

Bitte den Bereichstyp für die Verwaltung auswählen



Arbeitszone



Sperrzone



Korridor



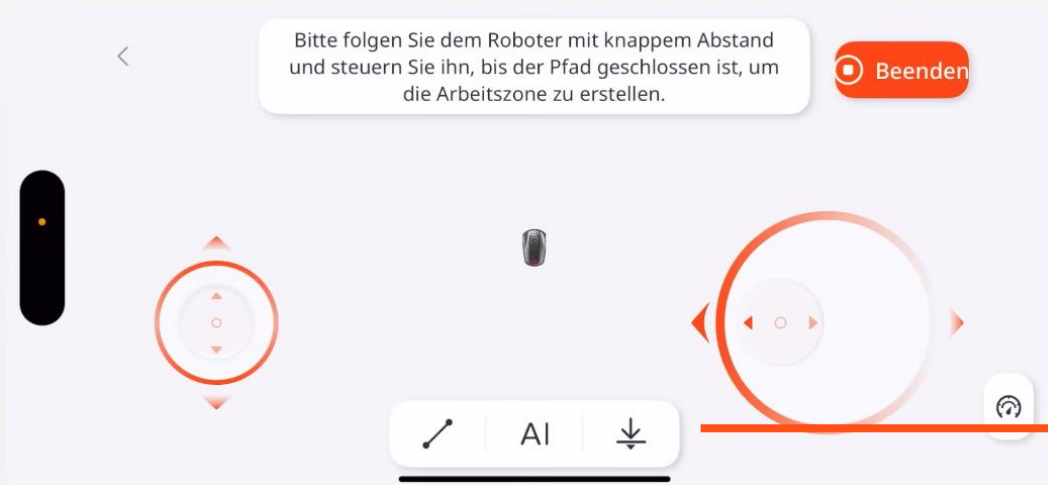
Sichere Zone



Verbotene Zone

Arbeitszone

Arbeitszonen sind die Zonen in denen der Roboter den Rasen mäht



Arbeitszone

Bei der Kartierung von Arbeitszonen gibt es 4 mögliche Varianten.

Option 1: Keiner der untenstehenden Knöpfe ist ausgewählt.

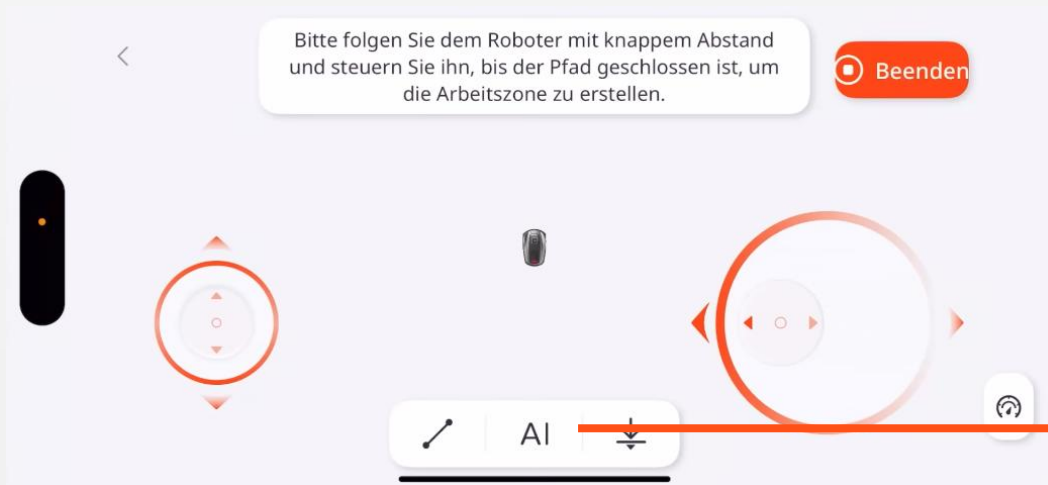
Die Mähkante, wird exakt auf dem Fahrweg des Roboters gelegt



Arbeitszone

Bei der Kartierung von Arbeitszonen gibt es 4 mögliche Varianten.

