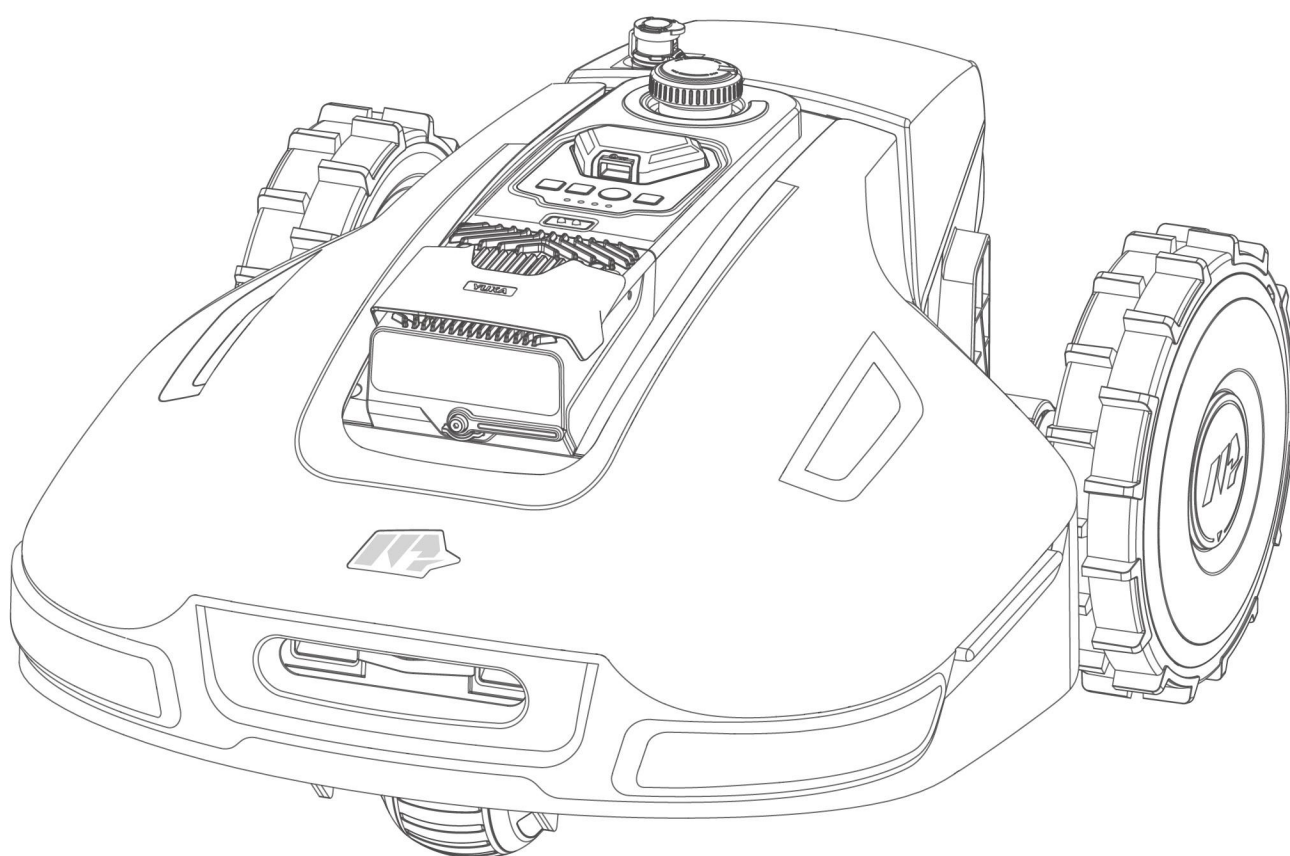




BENUTZERHANDBUCH

YUKA-SERIE

1000/2000/3000



Vielen Dank, dass Sie sich für Mammotion als Ihren Rasenmäher zur Gartenpflege entschieden haben. Dieses Benutzerhandbuch hilft Ihnen, den Mammotion YUKA, einen Rasenmäher ohne Umgrenzungskabel, zu erlernen und zu bedienen, um Ihren Rasen zu mähen und zu pflegen.

Dieses Handbuch ist urheberrechtlich geschützt durch die Firma Mammotion. Ohne unsere schriftliche Genehmigung darf dieses Handbuch in keiner Weise und aus keinem Grund kopiert, verändert, vervielfältigt, umgeschrieben oder übertragen werden. Dieses Handbuch kann jederzeit ohne Vorankündigung geändert werden.

Sofern nicht ausdrücklich anders vereinbart, dient dieses Handbuch ausschließlich als Bedienungsanleitung, und alle hierin enthaltenen Daten und Informationen stellen keine Form der Garantie dar.

Revisionsübersicht

Datum	Version	Beschreibung
01/2025	V1.0	Erste Version
02/2025	V2.0	1. Abschnitt 2.1.9 aktualisiert 2. Abschnitt 2.2.3 aktualisiert 3. Abschnitt 4.3.2 hinzugefügt 4. Abschnitt 4.7.2 aktualisiert 5. Abschnitt 4.10 aktualisiert 6. Abschnitt 5.2 aktualisiert 7. Abschnitt 6.1 aktualisiert

INHALT

1	Sicherheitshinweise	- 1 -
1.1	Allgemeine Sicherheitshinweise	- 1 -
1.2	Sicherheitshinweise zur Installation	- 3 -
1.3	Sicherheitshinweise zum Betrieb	- 3 -
1.4	Sicherheitshinweise zur Wartung	- 4 -
1.5	Akku-Sicherheit	- 4 -
1.6	Restrisiken	- 5 -
1.7	Bestimmungsgemäße Verwendung	- 5 -
1.8	Entsorgung	- 5 -
2	Einführung	- 6 -
2.1	Mammotion YUKA	- 6 -
2.2	Produktübersicht	- 10 -
2.3	Lieferumfang	- 16 -
2.4	Symbole auf dem Produkt	- 19 -
3	Installation	- 21 -
3.1	Vorbereitung	- 21 -
3.2	Standort der RTK-Referenzstation wählen	- 21 -
3.3	Standort der Ladestation wählen	- 23 -
3.4	Installation	- 25 -
4	Bedienung	- 35 -
4.1	Vorbereitung	- 35 -
4.2	Mammotion-App herunterladen	- 35 -
4.3	Ihr Produkt hinzufügen	- 36 -
4.4	SIM-Karte aktivieren	- 38 -
4.5	Firmware aktualisieren	- 38 -
4.6	Karte erstellen	- 39 -
4.7	Mähen und Kehren	- 54 -

4.8	Aufgabenplan	- 62 -
4.9	Manueller Betrieb	- 64 -
4.10	Status anzeigen	- 69 -
4.11	Einstellungen	- 79 -
4.12	Dienstmenü	- 81 -
4.13	Ich-Menü	- 82 -
5	Wartung	- 91 -
5.1	Reinigung	- 91 -
5.2	Schneidmesser und Motor warten	- 93 -
5.3	Akku warten	- 95 -
5.4	Einlagerung im Winter	- 95 -
6	Produktdaten	- 98 -
6.1	Technische Daten	- 98 -
6.2	Fehlercodes	- 102 -
7	Garantie	- 104 -
8	Konformität	- 106 -

1 Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

- Lesen Sie das Benutzerhandbuch aufmerksam durch, bevor Sie den Mähroboter verwenden.
- Wir empfehlen, die Nutzung des Roboters nur Personen zu gestatten, die in ihrem Wohnsitzstaat als volljährig gelten.
- Verwenden Sie nur die von Mammotion empfohlene Ausrüstung mit dem Mähroboter. Jede andere Verwendung ist unsachgemäß.
- Erlauben Sie niemals Kindern, Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnissen oder Personen, die mit diesen Anweisungen nicht vertraut sind, das Produkt zu benutzen; örtliche Einschränkungen können das Alter des Bedieners einschränken.
- Erlauben Sie Kindern nicht, sich in der Nähe des Mähroboters aufzuhalten oder mit ihm zu spielen, wenn er in Betrieb ist.
- Verwenden Sie den Mähroboter nicht in Bereichen, in denen sich Personen seiner Anwesenheit nicht bewusst sind.
- Laufen Sie nicht, wenn Sie den Mähroboter manuell mit der Mammotion-App bedienen. Gehen Sie immer langsam, achten Sie auf Ihre Schritte an Hängen und halten Sie jederzeit das Gleichgewicht.
- Vermeiden Sie, bewegliche, gefährliche Teile, wie z. B. die Mähscheibe, zu berühren, bevor sie vollständig zum Stillstand gekommen ist.
- Verwenden Sie den Mähroboter nicht, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.

- Wenn Sie den Mähroboter in öffentlichen Bereichen einsetzen, stellen Sie Warnschilder mit folgendem Text um den Arbeitsbereich herum auf: „Warnung! Automatischer Rasenmäher! Halten Sie sich vom Mähroboter fern! Kinder müssen beaufsichtigt werden!“
- Tragen Sie bei der Bedienung des Mähroboters festes Schuhwerk und lange Hosen.
- Um Schäden am Mähroboter und Unfälle mit Fahrzeugen und Personen zu vermeiden, stellen Sie keine Arbeitsbereiche oder Kanäle über öffentliche Wege ein.
- Suchen Sie bei Verletzungen oder Unfällen ärztliche Hilfe auf.
- Schalten Sie den Roboter **AUS** und ziehen Sie den Sicherheitsschlüssel ab, bevor Sie Blockierungen lösen, Wartungsarbeiten durchführen oder den Roboter untersuchen. Wenn der Mähroboter ungewöhnlich vibriert, überprüfen Sie ihn auf Schäden, bevor Sie ihn wieder in Betrieb nehmen. Verwenden Sie den Mähroboter nicht, wenn Teile defekt sind.
- Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor es nicht vom Stromnetz getrennt wurde. Wenn das Kabel während des Betriebs beschädigt wird, ziehen Sie den Netzstecker. Ein verschlissenes oder beschädigtes Kabel erhöht die Stromschlaggefahr und muss von Fachpersonal ausgetauscht werden.
- Verlegen Sie keine Kabel in Bereichen, in denen der Mähroboter mähen soll.
- Verwenden Sie zum Aufladen des Mähroboters nur die mitgelieferte Ladestation. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr von Stromschlag, Überhitzung oder Austreten von ätzender Flüssigkeit aus dem Akku. Falls Elektrolyt ausläuft, spülen Sie mit Wasser/Neutralisierungsmittel und suchen Sie einen Arzt auf, falls die ätzende Flüssigkeit mit Ihren Augen in Berührung gekommen ist.
- Verwenden Sie nur die von Mammotion empfohlenen Originalakkus. Die Sicherheit des Mähroboters kann bei Verwendung fremder Akkus nicht gewährleistet werden. Verwenden Sie keine gewöhnlichen Batterien.
- Halten Sie Verlängerungskabel von sich bewegenden gefährlichen Teilen fern, um Schäden an den Kabeln zu vermeiden, die zum Kontakt mit stromführenden Teilen führen können.
- Die in diesem Dokument verwendeten Abbildungen dienen nur als Referenz. Bitte beziehen Sie sich auf die tatsächlichen Produkte.

1.2 Sicherheitshinweise zur Installation

- Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen Personen über sie stolpern können.
- Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen die Gefahr von stehendem Wasser besteht.
- Installieren Sie die Ladestation einschließlich des Zubehörs nicht in einem Abstand von 60 cm zu brennbaren Materialien. Eine Fehlfunktion oder Überhitzung der Ladestation und des Netzteils kann zu einem Brand führen.
- Für Benutzer in den USA/Kanada: Bei der Installation des Netzteils im Freien besteht die Gefahr eines Stromschlags. Installieren Sie es nur in einer abgedeckten GFCI-Steckdose (RCD) der Klasse A mit wetterfestem Gehäuse und achten Sie darauf, dass die Kappe des Anschlusssteckers eingesetzt oder entfernt wird.

1.3 Sicherheitshinweise zum Betrieb

- Halten Sie Ihre Hände und Füße von den rotierenden Messern fern. Halten Sie Ihre Hände und Füße nicht in die Nähe oder unter das Produkt, wenn es eingeschaltet ist.
- Heben oder bewegen Sie das Produkt nicht, wenn es eingeschaltet ist.
- Achten Sie darauf, dass sich keine Gegenstände wie Steine, Äste, Werkzeuge oder Spielzeug auf dem Rasen befinden. Anderenfalls können die Messer beschädigt werden, wenn sie mit einem Gegenstand in Berührung kommen.
- Legen Sie keine Gegenstände auf das Produkt, die Ladestation oder die RTK-Referenzstation.
- Verwenden Sie das Produkt nicht, wenn die **STOPP**-Taste nicht funktioniert.
- Vermeiden Sie Kollisionen zwischen dem Produkt und Menschen oder Tieren. Wenn eine Person oder ein Tier in den Weg des Produkts kommt, halten Sie das Produkt sofort an.
- Schalten Sie den Mähroboter immer aus, wenn er nicht in Betrieb ist.

- Verwenden Sie das Produkt nicht gleichzeitig mit einem Versenkregner. Verwenden Sie die Zeitplanfunktion, um zu gewährleisten, dass das Produkt und der Versenkregner nicht zur gleichen Zeit in Betrieb sind.
- Vermeiden Sie das Anlegen eines Kanals in Bereichen, in denen Versenkregner installiert sind.
- Betreiben Sie das Produkt nicht, wenn im Arbeitsbereich stehendes Wasser vorhanden ist, wie z. B. Wasserpfützen nach starkem Regen.

1.4 Sicherheitshinweise zur Wartung

- Schalten Sie den Roboter aus, wenn Sie Wartungsarbeiten durchführen.
- Ziehen Sie den Netzstecker der Ladestation, bevor Sie die Ladestation reinigen oder Wartungsarbeiten durchführen.
- Verwenden Sie zur Reinigung des Roboters keinen Hochdruckreiniger oder Lösungsmittel.
- Achten Sie darauf, dass der Roboter nach dem Reinigen in seiner normalen Ausrichtung auf den Boden gestellt wird, nicht verkehrt herum.
- Drehen Sie den Roboter nicht auf den Kopf, um den Unterboden zu waschen. Wenn Sie ihn zu Reinigungszwecken umdrehen, müssen Sie ihn anschließend wieder in die richtige Ausrichtung bringen. Diese Vorsichtsmaßnahme ist notwendig, um zu verhindern, dass Wasser in den Motor eindringt und möglicherweise den normalen Betrieb beeinträchtigt.

1.5 Akku-Sicherheit

Lithium-Ionen-Akkus können explodieren oder einen Brand verursachen, wenn sie demontiert, kurzgeschlossen oder Wasser, Feuer oder hohen Temperaturen ausgesetzt werden. Gehen Sie vorsichtig mit ihnen um, demontieren und öffnen Sie den Akku nicht, und vermeiden Sie jede Form von elektrischem/mechanischem Missbrauch. Schützen Sie den Akku vor direkter Sonneneinstrahlung.

- Verwenden Sie nur das vom Hersteller gelieferte Ladegerät und Netzteil. Die Verwendung eines ungeeigneten Ladegeräts und einer ungeeigneten Stromversorgung kann zu Stromschlag und/oder Überhitzung führen.

- VERSUCHEN SIE NICHT, AKKUS ZU REPARIEREN ODER ZU VERÄNDERN! Reparaturversuche können zu schweren Verletzungen durch Explosion oder Stromschlag führen. Wenn ein Leck entsteht, sind die freigesetzten Elektrolyte ätzend und giftig.
- Dieses Produkt enthält einen Akku, der nur von Fachleuten ausgetauscht werden darf.

