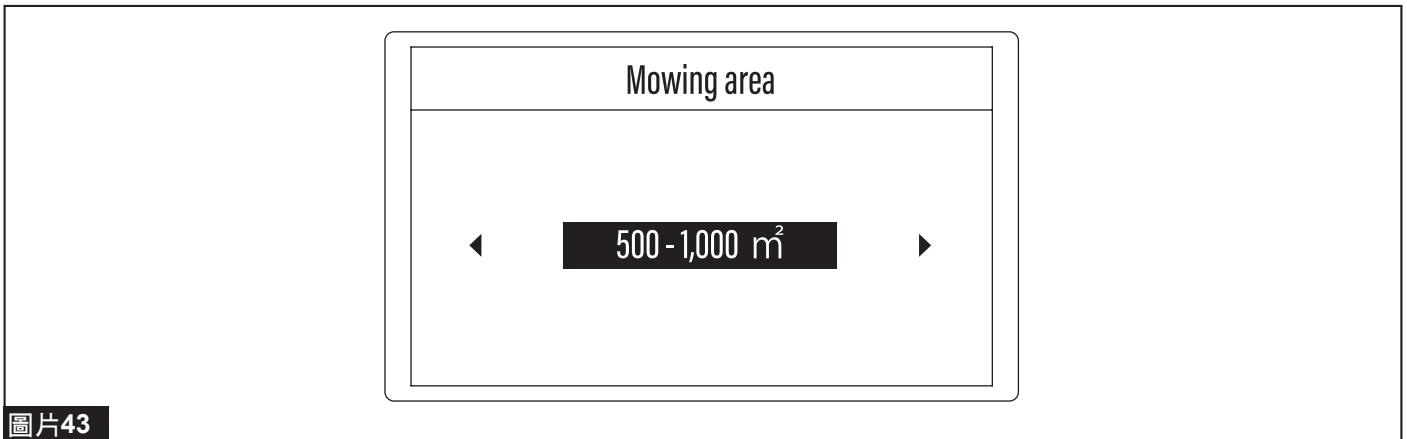
圖片41

5. 按下 鍵選取項目，然後按下 **0** 至 **9** 鍵輸入日期和時間。  
6. 使用 鍵選取 [Verify (確認)] (確認)，然後按下 鍵。



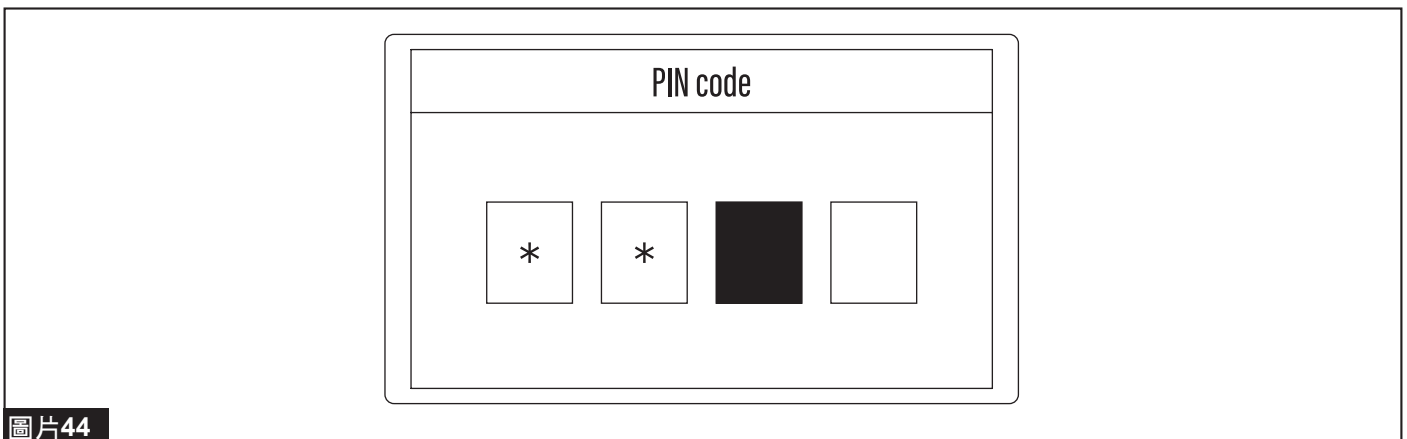
圖片42

7. 使用 鍵選取割草面積，然後按下 鍵。



圖片43

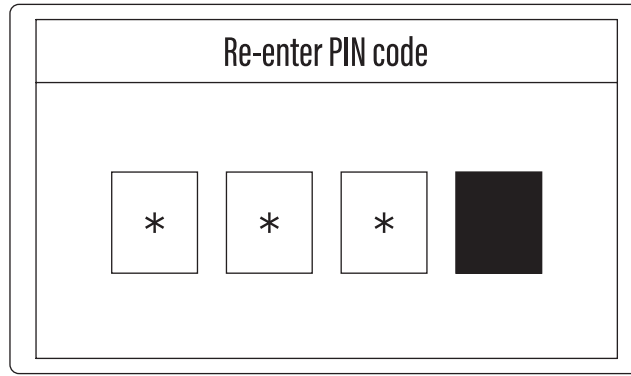
8. 按下 **0** 至 **9** 鍵輸入 PIN 碼。



圖片44

注：在初始狀態下，PIN 碼未設定。

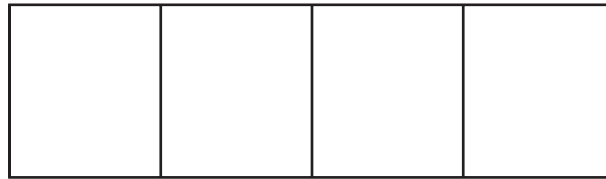
9. 再次輸入 PIN 碼以利確認。



圖片45

注：請將 PIN 碼寫下，並將其保存在安全的地方，以免忘記。

備忘錄：



注：如果忘記 PIN 碼，請聯繫銷售辦事處或當地經銷商。

## 檢查電線設置

### 檢查從充電站出發

[**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)