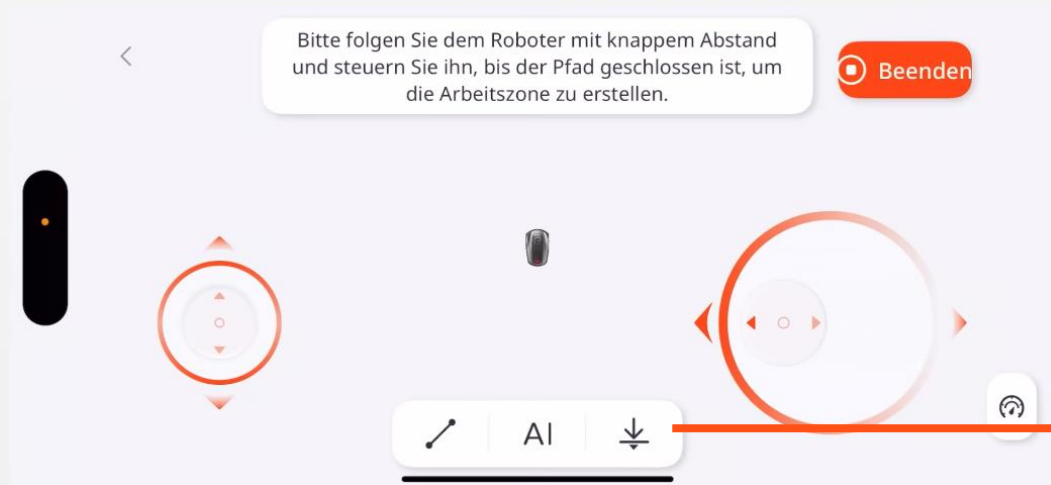
Option 2: Linienmodus aktiviert
Die Mähkante wird nur durch Punkte festgelegt. Dies kann sinnvoll bei sehr langen und geraden Kanten sein wie z.B. eine lange Hausmauer.



Arbeitszone

Bei der Kartierung von Arbeitszonen gibt es 4 mögliche Varianten.

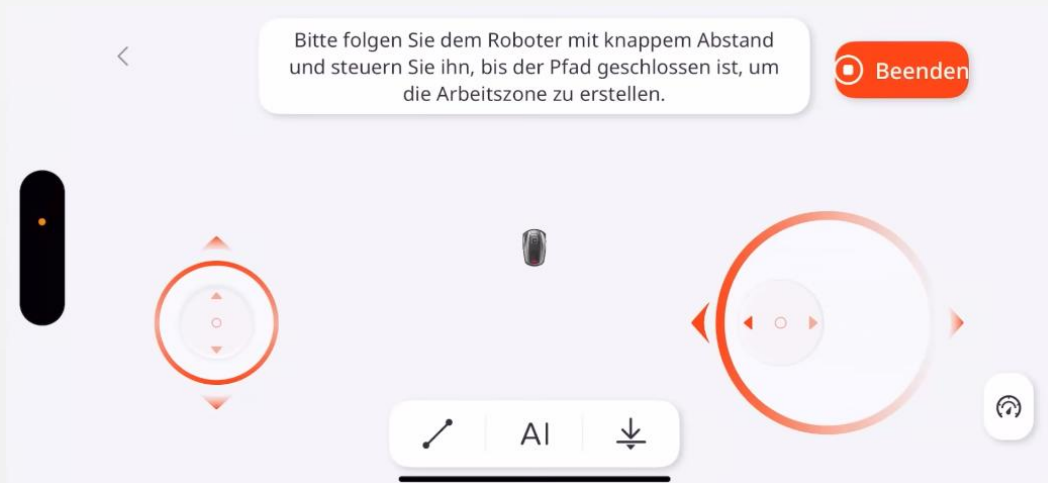
Option 3: AI Kartierung
Bei einfachen und klar abgegrenzten Gärten kann der Roboter selbst die Kartierung durchführen.



Arbeitszone

Bei der Kartierung von Arbeitszonen gibt es 4 mögliche Varianten.

Option 4. Überfahren der Kante
Diese Einstellung ist zwingend notwendig, falls Rasenkantensteine an der Rasenkante liegen. Wenn diese Funktion nicht aktiviert ist, fährt der Roboter nicht auf die Steine beim Kantenschnitt.



Arbeitszone

Wichtige Anmerkung:

Während des Kartierens kann man zwischen den einzelnen Optionen wechseln.

So sollte man bei Rasenkantensteinen die Option Überfahren der Kante aktivieren, diese jedoch bei Kanten ohne Rasenkantensteine wieder ausschalten.

Bitte den Bereichstyp für die Verwaltung auswählen



Arbeitszone



Sperrzone



Korridor



Sichere Zone



Verbotene Zone

Sperrzone

Sperrzonen werden dazu verwendet, um zu Kartieren in welchen Bereichen der Roboter nicht mähen darf.