1.6 Restrisiken

Um Verletzungen zu vermeiden, tragen Sie beim Auswechseln der Messer Schutzhandschuhe.

1.7 Bestimmungsgemäße Verwendung

Mammotion-Roboter sind zur Rasenpflege in Privathaushalten konzipiert und nicht für den kommerziellen Gebrauch bestimmt.

1.8 Entsorgung

Entsorgen Sie dieses Produkt gemäß den örtlichen Vorschriften für Elektroschrott (WEEE). Entsorgen Sie es nicht mit dem Hausmüll. Bringen Sie es stattdessen zu einem autorisierten Recyclingzentrum oder einer Sammelstelle, um eine sichere Handhabung und eine umweltverträgliche Entsorgung von elektronischen Bauteilen zu gewährleisten.

2 Einführung

2.1 Mammotion YUKA

Der Mähroboter ohne Umgrenzungskabel der YUKA-Serie, oder YUKA, verfügt über zwei Mähscheiben für effizientes Mähen. Die schwimmend gelagerten Mähscheiben gewährleisten einen präzisen Schnitt auf unterschiedlichem Terrain und der U-förmige Stoßfänger sorgt für bessere Manövrierfähigkeit und Schutz.

Der YUKA ist mit einem Rasenkehr-Anbausatz ausgestattet, der gleichzeitig mäht und kehrt und so mühelos einen makellosen Rasen pflegt. Seine hochentwickelte Ortung wird von einem hochmodernen UltraSense KI-Sicht- und RTK-Fusionskartierungssystem gesteuert, das eine präzise Navigation und Kartierung ohne Begrenzungskabel ermöglicht.

Der YUKA ist ideal für Hausbesitzer, die eine effiziente und Rasenpflege ohne Umgrenzungskabel wünschen, und setzt neue Maßstäbe in automatischer Mähtechnologie.

2.1.1 Bildverarbeitungsmodul

Der YUKA ist mit einem Bildverarbeitungsmodul ausgestattet, das Sichtortung, Hinderniserkennung und FPV-Modus bietet.

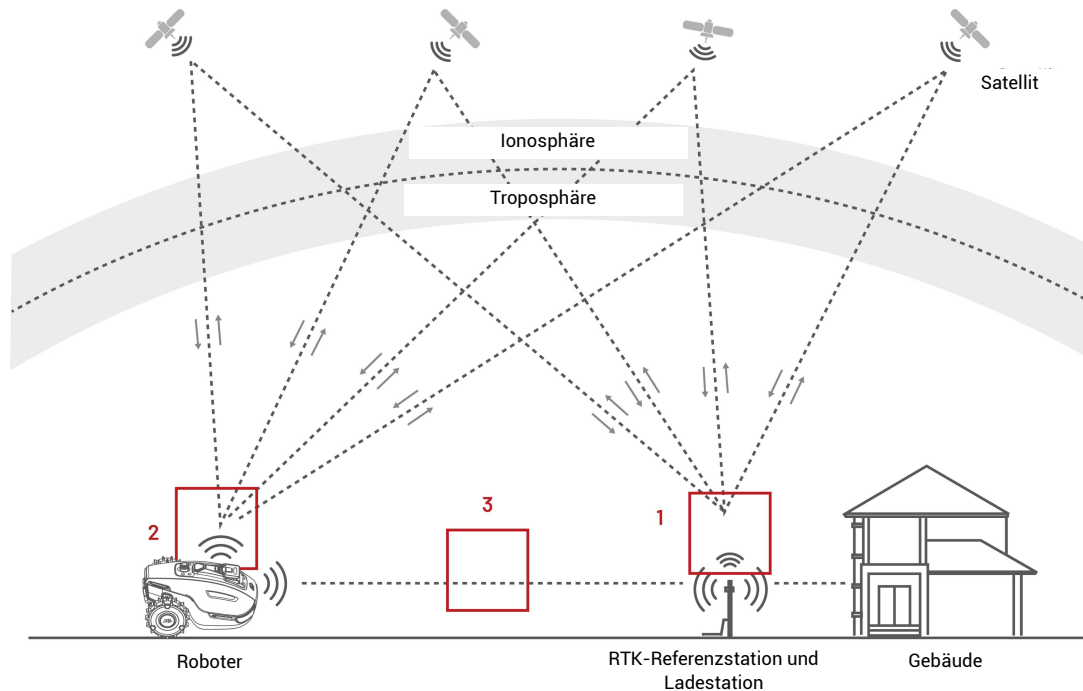
- Die Sichtortung hilft, die Genauigkeit der Ortung zu gewährleisten, wenn die RTK- Ortung aufgrund von schlechten Satellitensignalen ausfällt.
- Die Hinderniserkennung identifiziert Hindernisse vorn.
- Der FPV-Modus kann zur Überwachung als Sicherheitskamera verwendet werden.

2.1.2 Ortung

Der YUKA verfügt über ein RTK-Navigationssystem (Real-Time Kinematic - Echtzeit-Kinematik), integrierte Multisensor-Navigation und Sichtortung, wodurch genauere Ortungsdaten geliefert werden.

RTK-Ortung

RTK ist eine differenzielle GNSS-Ortungstechnologie, die die Genauigkeit der Ortung auf etwa 5 cm erhöht. Der YUKA greift auf vier globale Navigationssysteme (GPS, GLONASS, BeiDou und Galileo) zu und verfügt über zusätzliche Sensoren, sodass er eine fast 100 Mal größere Genauigkeit als herkömmliche GPS-Systeme bietet.



1. Um ihre Arbeit zu verrichten, empfängt die RTK-Referenzstation Satellitensignale und benötigt daher eine Umgebung ohne Hindernisse und eine freie Sicht auf den Himmel.
2. Der YUKA arbeitet ähnlich und benötigt freie Sicht zum Himmel, um Satellitensignale zu empfangen.
3. Datenübertragung von der RTK-Referenzstation zum YUKA ist möglich. Das bedeutet nicht, dass man von jedem Punkt des Rasens aus ständig freie Sicht zur RTK-Referenzstation haben muss. Solange der Übertragungsweg nicht vollständig blockiert ist, können die Daten per Funk übertragen werden.

Sichtortung

Der YUKA verwendet RTK-Ortung in erster Linie, um sich selbst zu lokalisieren. In Situationen, in denen die Satellitensignale durch Hindernisse wie Dachvorsprünge oder Bäume während der Kartierung und des Mähens behindert werden, arbeitet der YUKA jedoch auch mit der Sichtortung effektiv.

2.1.3 Erkennung von Hindernissen

Der YUKA erkennt Hindernisse durch das Bildverarbeitungsmodul und den U-förmigen Stoßfänger. Das Bildverarbeitungssystem erkennt Hindernisse und reagiert entsprechend darauf.

2.1.4 Lawn-Printing

Durch den Einsatz von KI-Algorithmen zur Anpassung von Mähpfad, Schnitthöhe und Winkel kann der YUKA über die Mammotion-App spezielle Muster erstellen. Siehe [Muster erstellen](#) für weitere Informationen.

2.1.5 Selbstentleerender Rasenkehr-Anbausatz (separat lieferbar)

Mit dem selbstentleerenden Rasenkehr-Anbausatz sammelt der YUKA während des Mähens effizient Grasschnitt, Laub und Abfälle ein und entsorgt sie selbstständig an der vorgesehenen Stelle.

2.1.6 Konnektivität

Der YUKA unterstützt drei Konnektivitätsmethoden, und zwar Bluetooth, WLAN und 4G-Mobilfunkdaten. Bluetooth wird verwendet, um den YUKA mit Ihrem Handy zu verbinden, während WLAN und 4G-Mobilfunkdaten zum Zugang zum Internet genutzt werden.

2.1.7 Sprachsteuerung



HINWEIS

Der Roboter unterstützt jetzt Sprachbefehle auf Englisch, Deutsch und Französisch.

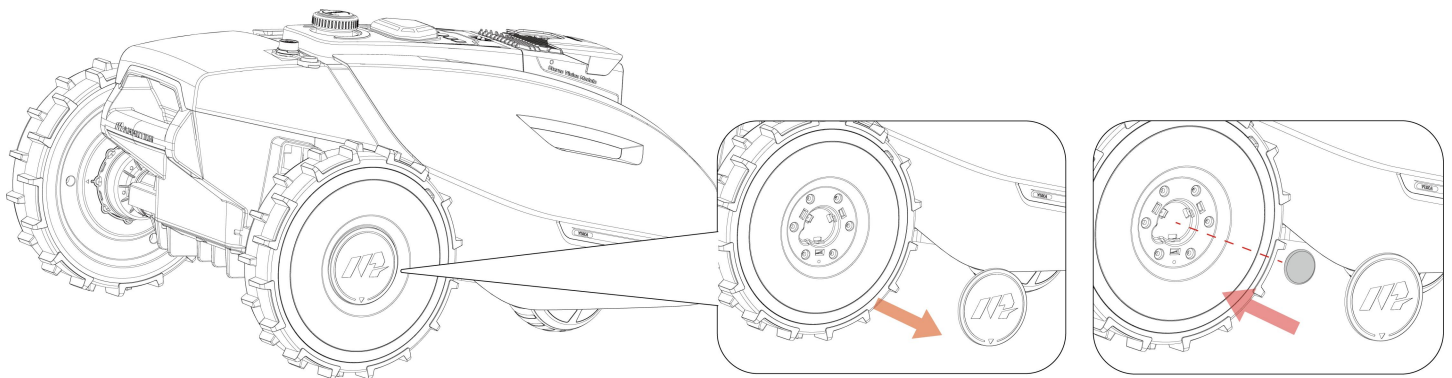
Der YUKA ist sowohl mit Alexa als auch mit Google Home Sprachsteuerung kompatibel. Einmal verbunden, können Sie den Betrieb oder das Aufladen ganz einfach per Sprachbefehl starten oder beenden. Siehe [Alexa-Konto verknüpfen](#) oder [Google Home-Konto verknüpfen](#) für weitere Informationen.

2.1.8 Automatisches Aufladen

Der YUKA unterstützt die automatische Rückkehr zur Ladestation, wenn der Akku weniger als 15 % Ladung hat.

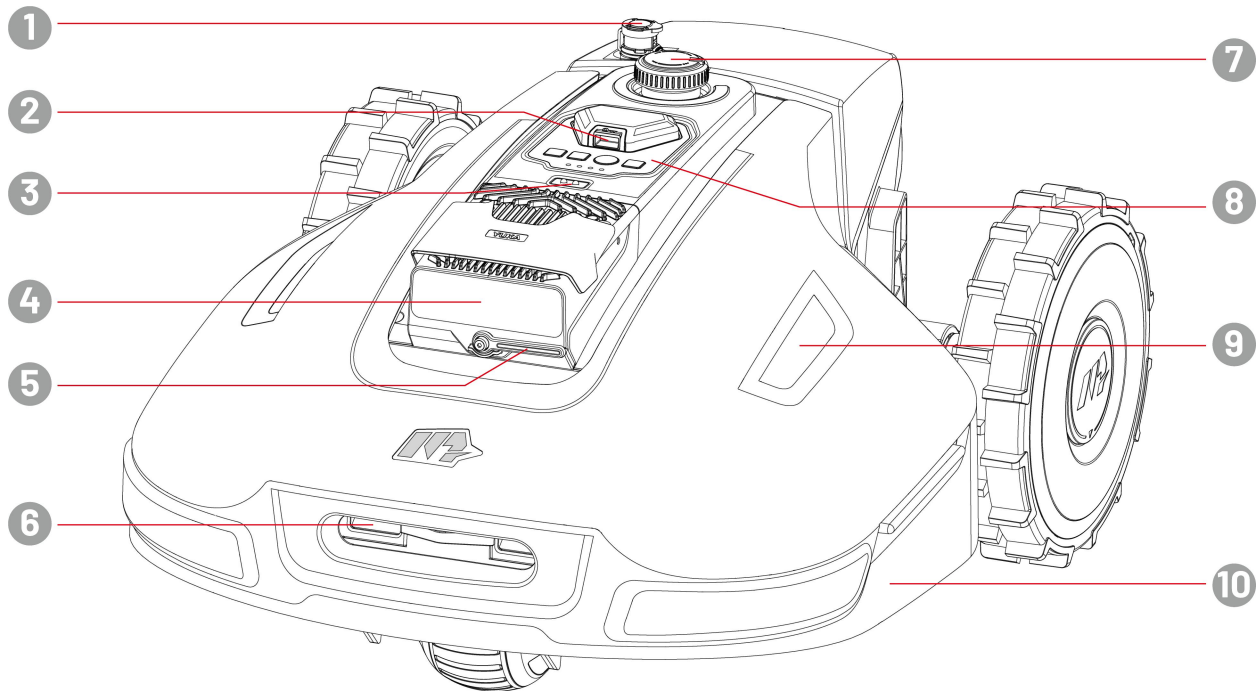
2.1.9 Diebstahlschutz

- Sie erhalten eine Push-Benachrichtigung über die Mammotion-App, wenn Ihr Roboter den festgelegten Bereich verlässt. Siehe **Mein Gerät suchen** für weitere Informationen.
- Sie können den Standort Ihres YUKA per GPS und 4G-Ortung über die Mammotion-App verfolgen, solange das Gerät online ist. Siehe **Mein Gerät suchen** für weitere Informationen.
- Außerdem kann an den Hinterrädern von YUKA ein AirTag angebracht werden, um seinen Standort zu verfolgen.



