



CATALOGO AUTO-MOW



AM PRO TRACKER PLUS

MANUALE D'USO



 Robot
Installation

Configurazione del cavo perimetrale del Robot Tagliaerba

1. Staccare il filo dalla base/docking station
2. Collegare il cavo rosso dal trasmettitore al cavo perimetrale.
3. Spingere il picchetto di messa a terra nel terreno e collegarlo al cavo nero dal trasmettitore.

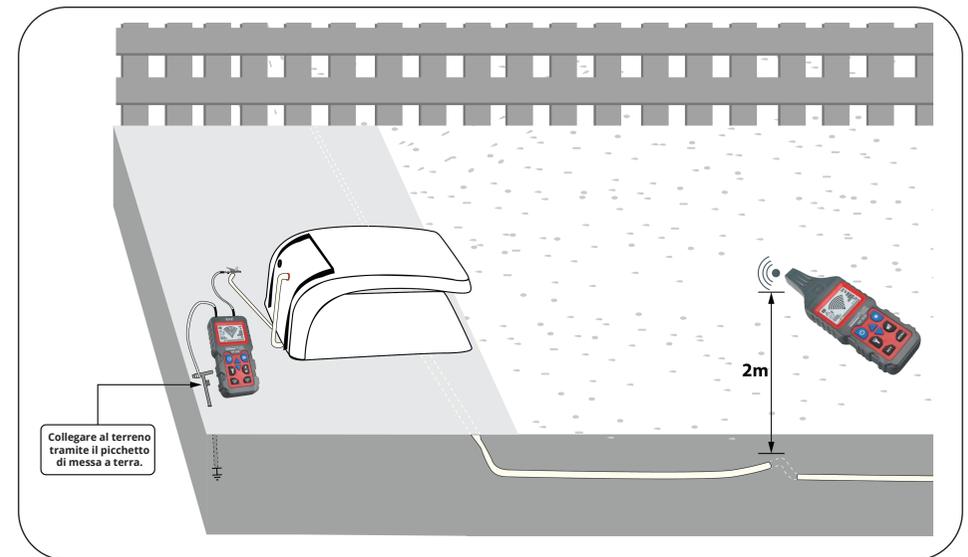
Alternativa: usare due trasmettitori contemporaneamente.
Collegare il secondo trasmettitore al cavo perimetrale procedendo nella direzione opposta, collegarlo al terreno tramite il picchetto di messa a terra e configurarlo su un'altra frequenza. Ora è possibile seguire ogni cavo utilizzando il singolo ricevitore e localizzare più velocemente il punto di rottura del cavo.

Collegare al terreno tramite il picchetto di messa a terra.

Localizzazione del guasto – Cavo perimetrale del Robot Tagliaerba.

Lo schermo indica dove si trova il cavo; seguire il suono ed il segnale grafico sullo schermo del ricevitore per localizzare il punto di rottura.

1. Camminare lungo il cavo perimetrale fino a che il segnale o il suono inizia a diminuire.
2. Avvicinarsi al terreno per individuare il punto preciso di rottura del cavo.
3. Estrarre il cavo ed individuare il punto di rottura nel raggio di 10-15 cm.



**Robot
Installation**

Utensili professionali per riparazioni o installazioni ottimali.