



# Installations Lyn-Guide

1. Inspicér haven, den primære plæne og de sekundære områder. Prøv at danne dig et overblik over problematiske områder, stigninger ved kantledningen og andet og beslut hvor ladestationen skal placeres. (Det anbefales at placere den på hovedplænen, direkte på kantledningen og ikke i en korridor)
2. På baggrund af din inspektion af haven, tegn et kort over arbejdsområderne, beslut hvor startpunkterne skal placeres (A1,A2....)
3. Beslut hvor der er brug for Indkald på kantledningen og evt. Hjemkalds-trekanter og indtegn dem på kortet. Beslut også om der er brug for andre særlige installationsændringer. Tænk grundigt over hvordan robotten kommer til startpunkterne (A1,A2..) og over hvordan den kan vende hjem fra de sekundære områder. Beslut om robotten skal vende hjem ved hjælp af V-meter eller på kantledning.
4. Installér kantledningen. Begynd ved ladestationen og gå med uret rundt. Installer indkald på kantledningen og hjemkalds-trekanter med pløkker- det bliver mere præcist.
5. Installer ladestation og strømforsyning (husk at sikre stikket mellem transformator og den hvide ledning mod vand og fugt. Læg evt. i en vandsikret boks)
6. Hvis der er brug for ændring af kanal-signal eller andre indstillinger i senderen i laderen så indstilles de.
7. Forbind til robotten med Ambrogio Remote App og Opdatér robotten (Bliv lige i nærheden af robotten under opdateringen og tag ikke mobilen hvis den ringer under opdateringen)
8. Programmer robotten i disse trin:
  - a. Arbejdsområder (A1,A2...)
  - b. Tidsskema (Brug den anbefaling som manualen viser efter de aktuelle kvm. haven har) Programmér så robotten selv vælger startpunkter på hovedplæner og programmer små sekundære områder til f.eks 3 gange ugen.
9. Sæt robotten i arbejde i et par minutter, så den kalibrere sit kompas.
10. Sæt robotten lige efter laderen og bed den om at køre hjem på kantledning. Lad robotten køre hele vejen rundt og se om der er noget der skal justeres på kantledningen. Dette kalibrere også robotens evne til at udregne afstand til kantledning når den kører v-meter. Derefter kan man indstille i robotmenuen hvordan robotten fremover skal vende hjem (Off -På kantledning / med / min / max-afstand til kantledning)
11. Tjek hvordan den kører ind i laderen – Justér hvis der er behov for det
12. Test de mest komplicerede startpunkter, ved at vælge "arbejde indtil" (mens robotten er i laderen) og vælg det specifikke startpunkt (A1,A2..) Tjek at robotten når korrekt frem til startpunktet. Evt. justér
13. Test at robotten kan finde hjem fra de forskellige yderpunkter i haven. Test også indkald og hjemkaldstrekanter. Evt. justér
14. Færdig 😊 sæt robotten i arbejde.
15. Lav på store installationer et opfølgende besøg for at sikre evt. små-justeringer