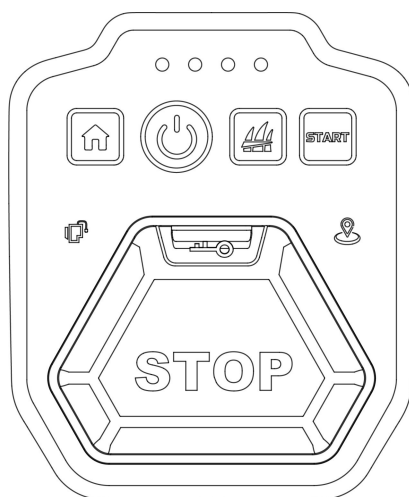
2.2 Produktübersicht

2.2.1 YUKA

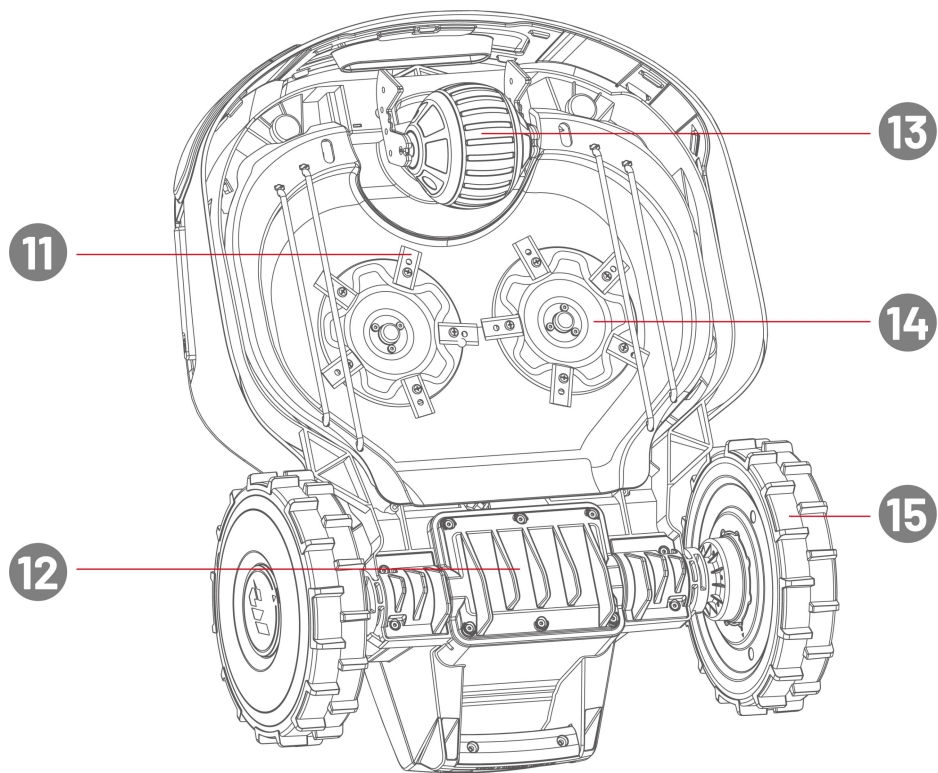


- | | |
|---|--------------------------|
| 1. Anschluss für Rasenkehr-Anbausatz | 2. Sicherheitsschlüssel |
| 3. Regensensor | 4. Sichtmodul |
| 5. Vision-Modul-Scheibenwischer | 6. Ladepad |
| 7. Drehknopf zum Einstellen der Schnitthöhe -
Drücken und drehen, um die Schnitthöhe
einzustellen | 8. Bedienfeld |
| 9. Seiten-LED | 10. U-förmige Stoßleiste |

Bedienfeld



Taste/Symbol	Beschreibung	Beschreibung
	Startmenü	● Drücken Sie  und dann , um zur Ladestation zurückzukehren. ● Drücken Sie  und dann , um weiterzuarbeiten/den Roboter zu entsperren.
	Rasen	
	Start	
	Ein/Aus	Halten Sie  gedrückt, um den Roboter ein- und auszuschalten.
	Not-Aus	Sollten unerwartete Probleme auftreten, drücken Sie die Taste, um den Roboter sofort auszuschalten.
	Ortungs-LED	Zeigt den Ortungsstatus an. Siehe LED-Codes für weitere Informationen.
	Anzeige für Rasenkehr-Anbausatz	Zeigt den Verbindungsstatus des Rasenkehr-Anbausatzes an.
○ ○ ○ ○	Akkuanzeige	Zeigt den Ladezustand des Akkus des Roboters an.



11. Messer

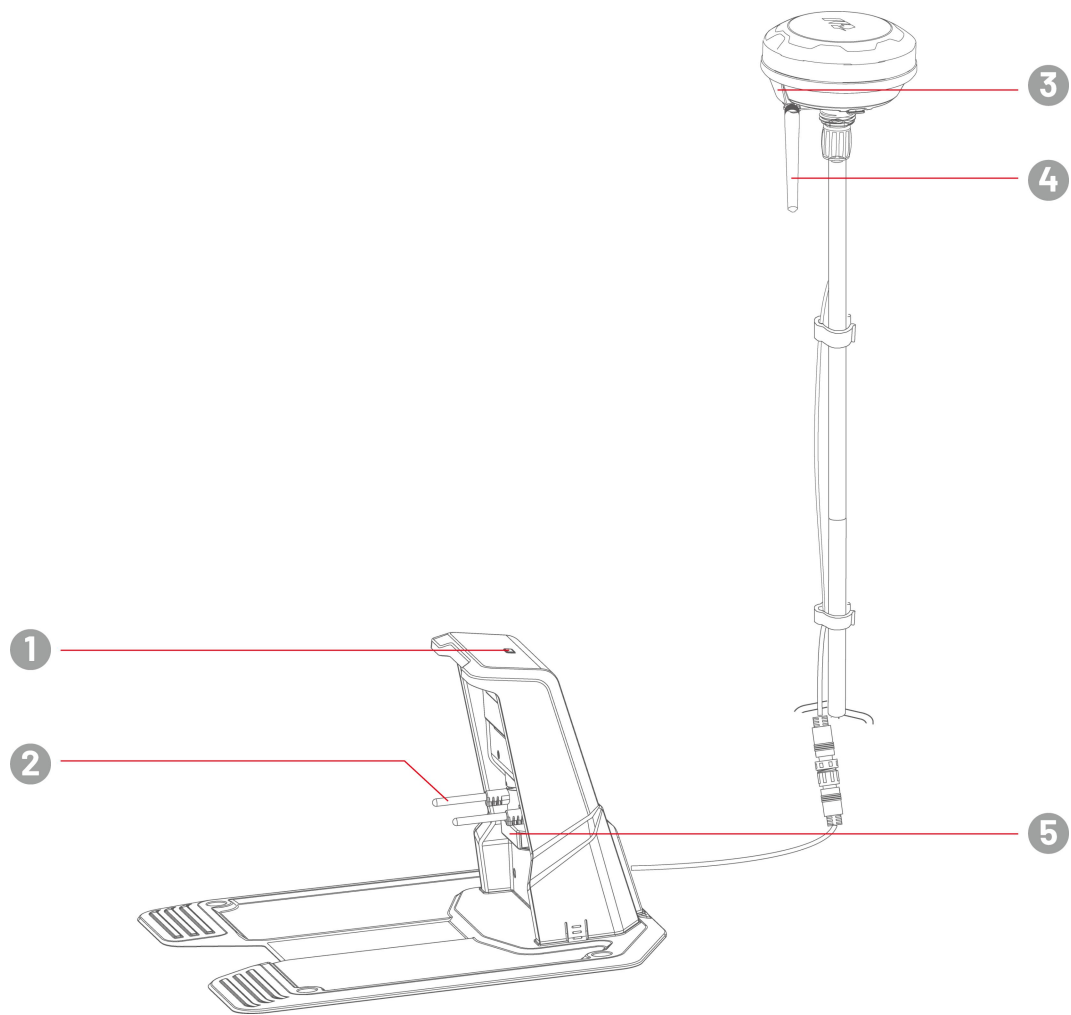
13. Omni-Rad

15. Hinterrad

12. Akkufach

14. Mähscheibe

2.2.2 Ladestation und RTK-Referenzstation



- | | |
|--|----------------|
| 1. LED-Anzeige der Ladestation | 2. Ladekontakt |
| 3. LED-Anzeige der RTK-Referenzstation | 4. Funkantenne |
| 5. Infrarotsender | |

2.2.3 LED-Codes

YUKA

Anzeige	Farbe	Beschreibung
Seiten-LED	Leuchtet dauerhaft Grün	Der Roboter funktioniert ordnungsgemäß.
	Pulsiert Grün	● OTA-Aktualisierung läuft ● Der Roboter wird geladen
	Blinkt Blau	● Not-Aus-Taste aktiviert ● Akku schwach ● Der Roboter hat sich festgefahren ● Der Roboter wurde angehoben/geneigt/ist umgekippt
	Leuchtet dauerhaft Rot	● Das Robotersystem hat eine Fehlfunktion ● Das Roboter-Upgrade ist fehlgeschlagen
	Aus	● Der Roboter ist ausgeschaltet ● Der Roboter befindet sich im Ruhemodus ● Das Seitenlicht wurde in der App ausgeschaltet ● Der Roboter arbeitet nicht im manuellen Steuerungsmodus
Ortungs-LED	Leuchtet dauerhaft Grün	Die Ortung funktioniert ordnungsgemäß.
	Blinkt Rot	Das Ortungssystem hat eine Fehlfunktion.
	Blinkt Blau	Das Ortungssystem wird initialisiert.
	Leuchtet blau	Der Roboter wurde erfolgreich gestartet.

Ladestation

Farbe	Beschreibung
Blinkt Grün	Der Roboter wird aufgeladen.
Leuchtet dauerhaft Grün	Der Roboter befindet sich an der Ladestation.
Leuchtet dauerhaft Rot	Die Ladestation hat eine Fehlfunktion.

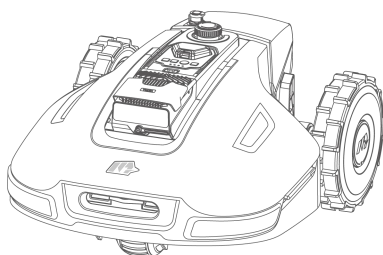
RTK-Referenzstation

Farbe	Beschreibung
Blinkt Blau	Die Referenzstation wird aktualisiert.
Blinkt Grün	Referenzstation wird initialisiert.
Leuchtet dauerhaft Grün	Der Ortungsmodus ist auf RTK über Datenverbindung eingestellt und funktioniert ordnungsgemäß.
Leuchtet blau	Der Ortungsmodus ist auf RTK über Internet eingestellt und funktioniert ordnungsgemäß.
Aus	● Die Ortszeit ist zwischen 18:00 und 8:00 Uhr. ● Keine Stromversorgung.
Leuchtet dauerhaft Rot	Fehlfunktion der RTK-Referenzstation

2.3 Lieferumfang

Vergewissern Sie sich, dass alle Teile entsprechend Ihrer Bestellung im Lieferumfang enthalten sind. Sollten Teile fehlen oder beschädigt sein, wenden Sie sich an Ihren Händler vor Ort oder an unseren Kundendienst. Mammotion empfiehlt, die Verpackung und die Schaumstoffeinlagen für spätere Verwendung aufzubewahren.

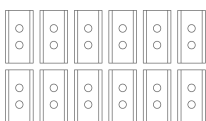
2.3.1 YUKA Installations-Kit



1 x YUKA



**1 x Sicherheitschlüssel
(Ersatz)**



12 x Ersatzmesser

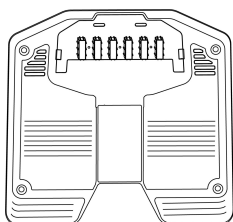


12 x Schrauben (Ersatz)

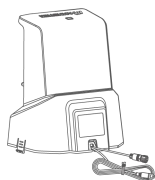


12 x Unterlegscheiben (Ersatz)

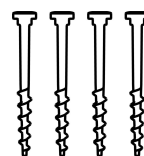
2.3.2 Installations-Kit für die Ladestation



1 x Ladestation-Grundplatte



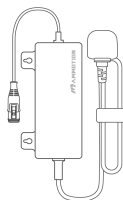
1 x Ladesäule



4 x Erdspeiß



4 x Schrauben (1 als Ersatz)



1 x Netzteil für die Ladestation

2.3.3 RTK-Installations-Kit



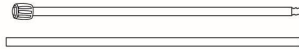
1 x RTK-Referenzstation



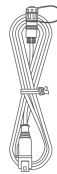
1 x Funkantenne



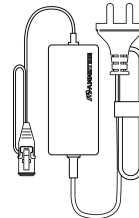
1 x Dreizack Erdspeiß



2 x Montagegestange



**1 x RTK-Referenzstation
Verlängerungskabel (5 m)**

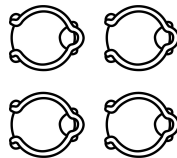


**1 x Netzteil für die RTK-
Referenzstation**

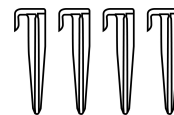
2.3.4 Werkzeugsatz



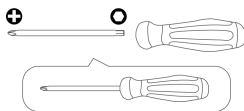
**1 x Innensechskantschlüssel 8
mm**



4 x Kabelbinder



4 x Kabelklemme



**1 x Schraubendreher
(Kreuzschlitz + 2,5 mm
Innensechskant)**



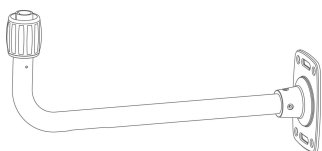
1 x 1,5-mm-Innensechskant

2.3.5 Sonstiges Zubehör (optional)

Das folgende Zubehör ist separat erhältlich.

RTK-Referenzstation Wandmontage-Kit

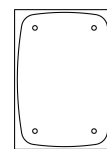
Mithilfe dieses Wandmontagesatzes kann die RTK-Referenzstation sicher an der Wand montiert und der Empfang des Satellitensignals verbessert werden.



1 x RTK-Wandhalterung

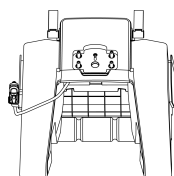


4 x M8x50 Spreizdübel



1 x Bohrschablone

Selbstentleerendes Rasenkehrer-Kit



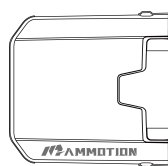
Kehrbürstenmodul x 1



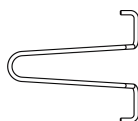
1 x Handgriff-Modul



6 x Schraube (2 x Ersatz)



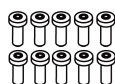
1 x Schachtabdeckung



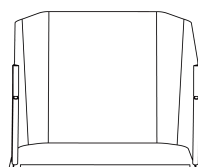
1 x Schachtgriff



2 x Befestigungsplatte



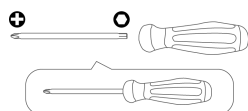
8 x Schraube (2 x Ersatz)



1 x Schacht



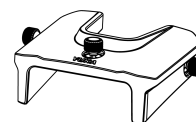
1 x U-förmige Stütze



1 x Schraubendreher (Kreuzschlitz +
2,5 mm Innensechskant)



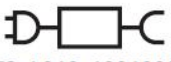
1 x Akku



1 x Gegengewicht

2.4 Symbole auf dem Produkt

Diese Symbole befinden sich auf dem Produkt. Beachten Sie sie aufmerksam.

Symbol	Beschreibung
	Warnung.
	Lesen Sie vor Inbetriebnahme des Produkts das Benutzerhandbuch.
 TS-A081-2703002	Netzteil TS-A081-2703002 verwenden.
 TS-A012-1201002	Netzteil TS-A012-1201002 verwenden.
	Das Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.
Made in China	Das Produkt wurde in China hergestellt.
	Dieses Produkt darf nicht über den Hausmüll entsorgt werden. Achten Sie darauf, dass das Produkt in Übereinstimmung mit den örtlichen gesetzlichen Vorschriften recycelt wird.
	Dieser Artikel kann recycelt werden.
	Produktstapel trocken halten.
	Produktstapel nicht abdecken.
	Nicht Umkippen.
	Dieses Produkt ist zerbrechlich.
	Nicht auf den Produktstapel treten.

Symbol	Beschreibung
	Gerät der Klasse III.
	Hände und Füße von den beweglichen Messern fernhalten.
	Fahren Sie nicht auf der Maschine mit.
	Halten Sie während des Betriebs einen sicheren Abstand zu Ihrer Maschine ein.
	WARNUNG - Berühren Sie nicht die rotierenden Schneidmesser.
	WARNUNG - Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Produkt in Betrieb nehmen.
	WARNUNG - Gefahr, dass Gegenstände gegen den Körper geschleudert werden. Während des Betriebs Sicherheitsabstand einhalten.
	WARNUNG - Entfernen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie an der Maschine arbeiten oder sie anheben.
	WARNUNG - Fahren Sie nicht auf der Maschine mit. Halten Sie keinesfalls Hände oder Füße in die Nähe der Maschine oder darunter.