依照下列程序檢查割草機器人從充電站出發的情況。在出發操作中，割草機器人會將充電站的磁場強度儲存在記憶體內，以便正確接上充電站。

**注意：** 設置電線後，務必檢查出發狀況。否則割草機器人可能會在引導線上慢速移動，或在充電站上無法慢速移動。

**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。

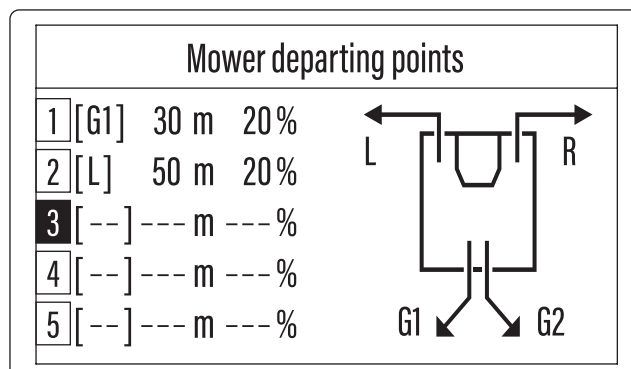
[**Main menu (主選單)**] (主選單) 會隨即顯示。

2. 在顯示幕上使用  /  鍵選取  [**Navigation preferences (移動喜好設定)**] (移動喜好設定)，然後按下  鍵。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. 使用  /  鍵選取想要設定的出發方式設定檔編號，然後按下  鍵。

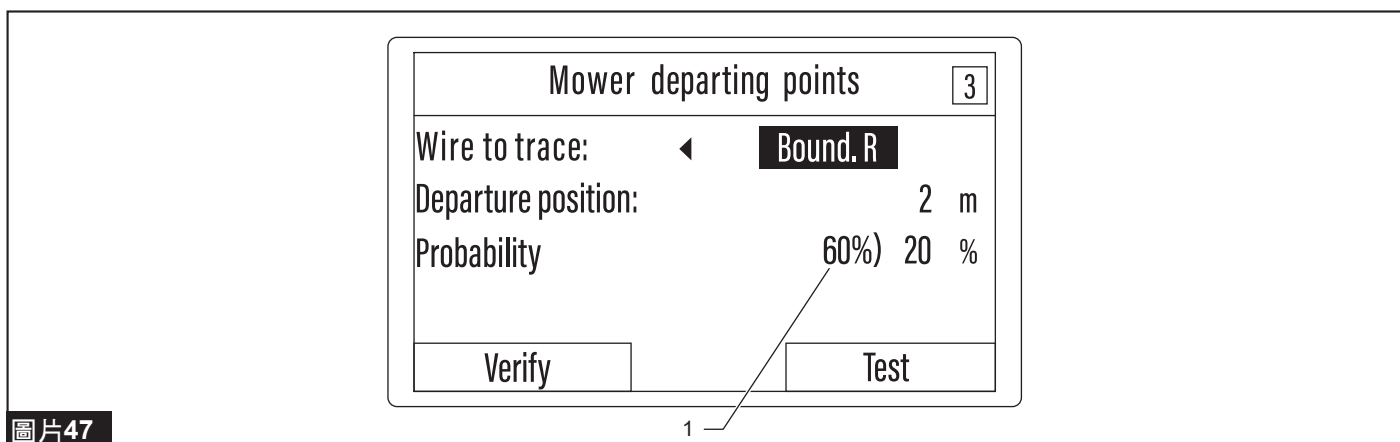


圖片46

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47

► 1. 可輸入的最大機率值

**注：**可輸入的最大機率值將會顯示在每個設定檔的輸入區域左側。輸入的值必須小於最大值。若您輸入的值超過最大值，則會以最大值替代。

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

割草機器人會顯著所選電線行進。

超過所輸入的距離後，割草機器人會自動停止。

**注：**如果割草機器人從充電站出發並停在指定地點，則確認完成。

7. 按下「STOP」按鈕。

顯示蓋會隨即開啟。

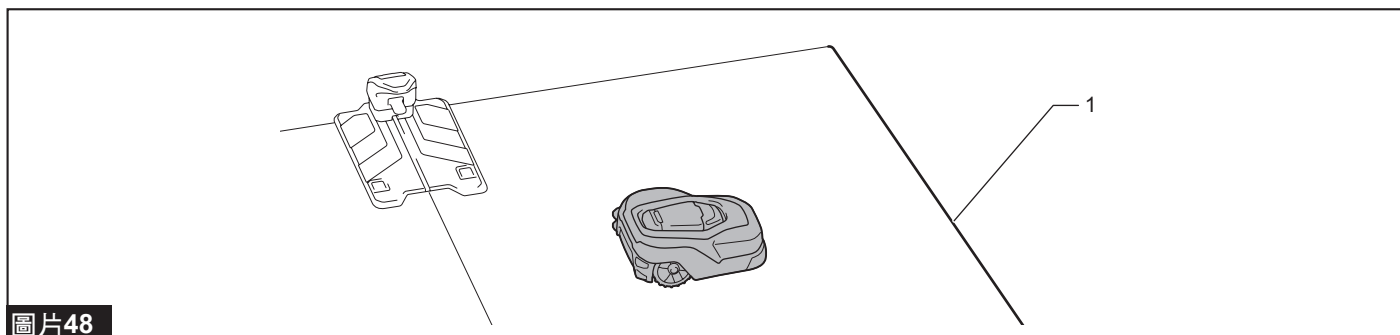
8. 當詢問是否要登錄測試出發方法的確認畫面時，選取 [Yes (是)] (是) 進行登錄或 [No] (否) 取消登錄。