Die Kartierung der Sperrzone ist nur durch das Fahren des Mähers mit Bluetooth möglich.

Bitte den Bereichstyp für die Verwaltung auswählen



Arbeitszone



Sperrzone



Korridor



Sichere Zone



Verbotene Zone

Korridor

Korridore verbinden 2 Zonen miteinander. Der Mäher benutzt Korridore nur als Transportweg, diese werden nicht gemäht. Z.B. Pflasterweg zwischen zwei Zonen.

Bitte den Bereichstyp für die Verwaltung auswählen



Arbeitszone



Sperrzone



Korridor



Sichere Zone



Verbotene Zone

Sichere Zone

Sichere Zonen werden dazu verwendet, Flächen zu markieren, bei denen der Roboter so weit wie möglich an den Rand fahren darf. In einer sicheren Zone greift die Kamera nicht auf die Navigation ein, sondern der Mäher fährt bis zur kartierten Grenze, bzw. bis der Bump Sensor auslöst. Zu verwenden bei Bereichen, wo keine Gefahr für den Mäher besteht, der Mäher aber ohne Sichere Zone nicht zufriedenstellend an die Kanten fährt.

Bitte den Bereichstyp für die Verwaltung auswählen



Arbeitszone



Sperrzone



Korridor



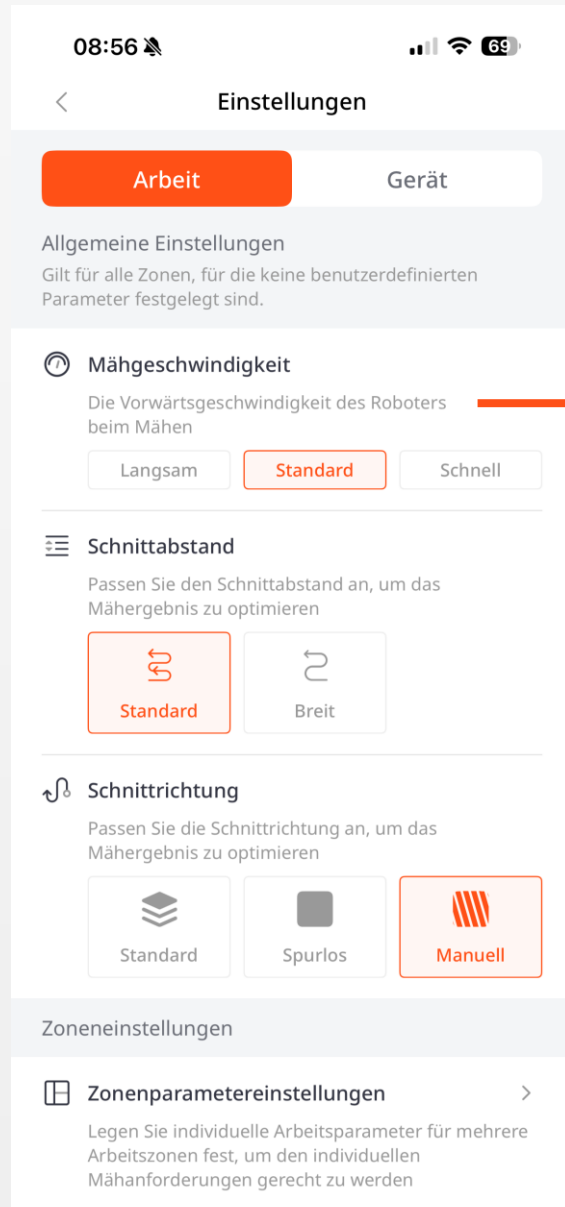
Sichere Zone



Verbotene Zone

Verbotene Zone

Verbotene Zonen erfüllen die gleiche Funktion wie Sperrzonen. Jedoch lassen sich Verbotene Zonen ohne Bluetooth Verbindung einrichten. Dies ist nützlich bei temporären Hindernissen im Garten. Dadurch, dass verbotene Zone per Handy eingezeichnet werden, sind diese nicht so genau umzusetzen wie Sperrzonen. Deswegen ist es empfohlen bei permanenten Hindernissen die Sperrzone zu verwenden.