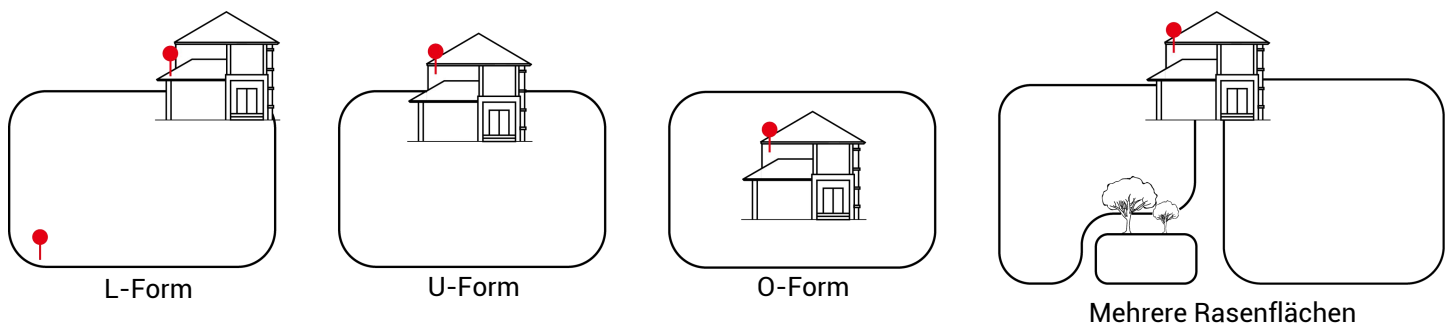
3 Installation

3.1 Vorbereitung

- Lesen und verstehen Sie die Sicherheitshinweise vor der Installation.
- Verwenden Sie Originalteile und Original-Installationsmaterial.
- Skizzieren Sie Ihren Rasen und markieren Sie Hindernisse. Das erleichtert die Entscheidung, wo die Ladestation und die RTK-Referenzstation aufgestellt werden müssen, und die Festlegung der virtuellen Grenzen.

3.2 Standort der RTK-Referenzstation wählen

Um die Leistung des RTK-Systems zu optimieren, muss sich die RTK-Referenzstation in einem offenen Bereich befinden, um Satellitensignale zu empfangen. Sie können die RTK-Referenzstation auf ebenem, offenem Gelände oder an einer unverbauten Wand oder auf einem Dach installieren. Wenn Ihr Rasen L-förmig ist, können Sie die RTK-Referenzstation an einer Wand, auf einem Dach oder auf dem Boden installieren. Wenn Ihr Rasen O- oder U-förmig ist oder wenn Sie mehrere Rasenflächen haben, empfehlen wir, die RTK-Referenzstation an einer Wand oder auf einem Dach zu installieren.

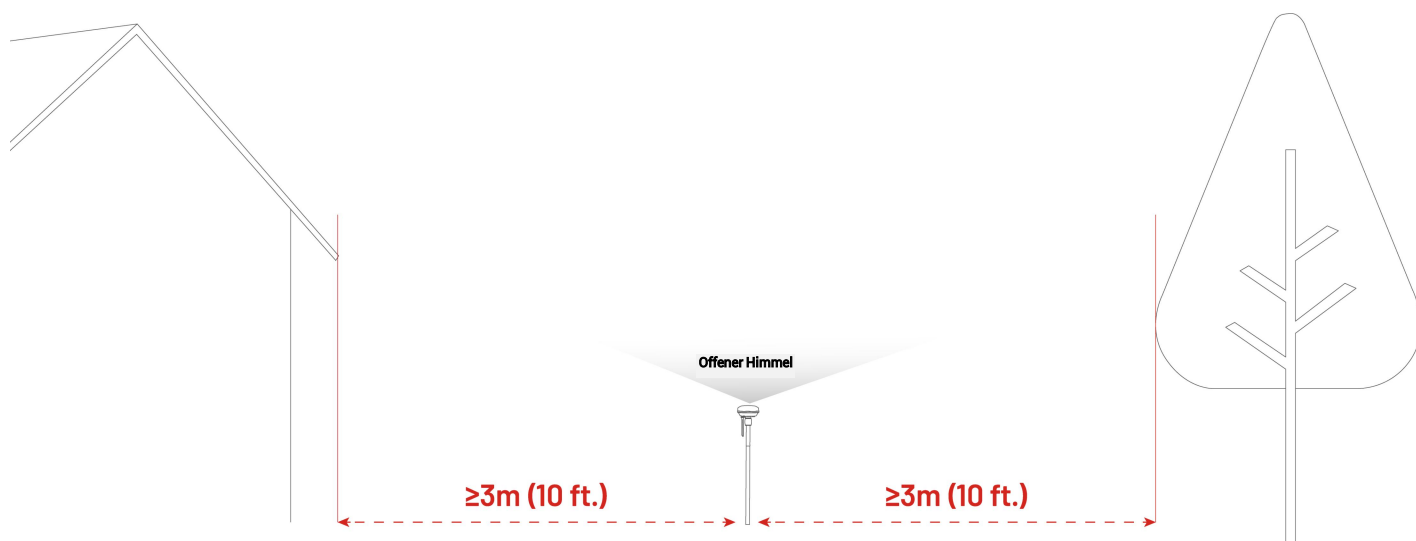


Die Standortanforderungen sind wie folgt:

- Die RTK-Referenzstation muss vertikal ausgerichtet sein, wie nachstehend gezeigt:

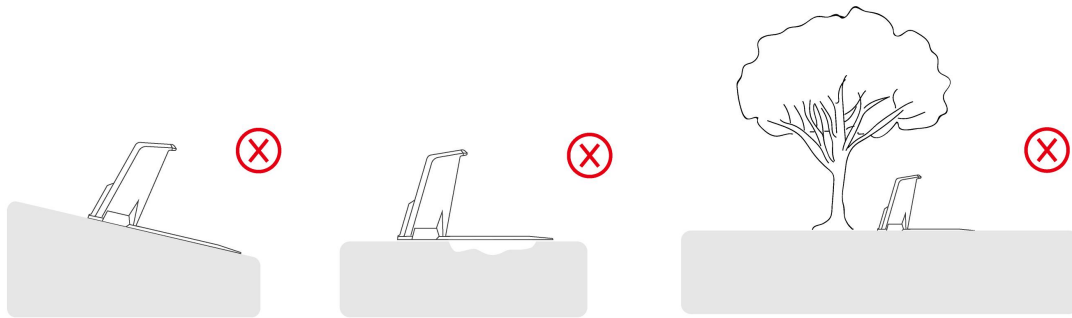


- Installieren Sie die RTK-Referenzstation auf ebenem, offenem Grund oder an einer unverbauten Wand oder auf einem Dach. Achten Sie darauf, dass es keine Dächer oder Bäume gibt, die die Satellitensignale behindern können.
- Halten Sie einen Abstand von mindestens 3 m zwischen der RTK-Referenzstation und einer Wand oder einem Baum ein.

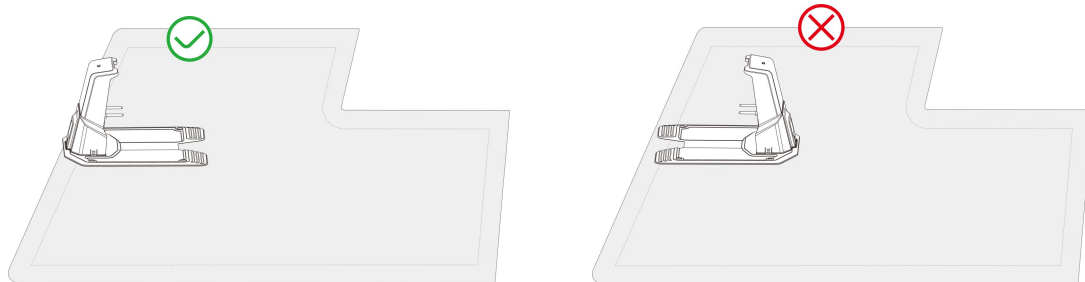


3.3 Standort der Ladestation wählen

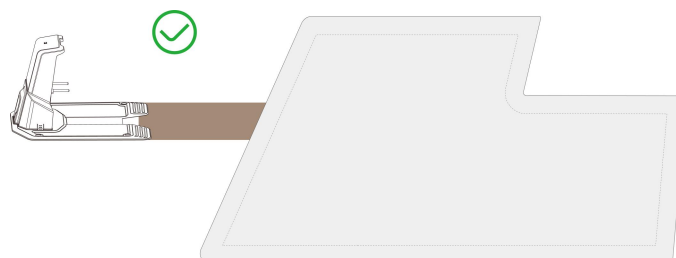
- Stellen Sie die Ladestation eben auf.
- Der Ladebereich (1 x 1 m vor der Ladestation) muss frei von größeren Unebenheiten sein. Die Hanglage muss weniger als 5° betragen.
- Installieren Sie die Ladestation NICHT an der Ecke eines L-förmigen Gebäudes oder auf einem schmalen Weg zwischen zwei Gebäuden.
- Zwischen der Ladestation und dem Andockpunkt dürfen sich keine Hindernisse oder andere Gegenstände befinden.
- Die Bodenplatte der Ladestation muss eben bleiben und darf nicht gebogen oder geneigt werden.



- Stellen Sie die Ladestation auf den Rasen ausgerichtet auf.



- Wenn die Ladestation außerhalb des Rasens aufgestellt wird, legen Sie eine Route fest, um sie mit dem Rasen zu verbinden.

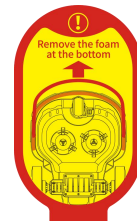


**HINWEIS**

Wenn die Ladestation auf einer Betonfläche installiert wird, sichern Sie sie bitte mit Spreizdübeln.

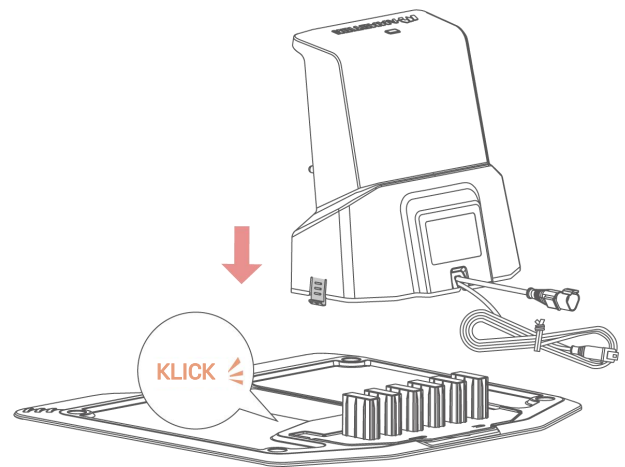
3.4 Installation

Entfernen Sie vor dem Installieren den Verpackungsschaum von der Unterseite des YUKA, wie auf dem Etikett angegeben.

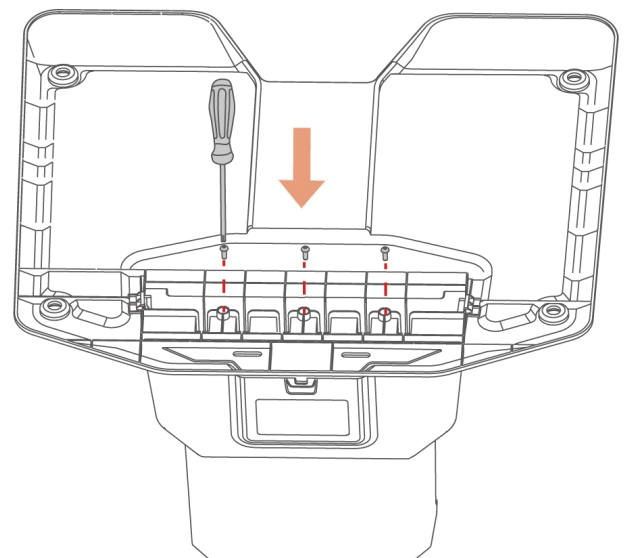


3.4.1 Ladestation installieren

1. Setzen Sie die Ladestation in die Bodenplatte ein, bis Sie hörbar einrastet.



2. Setzen Sie die drei Schrauben an der Unterseite der Ladestation ein und ziehen Sie sie mit dem Schraubendreher mit 2,5 mm Sechskant-Bit fest.

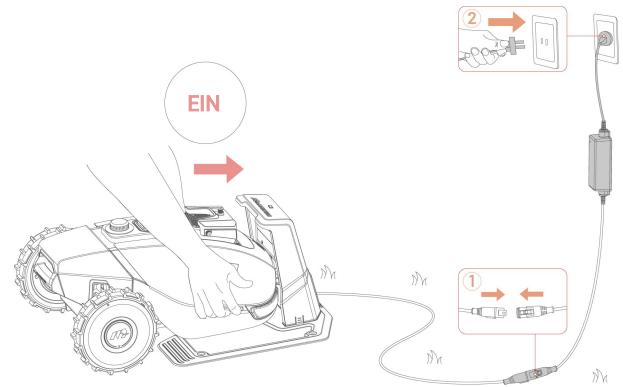
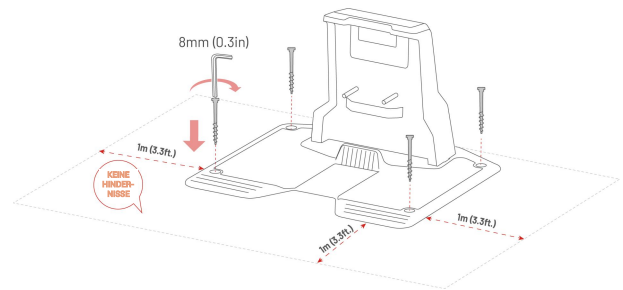


3. Wählen Sie eine freie Stelle, um die Ladestation zu installieren und achten Sie darauf, dass der vordere Bereich frei von Hindernissen ist.
4. Befestigen Sie die Ladestation mit den vier Pflöcken und dem 8 mm Sechskantschlüssel an ihrem Standort.
5. Schließen Sie das (längere) Kabel der Ladestation am Stromnetz an.
6. Schließen Sie das Netzteil dann an einer geeigneten Steckdose an.
7. Stellen Sie den Roboter auf die Ladestation, um den Ladezyklus zu starten.

HINWEIS

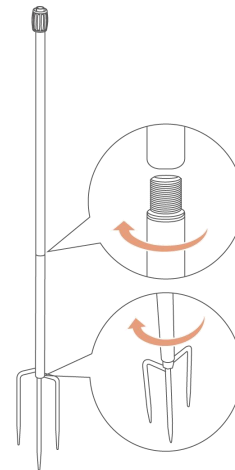


Laden Sie den Roboter für Erstgebrauch auf, um ihn zu aktivieren.

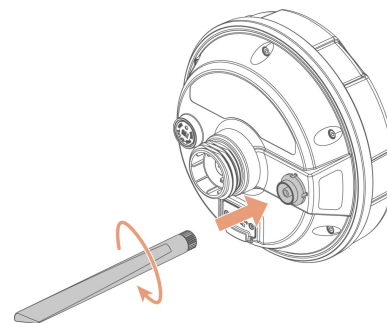


3.4.2 RTK-Referenzstation installieren (Bodenmontage)

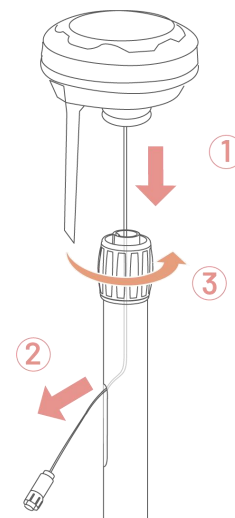
1. Montieren Sie die beiden Teile des Montagemasts und den Dreizack-Erdspieß.