若選取 [No] (否)，則需從頭開始設定。

### 檢查邊界線設置

檢查邊接線是否正確設置。

1. 握住割草機器人的把手，用手移動割草機器人，使其面向邊界線。



圖片48

► 1. 邊界線

2. 按下「STOP」按鈕。

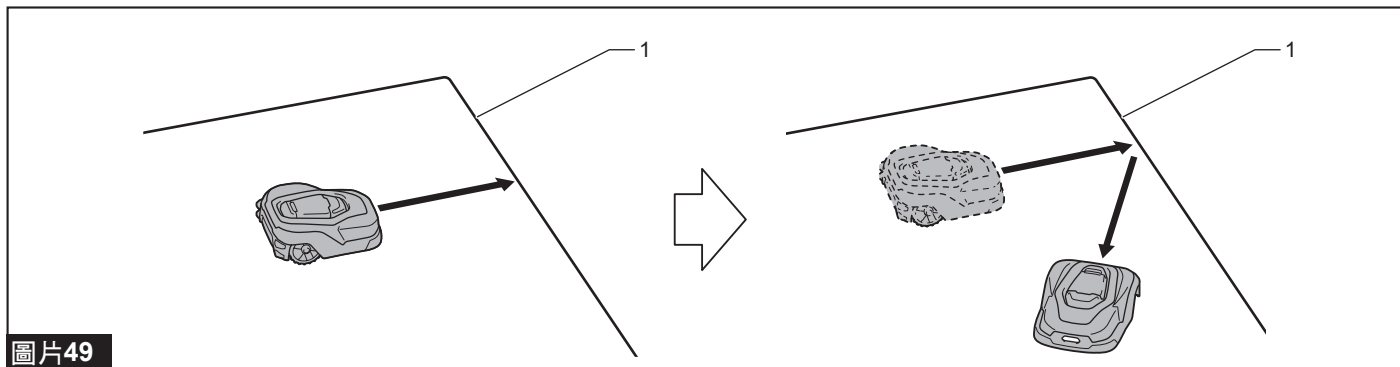
顯示蓋會隨即開啟。

3. 按下  按鈕，選取 [Auto mowing (自動割草)] (自動割草) 並按下  鍵。

4. 關閉顯示蓋。

割草機器人會開始割草，並朝邊界線行進。

5. 檢查割草機器人是否在邊界線前轉向並繼續割草。



圖片49

▶ 1. 邊界線

6. 按下「STOP」按鈕。

割草機器人會停止運作。

7. 關閉割草機器人的電源開關，並將其攜帶至其他地點，然後開啟開關。檢查割草機器人在其他邊界線位置是否也能正常運作。

### 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)

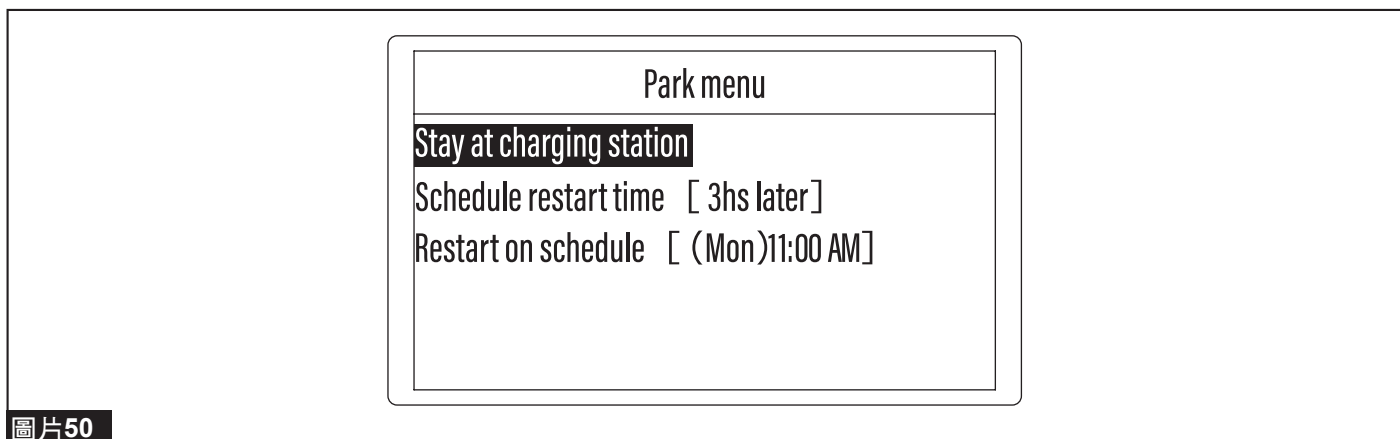
若有設置引導線，則非必要執行本程序。繼續進行 [**檢查引導線設置**] (檢查引導線設置)。若在未設置引導線時使用割草機器人，請執行此程序。