Mähgeschwindigkeit

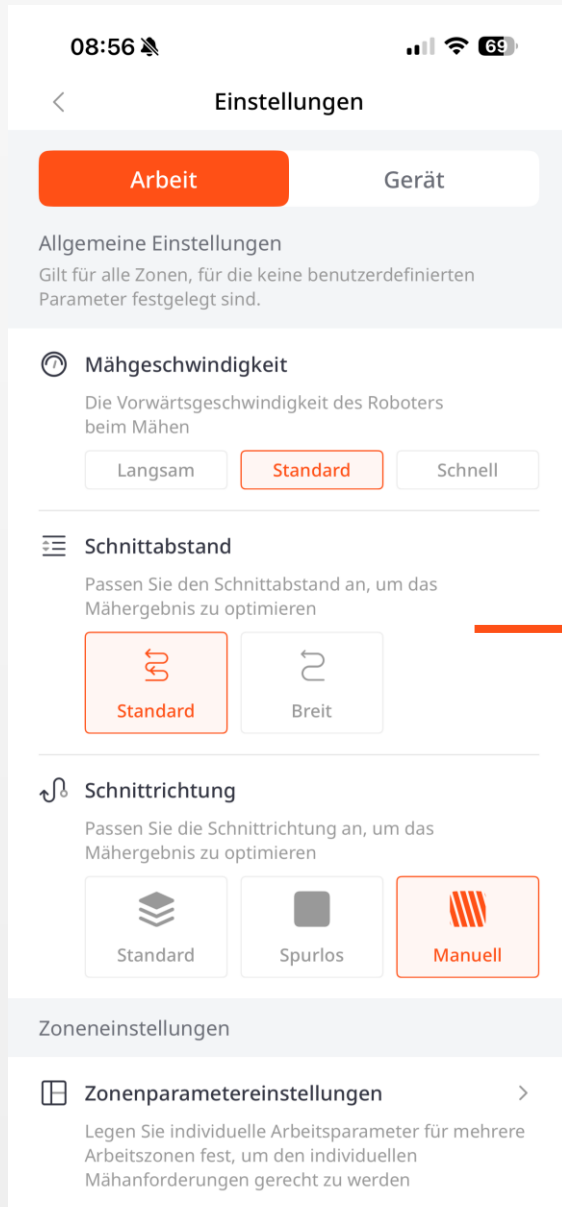
Langsam: 0,35 m/s

Standard: 0,40 m/s

Schnell: 0,45 m/s

Bei leicht bewachsenem Rasen, ist Standard / Schnell zu empfehlen.

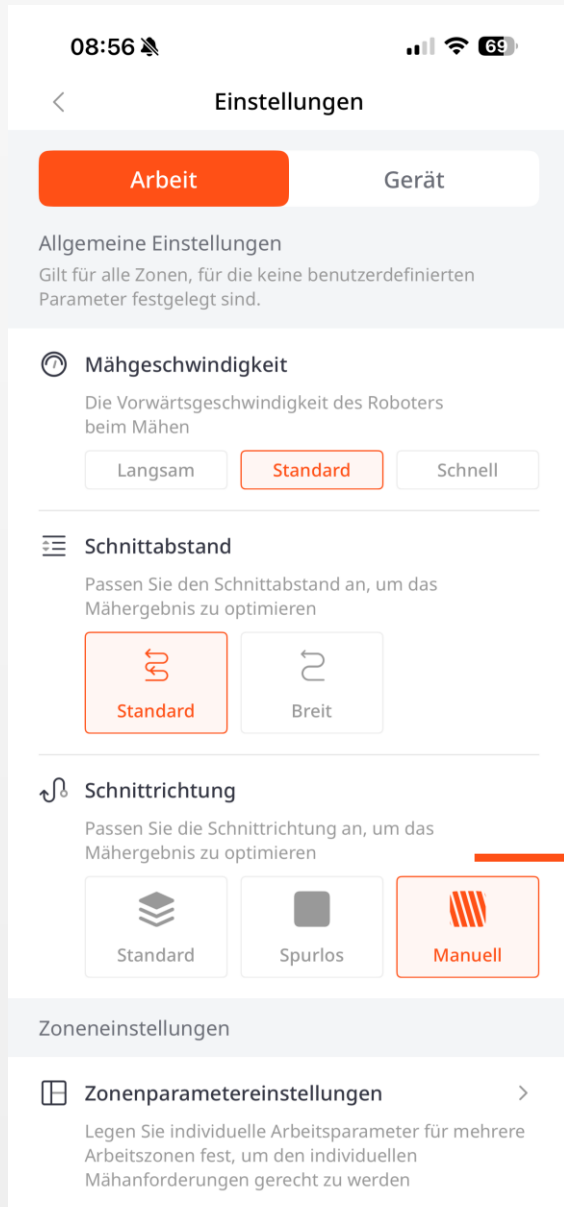
Bei sehr dichten Rasen mit regelmäßiger Dündung / Bewässerung gewährleistet "Langsam" den bestmöglichen Rasenschnitt