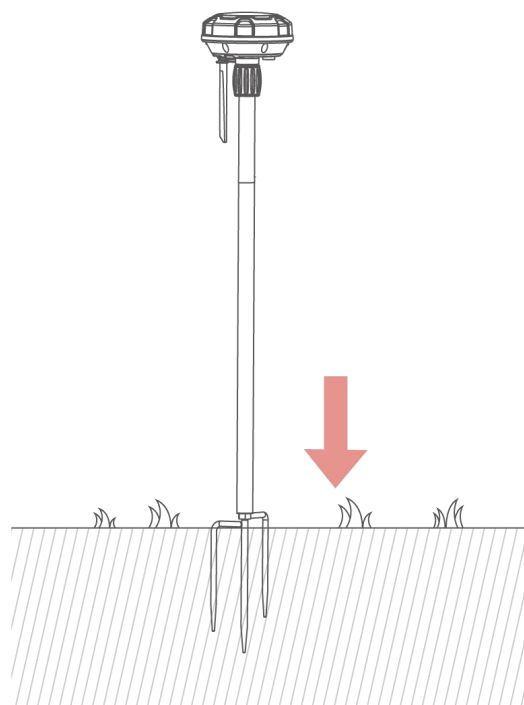
2. Befestigen Sie die Funkantenne an der RTK-Referenzstation.



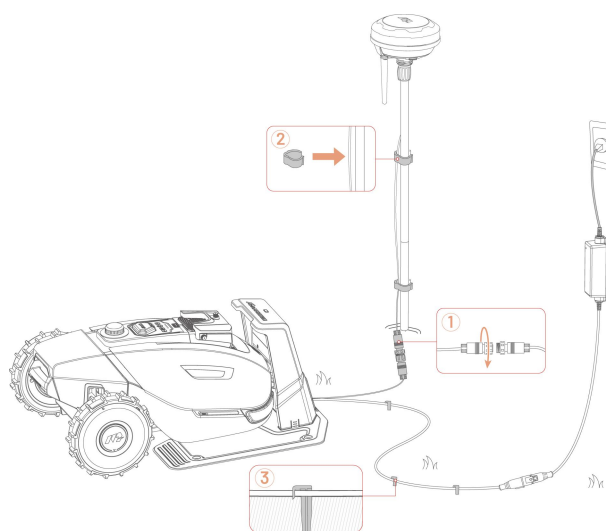
3. Führen Sie das Kabel der RTK-Referenzstation wie abgebildet in die Montagestange ein.
4. Befestigen Sie die RTK-Referenzstation an der Montagestange.



- 5.** Stecken Sie die Montagestange neben der Ladestation in den Boden.



- 6.** Schließen Sie das Kabel der RTK-Referenzstation am (kürzeren) Kabel der Ladestation an.
- 7.** Verwenden Sie den Kabelbinder und den Kabelflock, um die Kabel sicher zu befestigen.



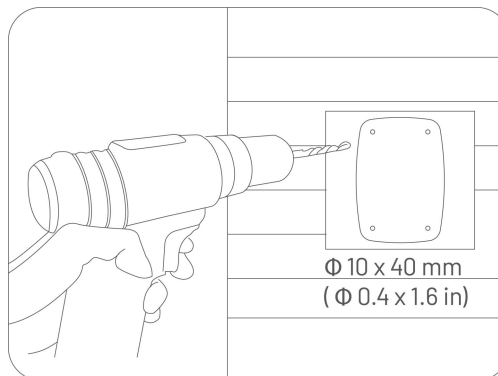
3.4.3 RTK-Referenzstation installieren (Wandmontage)

HINWEIS

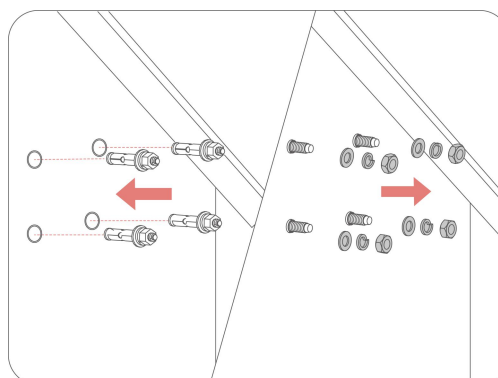


- Das RTK-Wandmontage-Kit ist separat erhältlich.
- Überspringen Sie Abschnitt 3.4.2, wenn Sie die RTK-Referenzstation an der Wand montieren.

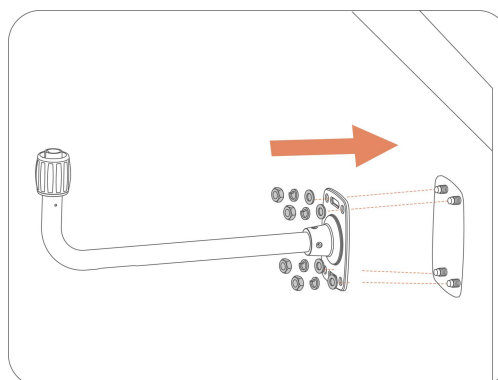
1. Wählen Sie einen geeigneten Montageort an einer hohen Stelle Ihres Hauses.
2. Kleben Sie die Bohrschablone an die Wand und bohren Sie vier Löcher (10 x 40 mm) an den entsprechenden Stellen.



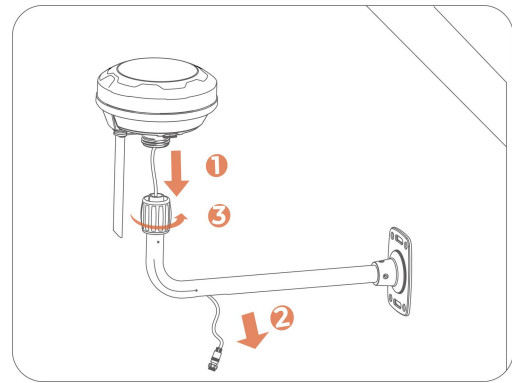
3. Setzen Sie die vier Spreizdübel in die Bohrlöcher ein und schrauben Sie die Muttern und Unterlegscheiben ab, sobald die Gewindestangen fest sitzen.



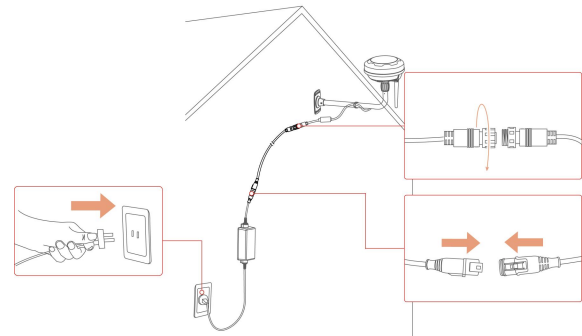
4. Befestigen Sie das RTK-Wandmontage-Kit mit den Unterlegscheiben und Muttern an der Wand und ziehen Sie die Muttern fest an.



5. Führen Sie das Kabel der RTK-Referenzstation in das Wandmontage-Kit.
6. Montieren Sie die RTK-Referenzstation an der Wandhalterung.



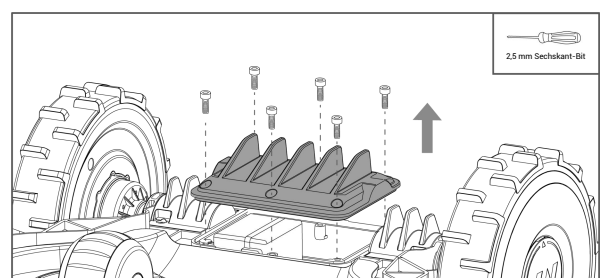
7. Schließen Sie den Stecker der RTK-Referenzstation am Verlängerungskabel der RTK-Referenzstation (5 m) an.
8. Schließen Sie das Kabel der RTK-Referenzstation (5 m) an der Stromversorgung der RTK-Referenzstation an.
9. Schließen Sie das Netzteil an einer geeigneten Steckdose an.



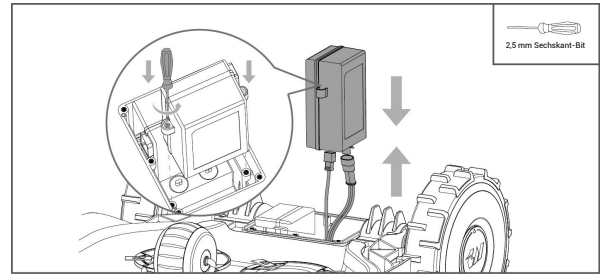
3.4.4 Selbstentleerenden Rasenkehr-Anbausatz (optional) installieren

Bitte folgen Sie für die Installation des selbstentleerenden Rasenkehrer-Kits (wenn vorhanden) den nachstehenden Anweisungen.

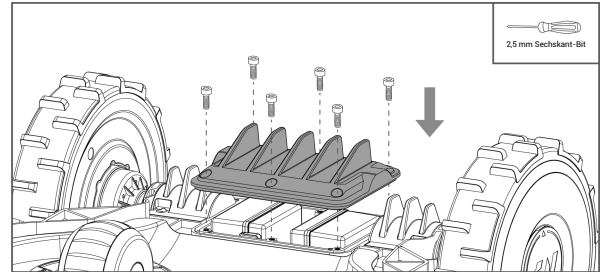
1. Lösen Sie die 6 Schrauben und den Deckel des Akkufachs an der Unterseite des YUKA mit dem Schraubendreher mit 2,5 mm Sechskant-Bit.



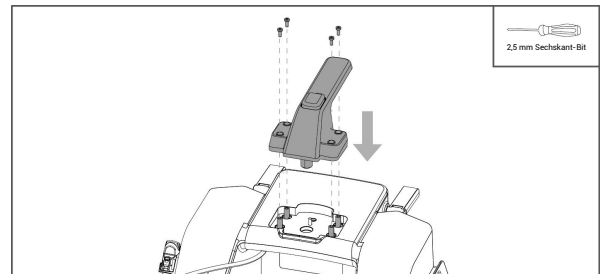
- 2.** Schließen Sie die Akkukabel an und befestigen Sie dann den Akku mithilfe der beiden Schrauben. Ziehen Sie die Schrauben mit dem Schraubendreher mit 2,5 mm Sechskant-Bit fest.



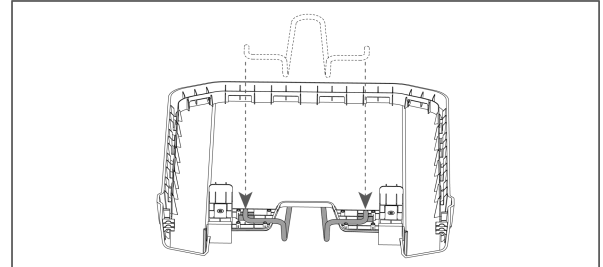
- 3.** Montieren Sie die Akkuabdeckung wieder an.



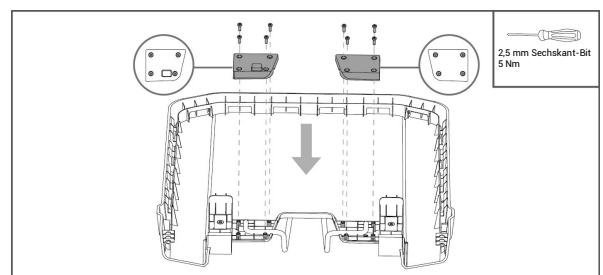
- 4.** Installieren Sie das Griffmodul auf dem Kehrbürstenmodul und ziehen Sie die 4 Schrauben mit dem Schraubendreher mit 2,5 mm Sechskant-Bit fest.



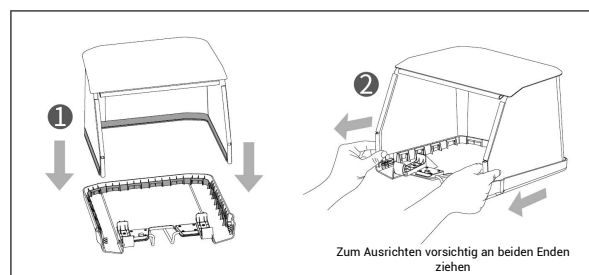
- 5.** Montieren Sie den Schachtgriff wie in der Abbildung dargestellt.



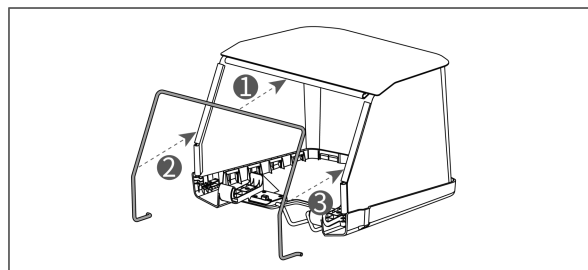
- 6.** Montieren Sie die beiden Befestigungsplatten für den Schachtgriff. Ziehen Sie die 8 Schrauben mit dem Schraubendreher mit 2,5 mm Sechskant-Bit fest. Beachten Sie, dass das Drehmoment nicht über 5 Nm liegen darf.



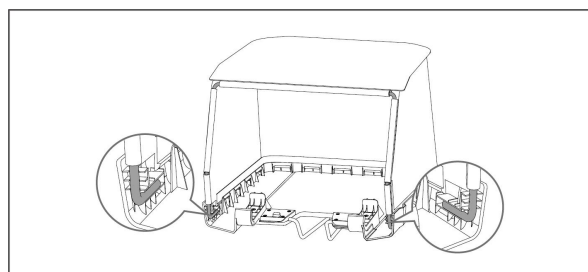
- 7.** Setzen Sie den Schacht fest in die Schachtabdeckung ein und ziehen Sie vorsichtig an beiden Enden, um ihn auszurichten.



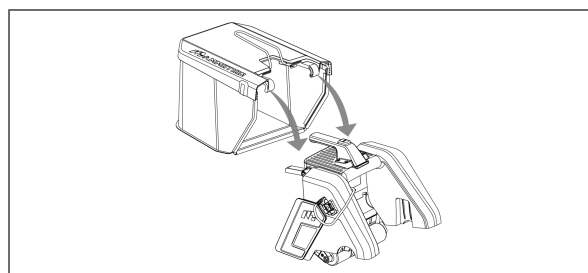
- 8.** Setzen Sie die U-förmige Stütze in den Schacht ein.



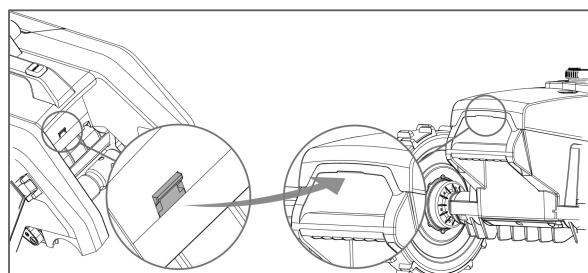
- 9.** Setzen Sie beide Enden der U-förmigen Stütze in die dafür vorgesehenen Positionen ein.



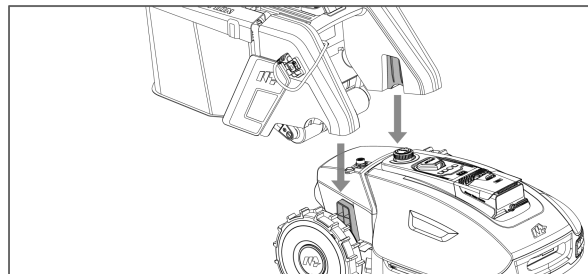
- 10.** Montieren Sie das Kehrbürstenmodul mit dem Grasfängermodul.



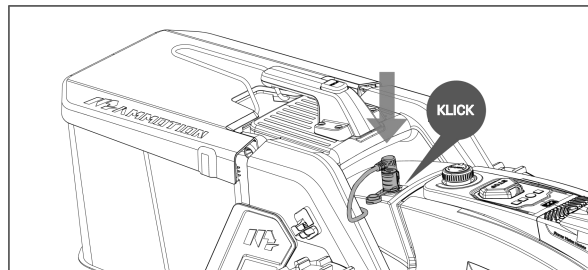
- 11.** Setzen Sie die Nase des Rasenkehr-Anbausatzes in die Nut auf der Rückseite des YUKA ein.