將割草機器人送回充電站。

**注：**預設情況下，割草機器人會優先搜尋引導線訊號，並根據引導線訊號返回充電站。即使作業區域內沒有任何引導線，割草機器人也會在預設的優先搜尋時間內繼續搜尋引導線訊號。優先搜尋時間結束後，割草機器人會搜尋邊界線訊號，並根據邊界線訊號返回充電站。若不想鋪設引導線，建議變更引導線的優先搜尋時間。如需詳細資訊，請參閱使用說明書的「設定引導訊號的主動搜尋期間」。


1. 按下控制面板上的  按鈕。

子選單會隨即顯示。



圖片50

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。

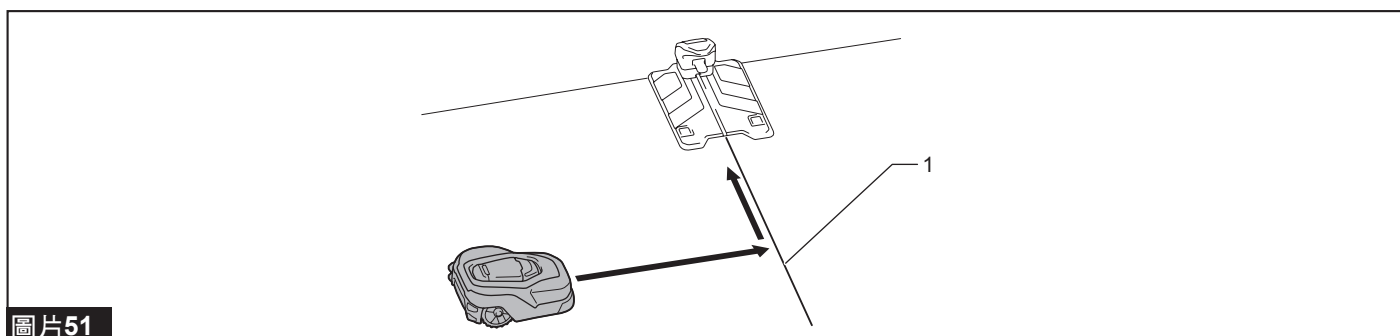
3. 關閉電池蓋。

檢查割草機器人是否返回充電站。

### 檢查引導線設置

檢查引導線是否正確設置。

1. 在關閉電源的情況下，握住割草機器人的把手，用手移動割草機器人，使其面向引導線。





圖片51

▶ 1. 引導線

2. 按下「STOP」按鈕。

顯示蓋會隨即開啟。

3. 按下  按鈕，選取 [Stay at charging station (停留在充電站)] (停留在充電站)，並按下  鍵。

4. 關閉顯示蓋。

割草機器人會往引導線方向開始割草。