Schnittabstand

Bei Standard wird eine größere Überlappung angewendet, um sicher zu stellen, dass kein Gras ungemäht bleibt. Passend für Gärten mit RTK Schatten.

Bei Breit wird eine minimale Überlappung verwendet, um die Effizienz zu erhöhen.
Eignet sich am Besten zusammen mit Schnitttrichtung "Spurlos" und in Gärten mit sehr gutem RTK Signal.

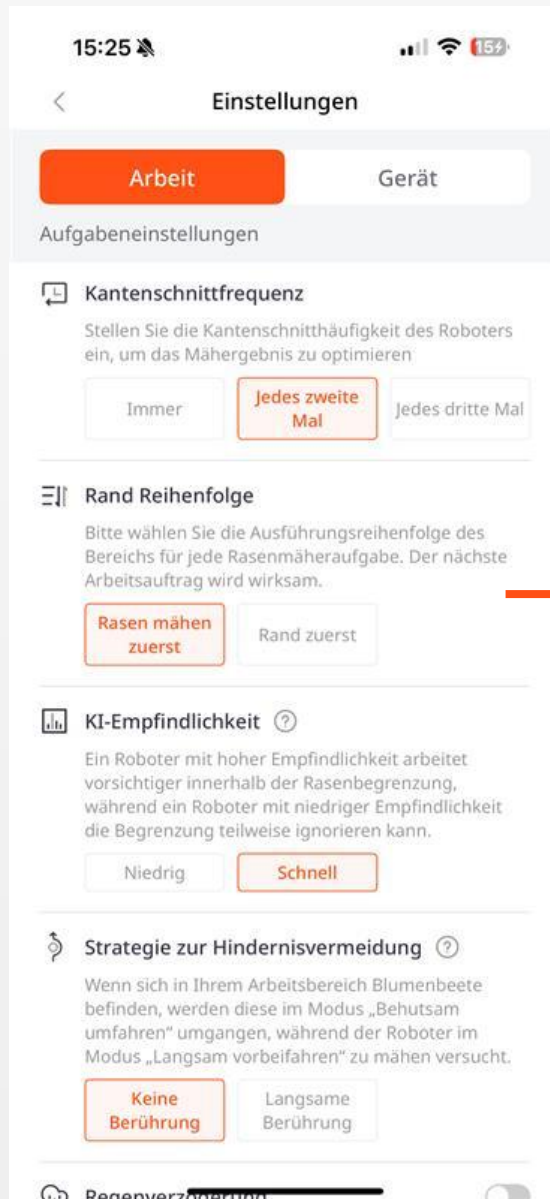


Schnitttrichtung

Bei Standard wählt der Roboter automatisch, anhand der zu mähenden Zone, die effizienteste Mährichtung.

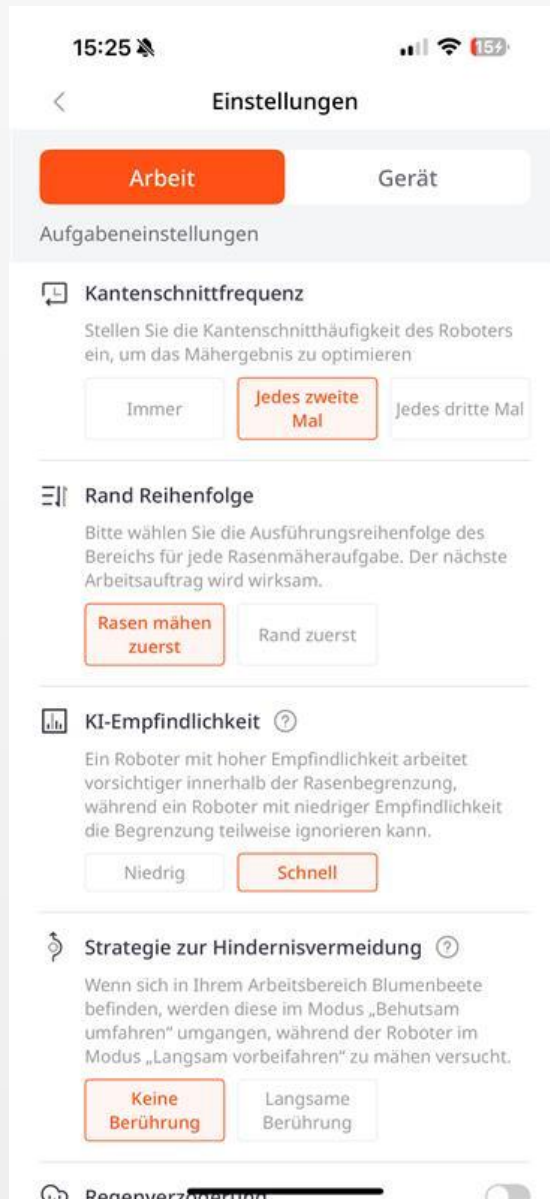
Bei Spurlos wird nach jedem 2ten Schnitt die Richtung gedreht um Mählinien zu vermeiden.