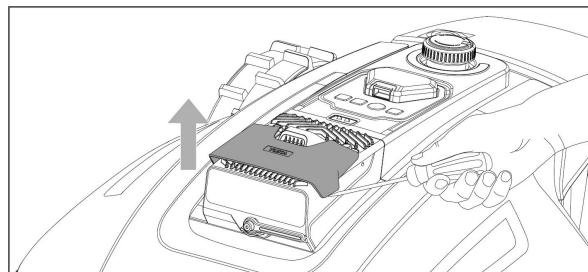
- 12.** Montieren Sie den Rasenkehr-Anbausatz am YUKA.



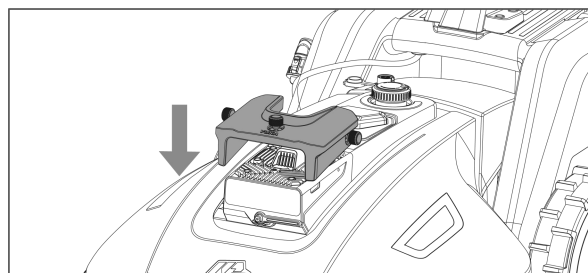
- 13.** Schließen Sie den Stecker des Rasenkehr-Anbausatzes am YUKA an.



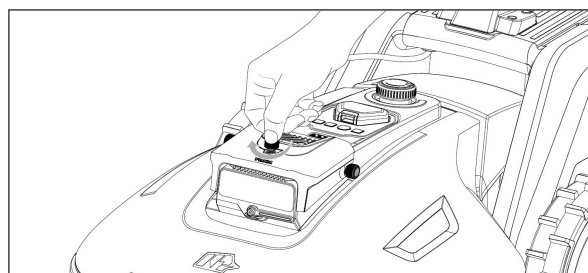
- 14.** Nehmen Sie die Abdeckung des Sichtmoduls vorsichtig mit einem Werkzeug ab.



- 15.** Bringen Sie das Gegengewicht am Sichtmodul an.

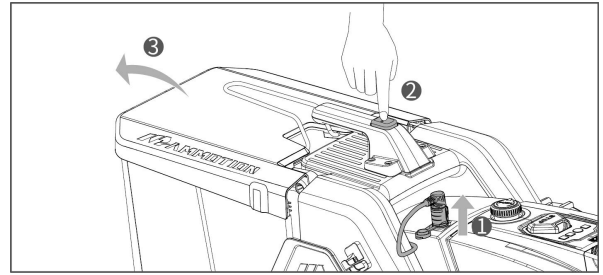


- 16.** Ziehen Sie die Schrauben fest an.



Rasenkehr-Anbausatz (zum Reinigen) abnehmen

1. Ziehen Sie den Stecker vom YUKA ab.
2. Drücken Sie die Taste und heben Sie den Griff an, um den Rasenkehrer abzunehmen.



4 Bedienung

HINWEIS



Die Abbildungen dienen nur als Beispiel. Bitte beachten Sie die tatsächlichen Benutzeroberflächen.

4.1 Vorbereitung

- Lesen und verstehen Sie die Sicherheitshinweise vor Gebrauch.
- Die Ladestation und die RTK-Referenzstation wurden ordnungsgemäß installiert.
- Vergewissern Sie sich, dass der Roboter bereits an der Ladestation andockt ist.
- Achten Sie darauf, dass ein stabiles Netzwerk vorhanden ist, und lassen Sie die Bluetooth-Funktion Ihres Handys eingeschaltet.

4.2 Mammotion-App herunterladen

Der Roboter ist zur Verwendung mit der Mammotion-App konzipiert. Bitte laden Sie zunächst die kostenlose Mammotion-App herunter. Sie können den nachstehenden QR-Code scannen, um die App aus dem Android- oder Apple-App-Store herunterzuladen, oder Sie suchen in diesen Stores nach Mammotion.



Nachdem Sie die App installiert haben, registrieren Sie sich und melden Sie sich an. Während der Nutzung kann die App Sie ggf. nach Bluetooth, Standort und lokalem Netzwerkzugang fragen. Für optimale Nutzung empfehlen wir, den Zugang zu erlauben. Weitere Informationen finden Sie in unserer

Datenschutzvereinbarung. Navigieren Sie zur Mammotion-App > **Ich** > **Über Mammotion** >

Datenschutzvereinbarung.

Wenn Sie sich mit einem Drittanbieterkonto anmelden möchten, tippen Sie im Anmeldemenü auf  oder , um fortzufahren. Die Mammotion-App unterstützt jetzt die Anmeldung mit Google- und Apple-Konten.

4.3 Ihr Produkt hinzufügen

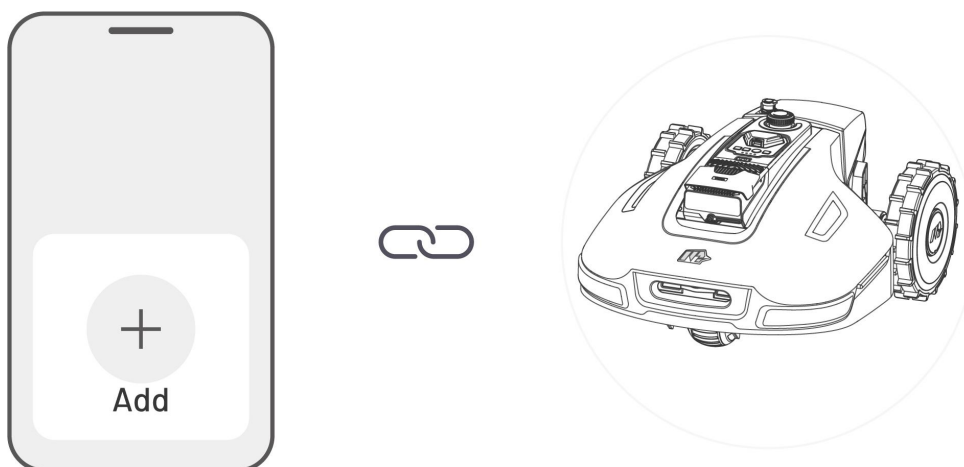
HINWEIS



- Der Abstand zwischen Ihrem Handy und dem Roboter muss weniger als 3 m betragen.
- Wenn Sie 4G-Mobilfunkdaten verwenden, können Sie die WLAN-Einrichtung überspringen. Für eine optimale Leistung ist es jedoch ratsam, auch eine WLAN-Verbindung aufzubauen.

4.3.1 Geräte hinzufügen

1. Tippen Sie auf **+**, um Ihren Roboter oder Ihre RTK-Referenzstation hinzuzufügen.
2. Wählen Sie **Hinzufügen**.
3. Folgen Sie den Hinweisen auf dem Bildschirm, um das Gerät einzurichten.
4. Folgen Sie den Hinweisen auf dem Bildschirm, um das Gerät zu verbinden und das Netzwerk einzurichten.
5. Folgen Sie den Hinweisen auf dem Bildschirm, um die integrierte SIM-Karte zu aktivieren.



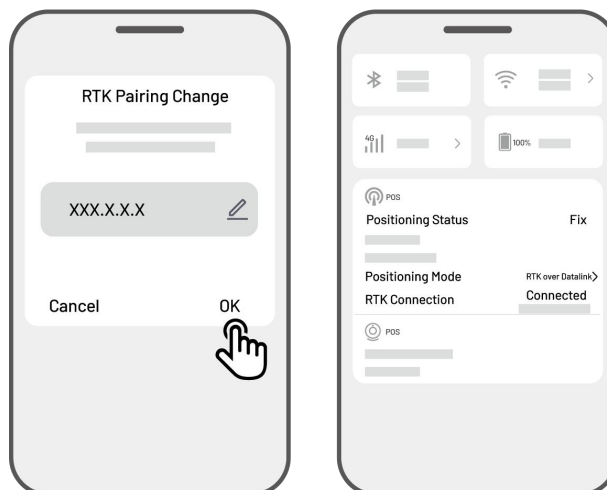
4.3.2 Neue RTK-Referenzstation nach Austausch hinzufügen

Wenn Ihre RTK-Referenzstation ausgetauscht wurde, folgen Sie bitte den nachstehenden Schritten, um die neue Station hinzuzufügen.

1. Tippen Sie auf **Einstellungen** > **Ortungsmodus** > **RTK über Datenverbindung**.



2. Geben Sie die neue LoRa-Nummer ein. Die LoRa-Nummer finden Sie auf dem Typenschild der RTK-Referenzstation. Tippen Sie auf **OK**.
3. Vergewissern Sie sich, dass die LoRa-Nummer mit der Nummer auf dem Typenschild übereinstimmt und dass die RTK-Verbindung „Verbunden“ anzeigt. Ihre Einrichtung war erfolgreich.



HINWEIS



Wenn Sie die RTK-Referenzstation austauschen, müssen Sie Ihren Rasen neu kartieren, falls eine Karte erstellt wurde.

4.4 SIM-Karte aktivieren

Wenn Sie die SIM-Karte beim Verknüpfen des Geräts nicht aktiviert haben, können Sie dies durch Antippen der Statusleiste im Startmenü nachholen:

1. Tippen Sie im Startmenü auf die **Statusleiste**.
2. Tippen Sie auf **4G-Status**.
3. Tippen Sie auf **Aktivieren** und warten Sie, bis die Aktivierung erfolgreich abgeschlossen ist.



4.5 Firmware aktualisieren

Um ein optimales Erlebnis zu gewährleisten, müssen Ihre Geräte auf die neueste Firmware-Version aktualisiert sein.

➤ Zum Aktualisieren der Firmware

1. Navigieren Sie zu **Einstellungen** > **Gerätedaten** > **Roboterversion**, um die Firmware zu aktualisieren.
2. Achten Sie darauf, dass der Roboter mit einem stabilen Netzwerk verbunden ist.

Verlassen Sie während der Aktualisierung nicht die App, führen Sie keine anderen Aktionen durch und schalten Sie den Roboter nicht aus.



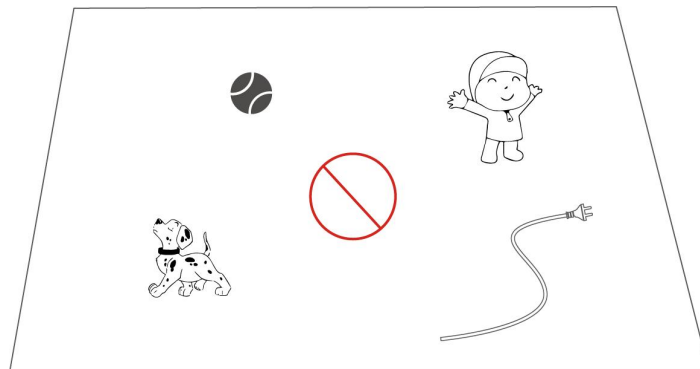
4.6 Karte erstellen

4.6.1 Aufgabenbereich planen

Vorbereitung

Bevor Sie die Karte erstellen, müssen Sie einige wichtige Punkte beachten.

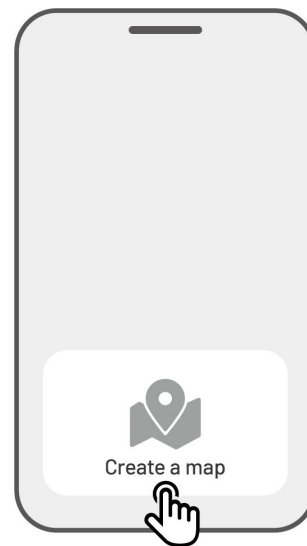
- Entfernen Sie Unrat, Laubhaufen, Spielzeug, Drähte, Steine und andere Hindernisse von der Rasenfläche. Vergewissern Sie sich, dass sich keine Kinder oder Tiere auf dem Rasen befinden.



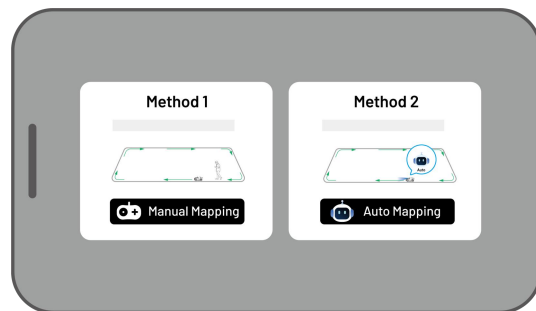
Rasenfläche kartieren

1. Vergewissern Sie sich, dass der Roboter eingeschaltet und die Bluetooth-Funktion Ihres Handys aktiviert ist. Ihr Handy verbindet sich automatisch über Bluetooth mit dem Roboter.

2. Tippen Sie zum Start auf **Karte erstellen**.

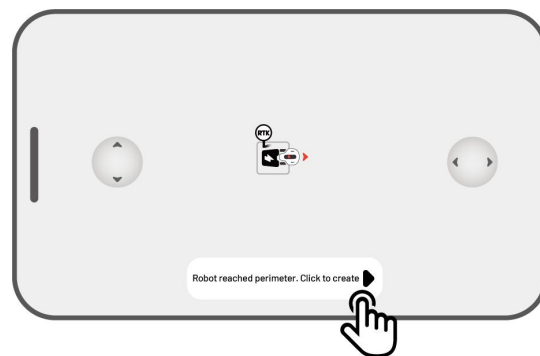


3. Wählen Sie **Manuell kartieren** oder **Automatisch kartieren**, um fortzufahren.

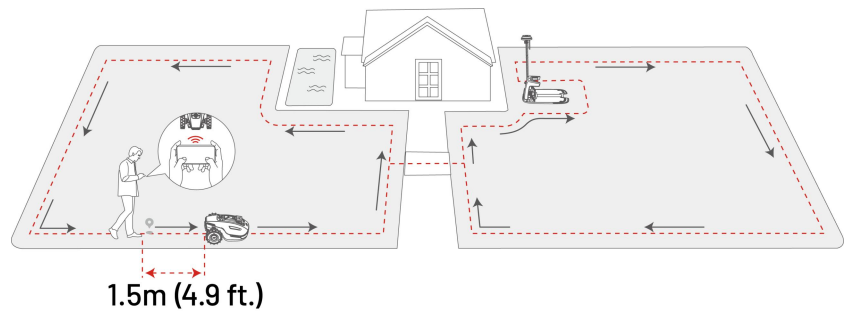


Manuell kartieren

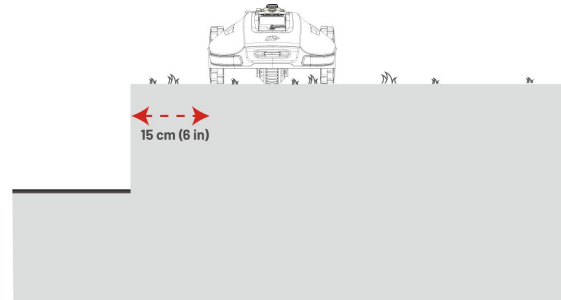
1. Steuern Sie den Roboter zu einem geeigneten Startpunkt der Umgrenzung und tippen Sie auf ►, um die Kartierung zu starten.
- Bewegen Sie den virtuellen Joystick nach oben oder unten, um die Vorwärts- oder Rückwärtsbewegung des Roboters zu steuern.
 - Bewegen Sie den virtuellen Joystick nach links oder rechts, um den Roboter nach links oder rechts zu lenken.