5. 檢查割草機器人是否在靠近引導線時轉向、沿著引導線往充電站移動以及接上充電站。

**注：** 割草機器人偵測到引導線後，將會沿著引導線左側運作。

至此，已完成安裝與運作檢查。如需本產品的詳細資訊，請參閱本產品的使用說明書。

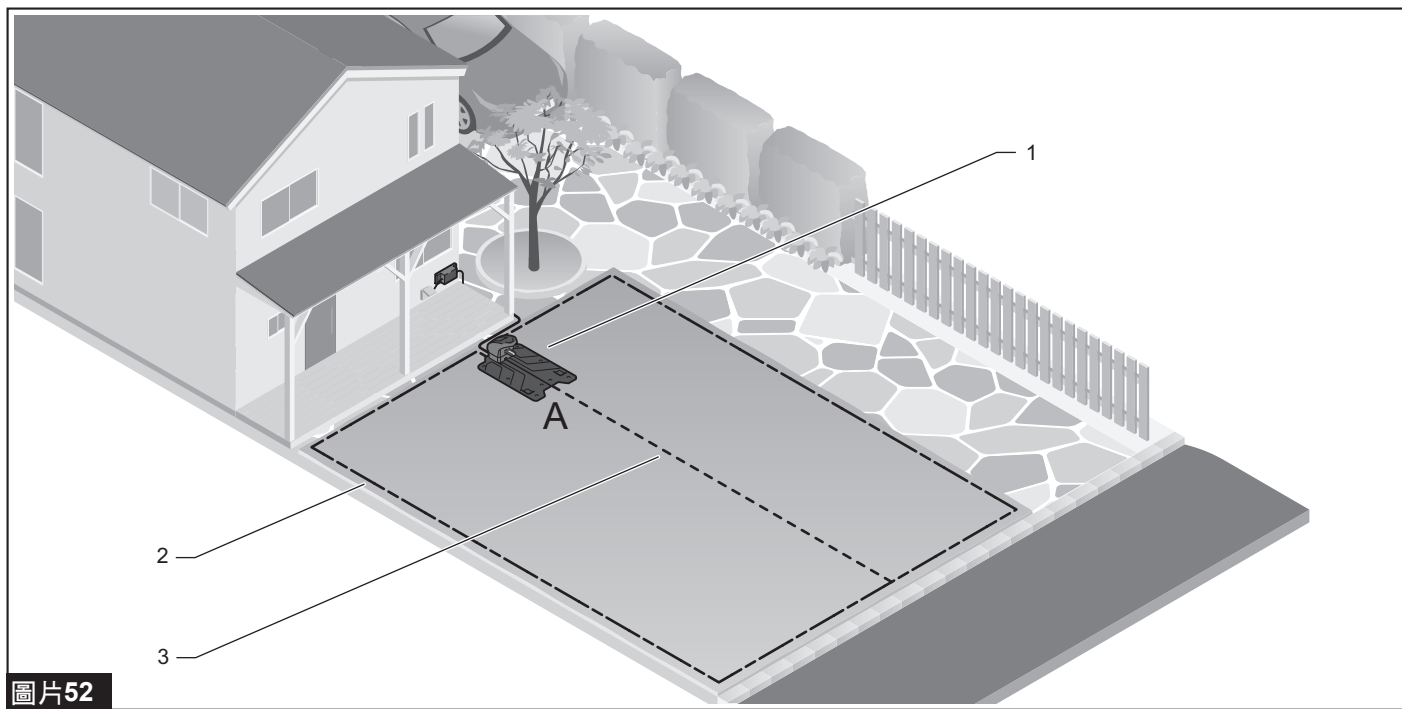
## 實例

以下是使用中的安裝和設定實例。

圖中所示細節僅為範例，用於說明不同場地規模，每種情況可能有其他更適合的方式。請依照自己的喜好進行更恰當的佈置。

### 住戶的個人庭院

舒適的庭院或自家後院的方形小花園，周圍有小柵欄、小徑和小道。



圖片52

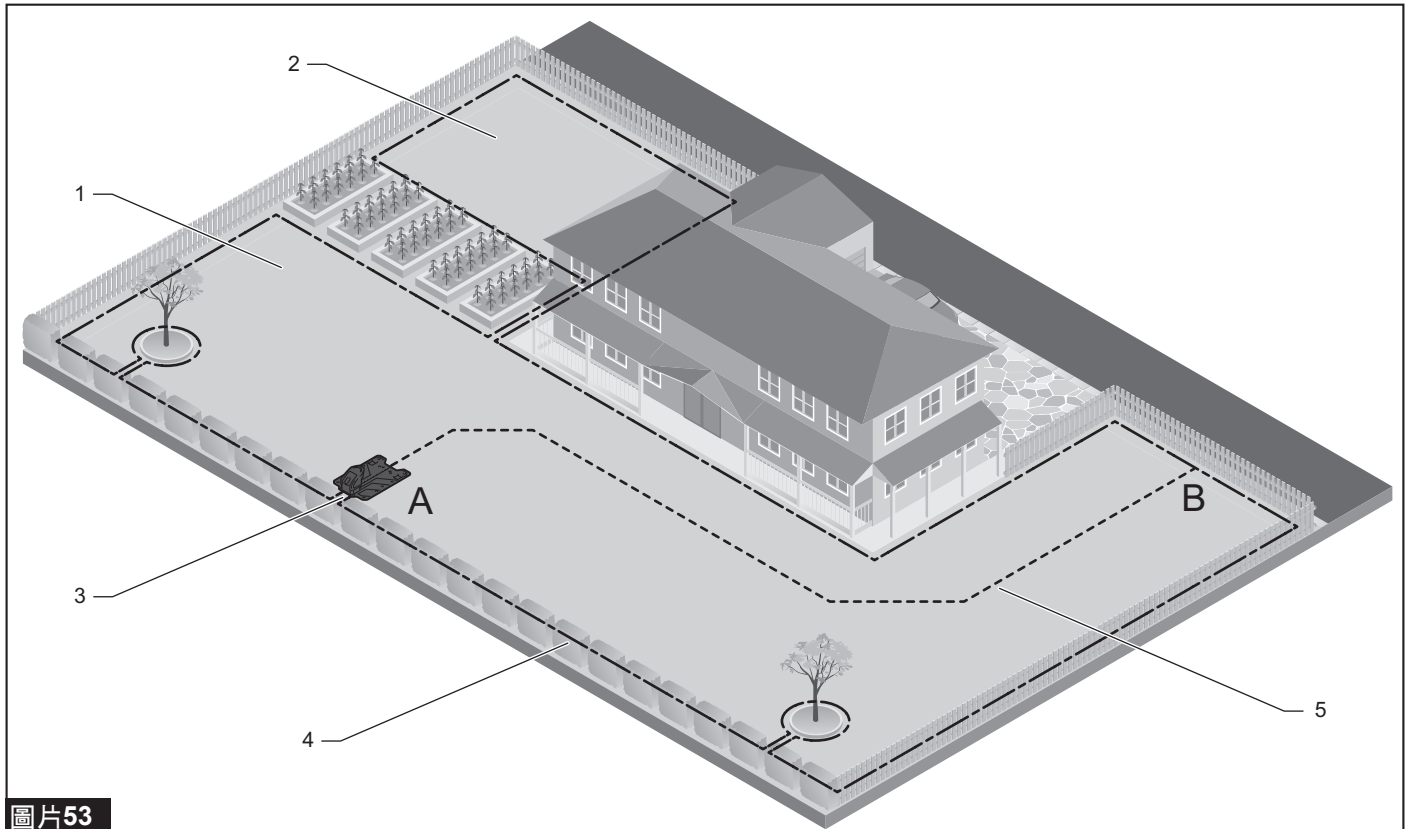
► 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線

### 實際指引資訊

割草面積	500 m <sup>2</sup>
每週工作日和小時數	4 小時 / 6 天 / 每週 8 小時 / 3 天 / 每週
從充電站出發的方式 [執行優先順序 (%)]	直接從充電站出發，執行優先順序為 [100%]。請參考圖中的割草機器人出發點「A」。
是否需要建立子區域	否
安裝和設定祕訣	將充電站放在將割草面積分為上下兩個相等區域的中間線近端。 沿著將割草面積分為上下兩個相等區域的中間線設置引導線。