Bei Manuell, lässt sich die Mährichtung per smartphone einstellen.



Rand Reihenfolge

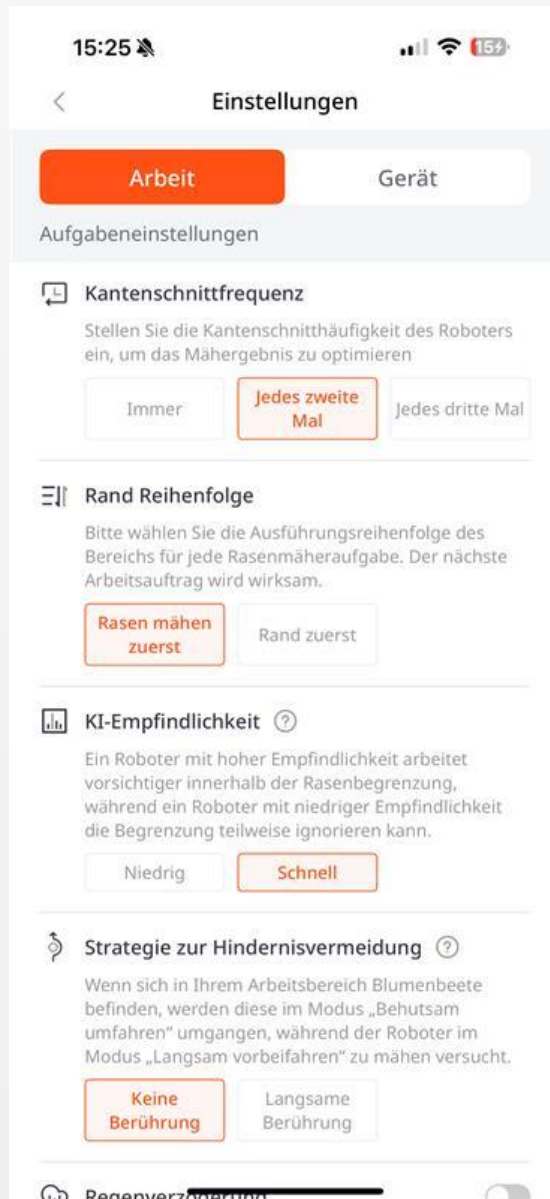
Hier kann die Reihenfolge des Kantenschnitts bzw. des normalen Rasenschnitts eingestellt werden



KI-Empfindlichkeit

Im Modus Niedrig verringert sich die Wahrscheinlichkeit, dass der Mäher z.B. Schatten als Rasenkante erkennt und diese nicht mäht. Zu empfehlen bei Gärten, ohne kritische Stellen an der Rasenkante.

Im schnellen Modus agiert der Roboter wesentlich vorsichtiger auf die Analyse der Kamera. Der normale Modus ist zu empfehlen, falls es kritische Stellen im Garten gibt wie sehr steile Hänge oder Pools.



Strategie zur Hindernisvermeidung

Bei keine Berührung werden Hindernisse erkannt und sanft ohne Berührung umfahren.

Bei Langsame Berührung werden Hindernisse erkannt und die Geschwindigkeit reduziert. Das Hindernis wird erst durch den Bump – Sensor erkannt. Dies ist nützlich bei Gärten mit viel schnell wachsenden Löwenzahn der als Hindernis erkannt werden kann