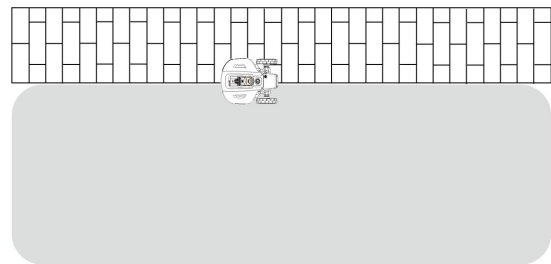
2. Führen Sie den Roboter entlang der Umgrenzung. Halten Sie den Controller 1,5 m vom Roboter entfernt, um eine stabile Bluetooth-Verbindung zu gewährleisten.



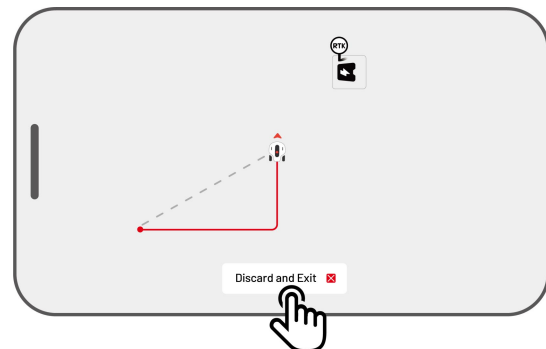
a) Wenn die Umgrenzung auf ein Hindernis wie eine Mauer, einen Zaun, einen Graben oder einen unebenen Weg trifft, halten Sie einen Abstand von mindestens 15 cm zur Umgrenzung ein, während Sie den Roboter führen.



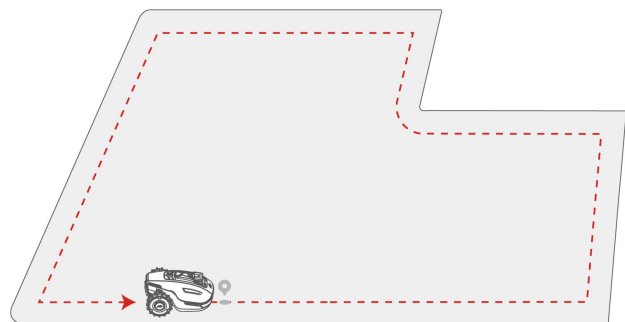
b) Wenn die Umgrenzung auf einen ebenen Weg trifft, empfehlen wir, den Roboter auf dem Weg zu führen, um einen effizienteren Schnitt zu erzielen.

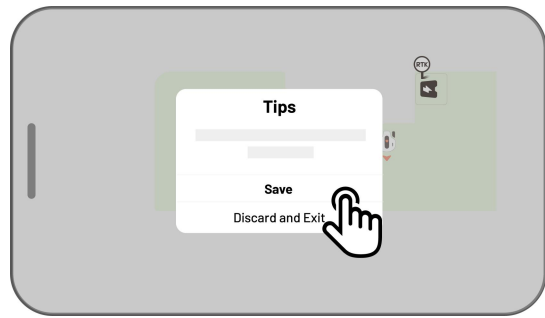


3. Tippen Sie auf **Verwerfen und Verlassen**, um alle nicht gespeicherten Daten zu löschen und ggf. neu zu kartieren.



4. Steuern Sie den Roboter zurück zum Startpunkt und tippen Sie auf **Speichern**, um die Kartierung zu beenden.





Automatisch kartieren

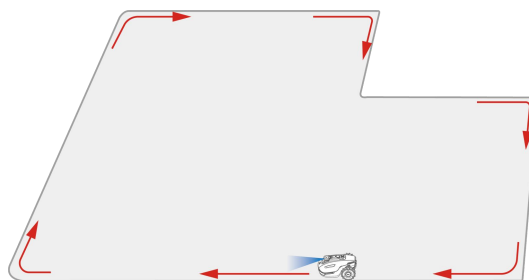
HINWEIS



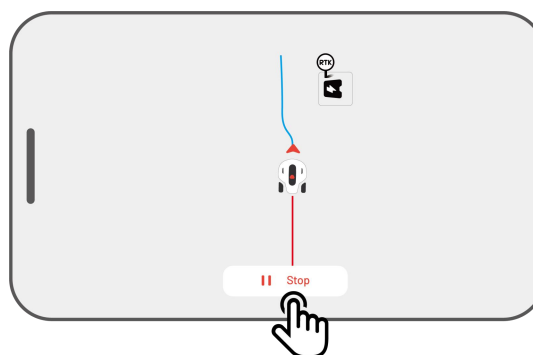
- Entfernen Sie alle Hindernisse, bevor Sie die automatische Kartierung starten.
 - Lassen Sie Ihr Handy aktiv und wechseln Sie nicht zu anderen Apps.
 - Folgen Sie dem Roboter während der Kartierung.
 - Achten Sie darauf, dass die Bluetooth-Verbindung zwischen dem Roboter und Ihrem Handy nicht unterbrochen wird.
 - Verwenden Sie die automatische Kartierung nicht in Szenen mit Stufen, Klippen, Teichen oder ähnlichen Hindernissen.
-

Die automatische Kartierung verwendet die Kamera des Roboters, um die Umgrenzung des Rasens zu erkennen. Wenn die Kamera eine klare Umgrenzung erkennt, wird Automatisch kartieren aktiviert, sodass der Roboter die Umgrenzung des Rasens selbstständig kartieren kann.

Tippen Sie auf **Automatisch kartieren**, um die Funktion zu starten.



Bei Fehlfunktion des Roboters tippen Sie auf **Stopp** und steuern ihn dann manuell, um die Kartierung fortzusetzen.



HINWEIS

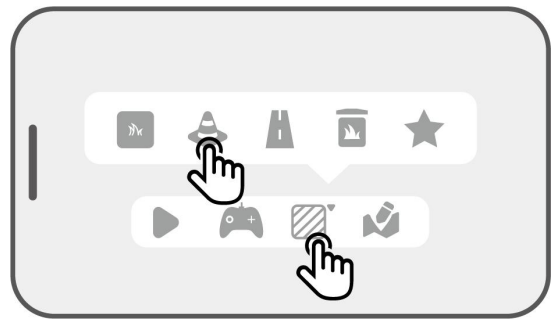


- Während der Kartierung schätzt das System die Fläche. Vergewissern Sie sich, dass die Kartenfläche nicht größer als die max. zulässige Fläche ist, weil ansonsten die Kartierung des Aufgabenbereichs fehlschlägt. (Weitere Informationen finden Sie unter **Technische Daten**.)
- Fahren Sie den Roboter zuerst aus dem Aufgabenbereich oder der No-Go-Zone heraus, wenn ein neuer Bereich erstellt wird.

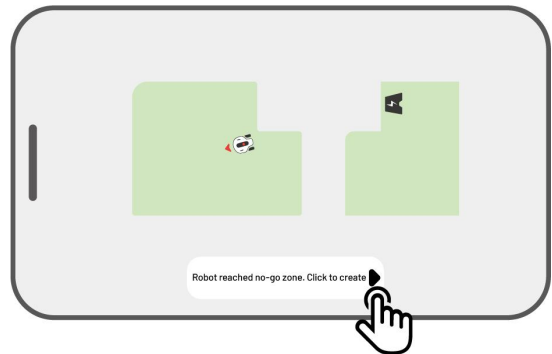
4.6.2 No-Go-Zone kartieren

No-Go-Zonen werden für Teiche, Blumenbeete, Bäume, Wurzeln, Gräben und alle anderen Hindernisse auf dem Rasen erstellt. Der Roboter mäht nicht innerhalb dieser ausgewiesenen Bereiche.

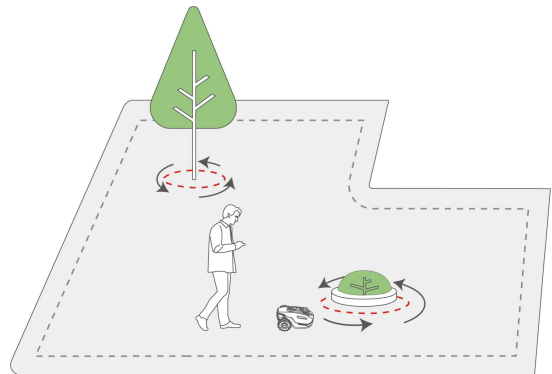
1. Tippen Sie auf der Kartenseite auf **Erstellen** > **No-Go-Zone**.



2. Führen Sie den Roboter entlang der Umgrenzung einer No-Go-Zone und tippen Sie auf ►, um die Kartierung zu starten.



3. Steuern Sie den Roboter entlang der Umgrenzung der No-Go-Zone und zurück zum Startpunkt, um die Kartierung der No-Go-Zone abzuschließen.



4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einrichtung abzuschließen.



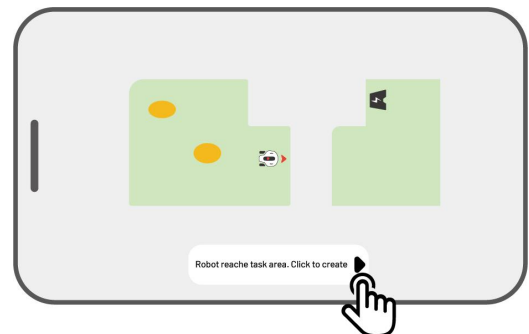
4.6.3 Route kartieren

Eine Route dient zum Verbinden verschiedener Aufgabenbereiche oder einen Aufgabenbereich mit der Ladestation zu verbinden.

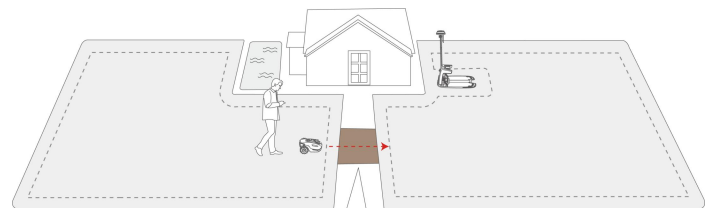
1. Tippen Sie im Kartenmenü auf **Erstellen** > **Route**.



2. Steuern Sie den Roboter in einen Aufgabenbereich. Tippen Sie auf ►, um die Kartierung zu starten.



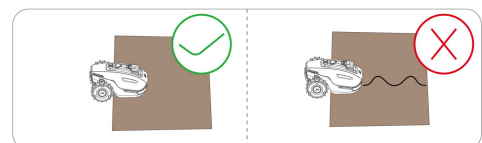
3. Steuern Sie den Roboter manuell von einem Aufgabenbereich zu einem anderen oder zur Ladestation.



HINWEIS



- Die Route muss breiter als 1 m sein.
- Die Route muss frei von größeren Unebenheiten sein.



4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einrichtung abzuschließen.



4.6.4 Komposthaufen markieren (optional)

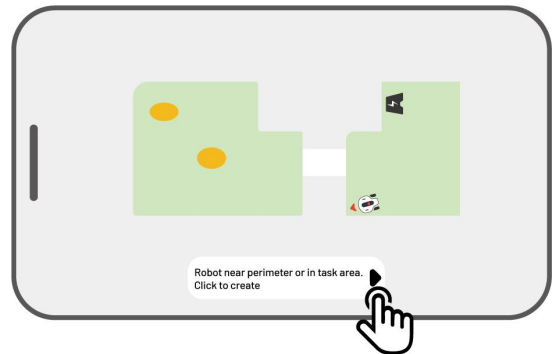
Nach der erfolgreichen Installation des selbstentleerenden Rasenkehrer-Kits können Sie in der Mammotion-App eine Entleerungsstelle einrichten.

Der Komposthaufen ist die Stelle, an die der Roboter die gesammelten Grasreste, Blätter und Abfälle entsorgt. Sobald ein Aufgabenbereich erstellt ist, können Sie entweder innerhalb oder außerhalb des Aufgabenbereichs eine Entleerungsstelle festlegen.

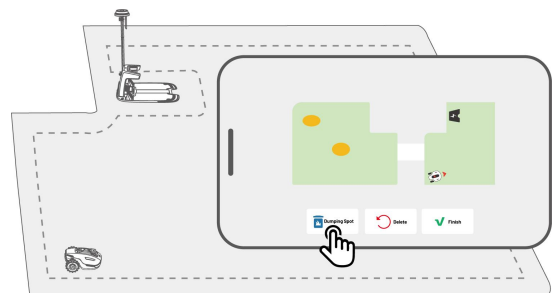
1. Tippen Sie im Kartenmenü auf **Erstellen** > **Komposthaufen**.



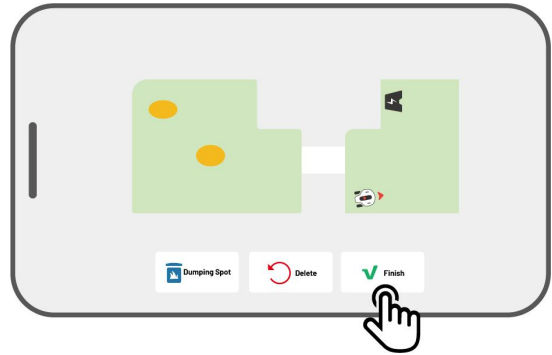
2. Steuern Sie den Roboter in einen Aufgabenbereich oder in die Nähe einer Begrenzung und tippen Sie dann zum Start auf ►.



3. Fahren Sie den Roboter manuell zu der gewünschten Stelle und tippen Sie auf , um diese Stelle als Komposthaufen zu markieren. Sie können mehrere Entleerungsstellen festlegen.



4. Tippen Sie auf **Fertig**, um die Einstellung zu speichern.
5. Fahren Sie den Roboter in den Aufgabenbereich zurück und tippen Sie auf **Fertig**, um die Kartierung abzuschließen, wenn sich der Komposthaufen außerhalb des Aufgabenbereichs befindet.



HINWEIS

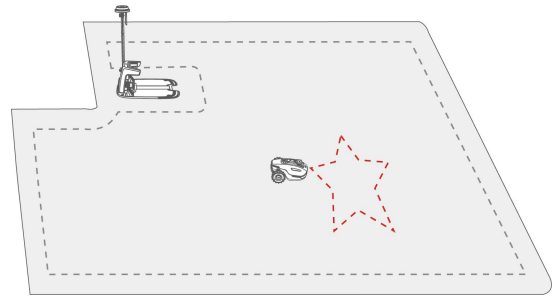
- Vergewissern Sie sich, dass sich im Umkreis von 2 Metern um die Entleerungsstelle herum keine Gegenstände befinden.
- Der Abstand zwischen zwei Komposthaufen darf nicht weniger als 1 m betragen.
- Befindet sich der Komposthaufen außerhalb des Aufgabenbereichs, wird automatisch eine Route erstellt, während Sie den YUKA manuell zurück zum Aufgabenbereich fahren.



4.6.5 Muster erstellen

Das Muster dient dazu, Ihren Rasen zu personalisieren. Nachdem es hinzugefügt wurde, bleibt das Gras auf der gemusterten Fläche beim Mähen stehen, um das Design zu erhalten. Sehen Sie sich die verfügbaren Muster in der App an.

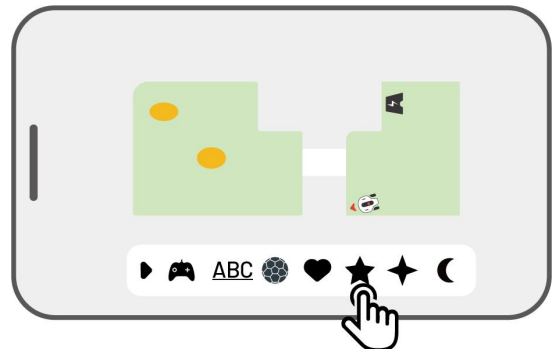
1. Tippen Sie auf der Kartenseite auf **Erstellen > Muster**.