## 含有獨立割草作業區域的居家花園

寬廣開闊的前花園，圍繞著房屋的兩側，在果菜園旁還有一小塊獨立草坪。



圖片53

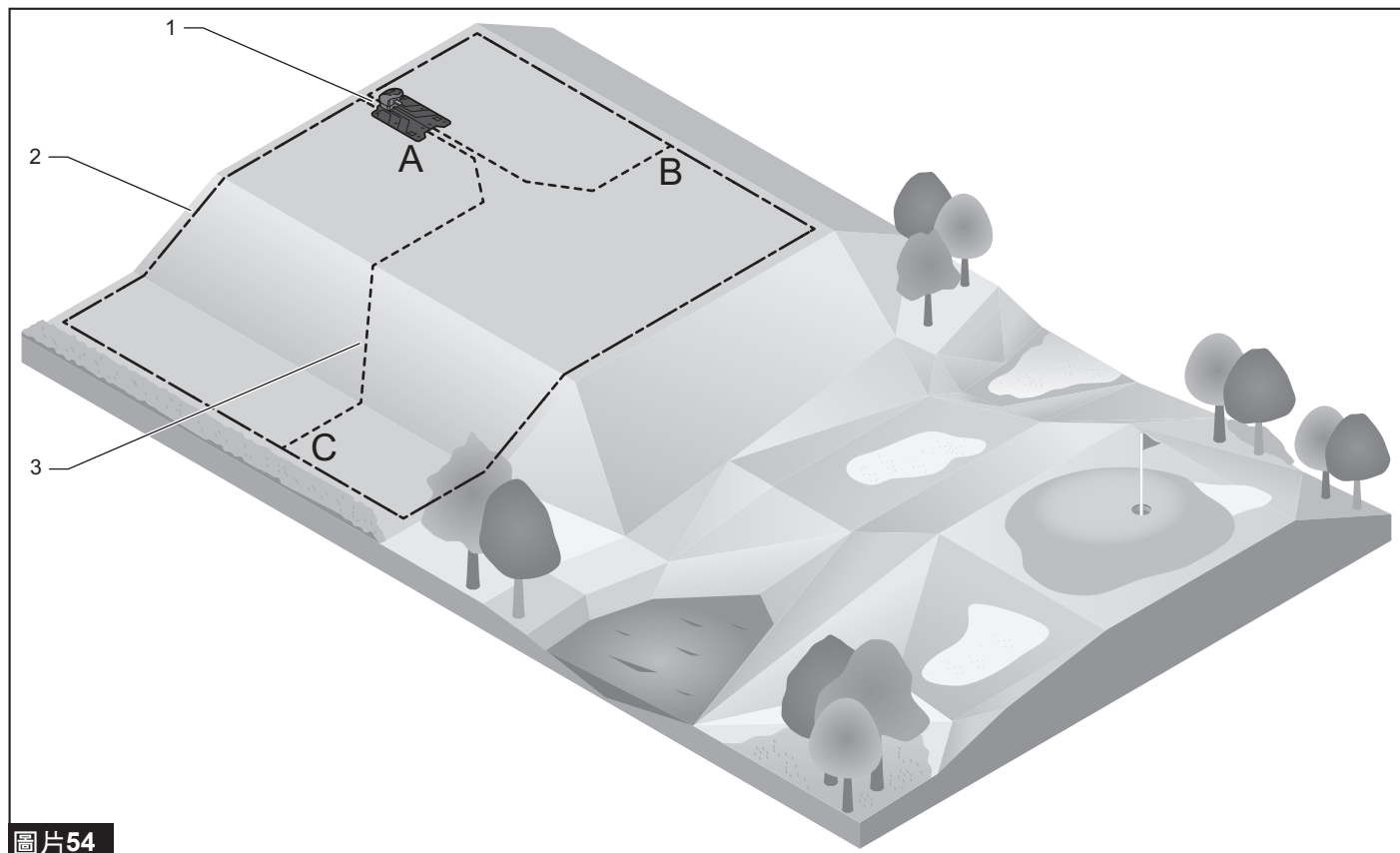
► 1. 主區域 2. 子區域 3. 充電站 4. 邊界線 5. 引導線

### 實際指引資訊

割草面積	主區域	1,000 m <sup>2</sup>
	子區域	400 m <sup>2</sup>
每週工作日和小時數	主區域	14 小時 / 5 天 / 每週
	子區域	12 小時 / 2 天 / 每週
從充電站出發的方式 [執行優先順序 (%)]	主區域	直接從充電站出發，執行優先順序為 [70%]。請參考圖中的割草機器人出發點「A」。
	子區域	向主花園的遠端出發，並先從引導線終端區域開始割草，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「B」。
	子區域	將割草機器人提前從主區域提到子區域。然後開始手動割草。如需詳細資訊，請參閱使用說明書中「不自動充電割草」的說明。
是否需要建立子區域	是	
安裝和設定祕訣	將充電站置於主花園前邊界的中央。	
	沿著將主區域分為左右兩個相等區域的中間線設置引導線。	

## 小山坡上的草坪

公園、高爾夫球場或相似場所中綠色草坪的山坡景觀。草坪會以不同高度和色調生長在一或多個緩坡和陡坡上，並帶有沙地和水景。



圖片54

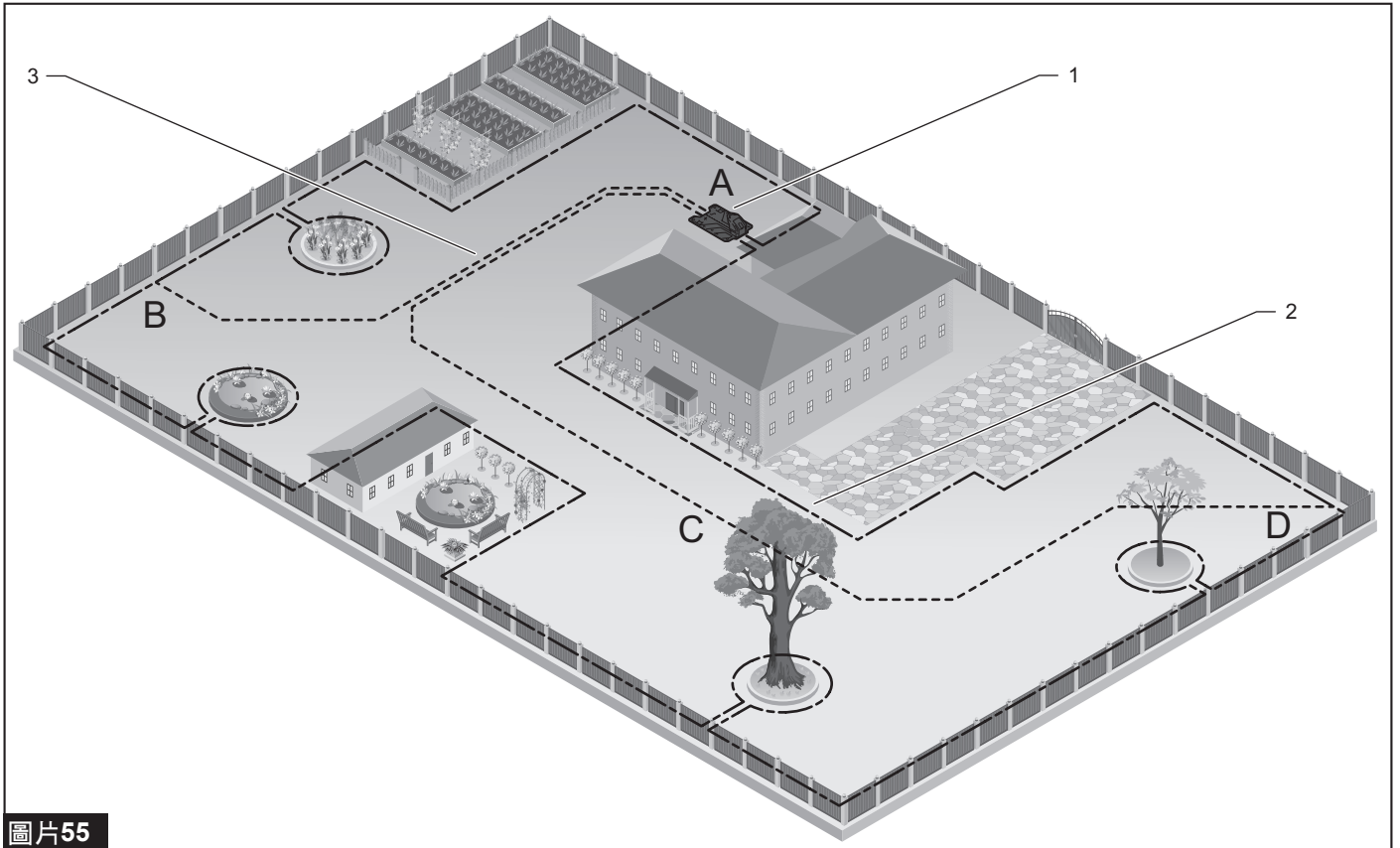
► 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線

### 實際指引資訊

割草面積	2,500 m <sup>2</sup>
每週工作日和小時數	24 小時 / 7 天 / 每週
從充電站出發的方式 [執行優先順序 (%)]	直接從充電站出發，執行優先順序為 [40%]。請參考圖中的割草機器人出發點「A」。 向山坡上平整草地的一端出發，並先從引導線終端區域開始割草，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「B」。 向下坡上微傾斜的草坪表面遠端出發，並先從引導線終端區域開始割草，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「C」。
是否需要建立子區域	否
安裝和設定祕訣	將充電站放置在將山坡上平整草坪表面分為左右兩個相等區域的中間線的一端。 沿著將割草面積分為上下兩個相等區域的中間線設置兩條引導線。一條朝向山坡上平整草坪表面的一端，另一條朝向下坡微傾斜的草坪表面遠端。 務必在幾乎平坦或坡度較小的表面設置邊界線。 在斜坡的對角線上鋪設引導線，因為這樣可使割草機器人更易於爬坡。

## 精心設計的花園，但有些地點難以完成割草作業

一個完全以柵欄圍起來的精緻花園區域，裡面有大型住宅、水景以及各種植物和物體。精心設計的景觀有助於維持花園美觀，但也為草坪保養帶來孤立位置。



圖片55

► 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線

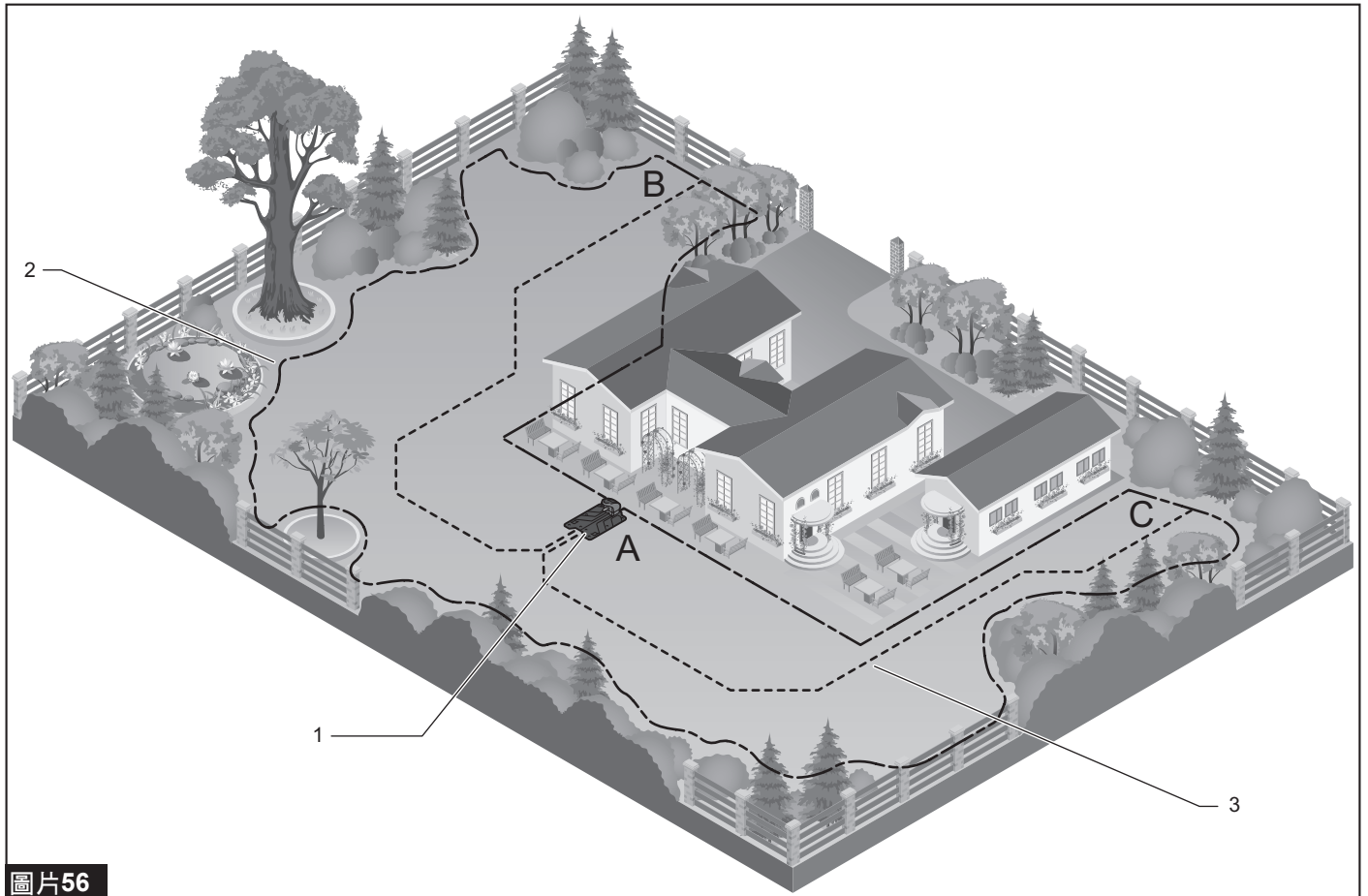
### 實際指引資訊

割草面積	2,500 m <sup>2</sup>
每週工作日和小時數	24 小時 / 7 天 / 每週
從充電站出發的方式 [執行優先順序 (%)]	<p>直接從充電站出發，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「A」。</p> <p>向割草作業區域的近端出發，在引導線終端區域前方幾步處開始割草，執行優先順序為 [20%]。請參考圖中的割草機器人出發點「B」。</p> <p>向割草作業區域的最遠角落出發，在引導線長度的中間處開始割草，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「C」。</p> <p>向割草作業區域的最遠角落出發，在引導線終端區域前方幾步處開始割草，執行優先順序為 [20%]。請參考圖中的割草機器人出發點「D」。</p>
是否需要建立子區域	否
安裝和設定祕訣	<p>將充電站放在後院，可維護美景，又方便供電。</p> <p>設置兩條引導線，將割草機器人引導至花園中兩個最不容易到達的割草區域。一條朝向花園的近端，從兩個花園物體之間穿過；另一條通向花園的最遠角落，從停車場和植物之間穿過。</p> <p>務必確保引導線與邊界線保持一定距離，以免影響割草機器人移動。</p>



## 開放型正式花園，遭樹籬、野生植物、小徑和花園物體分割成不對稱部分

座落在長滿花草樹木的森林之中，一座商業區的后花園景色一覽無遺，花園大致可分為三個不同大小和高度的草坪區。



圖片56

► 1. 充電站 2. 邊界線 3. 引導線

### 實際指引資訊

割草面積	1,500 m <sup>2</sup> (面積分割比：約 55/30/15)
每週工作日和小時數	14 小時/7 天/每週 24 小時/4 天/每週
從充電站出發的方式 [執行優先順序 (%)]	根據三個區域的面積比例，確立割草作業的執行優先順序。 直接從充電站出發，執行優先順序為 [55%]。請參考圖中的割草機器人出發點「A」。 向第二大割草作業區域的遠端出發，並先從引導線終端區域開始割草，執行優先順序為 [30%]。請參考圖中的割草機器人出發點「B」。 向第三大割草作業區域的遠端出發，並先從引導線終端區域開始割草，執行優先順序為 [15%]。請參考圖中的割草機器人出發點「C」。
是否需要建立子區域	否
安裝和設定祕訣	將充電站放在將最大割草區域分為左右兩個相等區域的中間線近端。 沿著將第二大割草區域分為左右兩個相等區域的中間線設置引導線。 沿著將第三大割草區域分為左右兩個相等區域的中間線設置引導線。





# 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](http://www.makita.com)



885A54-127  
ZHTW  
20240305