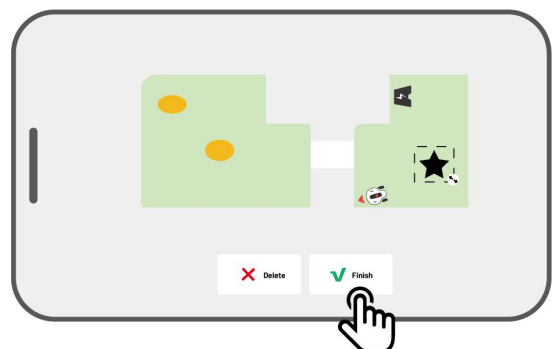
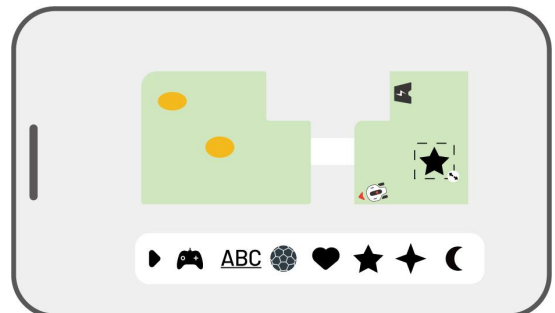
2. Wählen Sie das gewünschte Muster.



3. Ziehen Sie das Muster und vergrößern/verkleinern Sie es, um seine Position und Größe anzupassen.



4. Tippen Sie auf **Fertig**, um die Einrichtung abzuschließen.



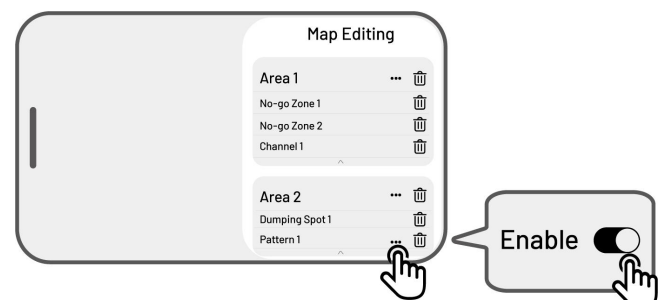
HINWEIS



- Für jeden Aufgabenbereich können maximal 10 Muster erstellt werden, sodass die Gesamtzahl der Muster auf 50 begrenzt ist.
 - Das Muster darf nicht zu nahe an der Umgrenzung des Aufgabenbereichs, der Sperrzone oder der Ladestation liegen. Halten Sie als Mindestabstand die Breite des Mähroboters ein.
-

Muster bearbeiten

Nachdem Sie ein Muster erstellt haben, können Sie es jederzeit aktivieren oder deaktivieren. Wenn es aktiviert ist, bleibt das Gras im gemusterten Bereich beim Mähen stehen, um sein Design zu erhalten, oder es wird gemäht, wenn es deaktiviert ist. Tippen Sie auf **Bearbeiten** > ●●●, um ein Dialogfenster zu öffnen.

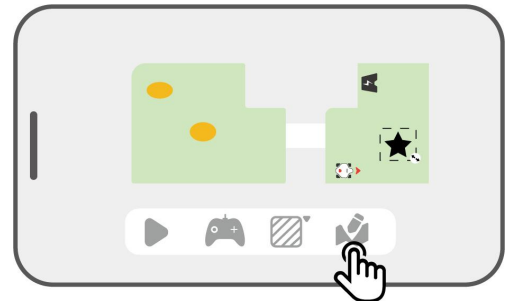


4.6.6 Karte bearbeiten

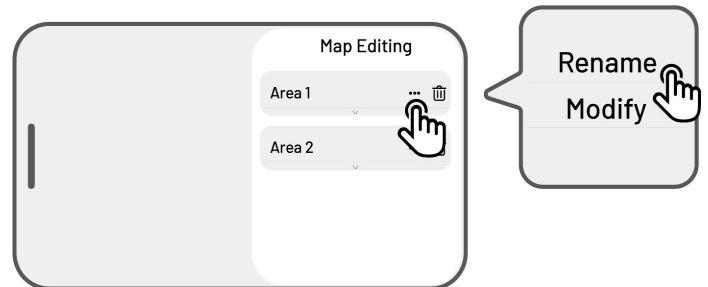
Bereich umbenennen

Mit Mammotion können Sie mehrere Bereiche erstellen. Um die Verwaltung zu erleichtern, können Sie den Bereich umbenennen.

1. Tippen Sie auf **Bearbeiten** > **...**, um ein Dialogfenster zu öffnen.



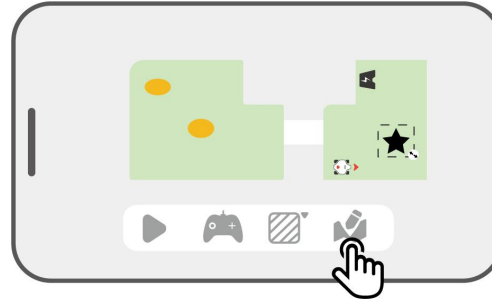
2. Tippen Sie auf **Umbenennen**, um einen Namen für den Bereich festzulegen.



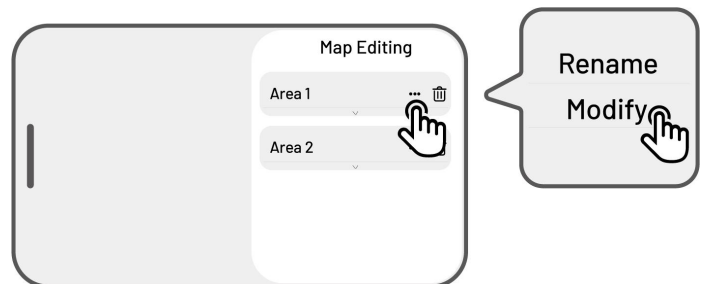
4.6.7 Bereich ändern

Wenn sich nach der Kartierung Änderungen in Ihrem Rasen ergeben, z. B. das Pflanzen eines Baums in der Nähe der Umgrenzung, das Auftreten eines Lochs oder schwache Ortungssignale, können Sie den kartierten Bereich anpassen, ohne ihn ganz löschen zu müssen.

1. Tippen Sie auf **Bearbeiten** > **...**, um ein Dialogfenster zu öffnen.

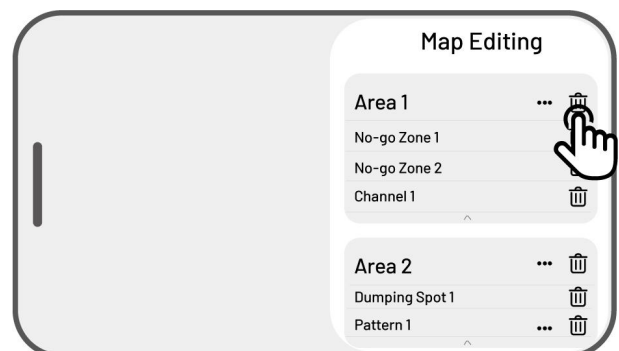


2. Tippen Sie auf **Ändern**, um die Umgrenzung neu zu zeichnen.



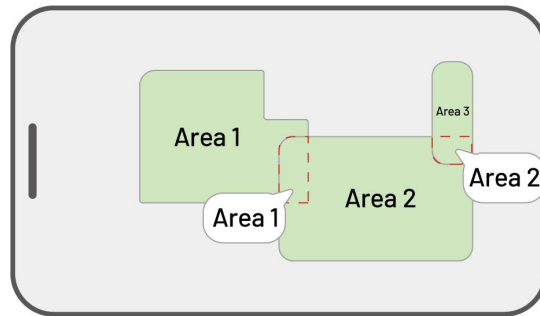
Bereich, No-Go-Zone, Route oder Komposthaufen löschen

Um einen Bereich, eine No-Go-Zone, eine Route, einen Komposthaufen oder ein Muster zu löschen, tippen Sie auf **Bearbeiten** > **...**. Wenn Sie einen Bereich löschen, werden auch alle darin enthaltenen Elemente entfernt.



4.6.8 Mehrere Aufgabenbereiche mit Überschneidungen

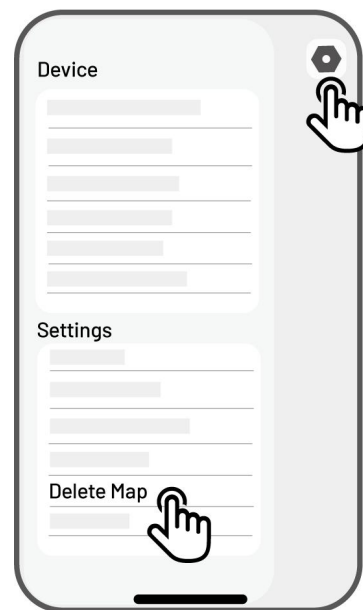
Wenn Sie mehrere Rasenflächen haben, die sich überschneiden, wird der gemeinsame Abschnitt dem Aufgabenbereich zugewiesen, der zuerst erstellt wurde. Für zwei Aufgabenbereiche mit überlappenden Abschnitten ist kein Kanal erforderlich.



4.6.9 Wenn die RTK-Referenzstation nach der Kartierung umgesetzt wird

Setzen Sie die RTK-Referenzstation nicht um, nachdem die Karte erstellt wurde, sonst weicht der resultierende Mähbereich vom vorgesehenen Aufgabenbereich ab.

Falls Sie eine RTK-Referenzstation verlegen, installieren Sie sie wieder an ihrer ursprünglichen Position, oder gehen Sie zu **Einstellungen**  > **Robotereinstellungen** > **Karte löschen**, um die aktuelle Karte zu löschen und den Bereich neu zu kartieren.



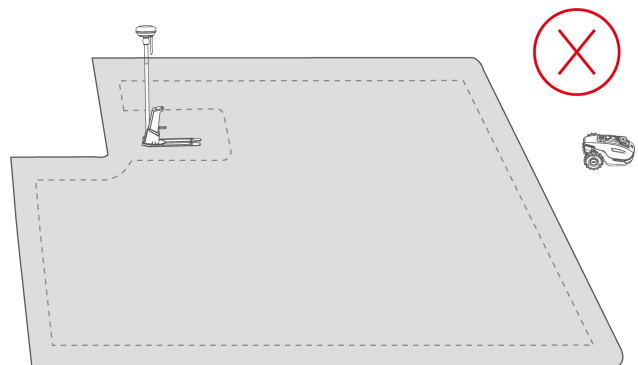
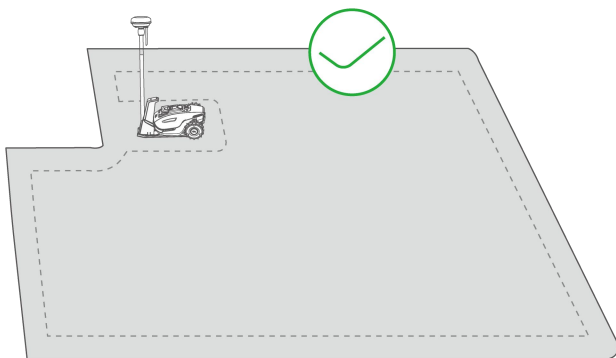
4.7 Mähen und Kehren

4.7.1 Vorbereitung

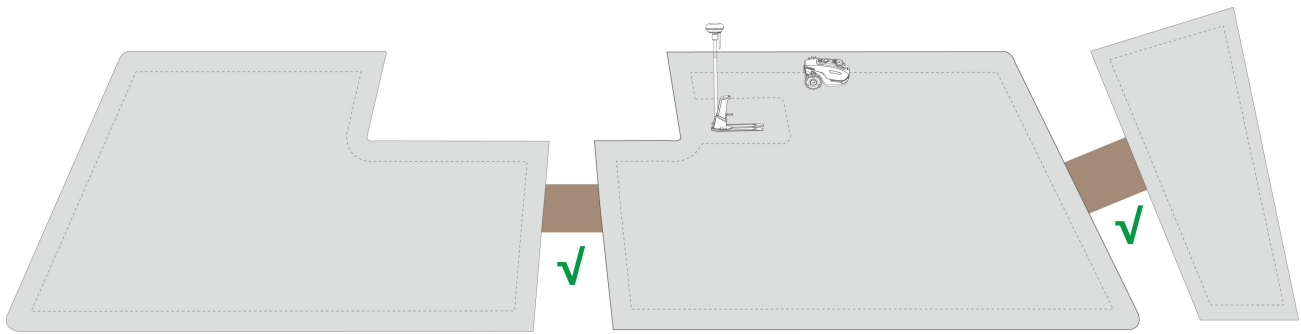
- Sollten unerwartete Probleme auftreten, drücken Sie **STOPP** und sichern Sie den Roboter. Die STOPP-Taste hat von allen Befehlen die höchste Priorität.
- Wenn der Anhebesensor aktiviert wird, kommt der Roboter zum Stillstand. Drücken Sie **Rasen** und anschließend **START**, um ihn zu entsperren.
- Mähen Sie den Aufgabenbereich nicht öfter als einmal am Tag, da dies Ihrem Rasen schaden kann.
- Der Roboter unterstützt eine maximale Schnitthöhe von 130 mm für die US-Version und 120 mm für andere Versionen. Wir empfehlen, die Schnitthöhe für jedes Mähen wie folgt an die Grashöhe anzupassen. **Stellen Sie die Schnitthöhe mit dem Drehknopf für die Schnitthöhe  auf dem Roboter ein, bevor Sie mit dem Mähen beginnen..**

Grashöhe	Schnitthöhe
100 - 130 mm	Einstellung auf 100 mm
100 - 120 mm	Einstellung auf 90 mm
60 - 100 mm	20 mm schneiden
20 - 60 mm	10 mm schneiden

- Vergewissern Sie sich vor dem Mähen, dass sich der Roboter an der Ladestation oder innerhalb des Aufgabenbereichs befindet. Falls nicht, bewegen Sie den Roboter manuell zur Ladestation oder in den Aufgabenbereich.

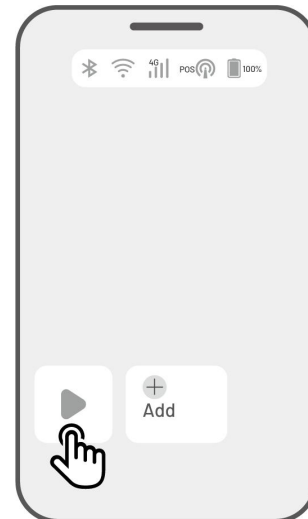


- Legen Sie zwischen den Aufgabenbereichen oder zwischen einem Aufgabenbereich und der Ladestation eine Route an. Anderenfalls kann der Roboter nicht automatisch zum Laden zurückkehren, wenn der Akku schwach ist.



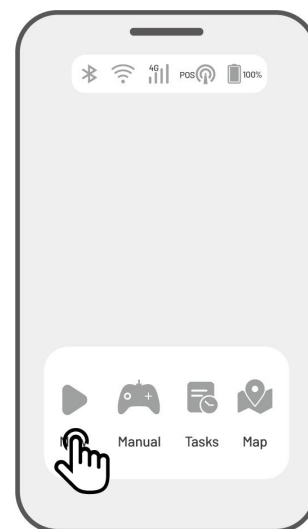
4.7.2 Arbeit beginnen

Wenn Sie es vorziehen, keine Parameter einzustellen, tippen Sie im Startmenü auf , um schnell mit dem Mähen zu beginnen. Der Roboter mäht nur in diesem Modus.



Wenn Sie es vorziehen, die Einstellungen vor der Arbeit anzupassen,

1. tippen Sie auf das Roboterbild, um das Kartenmenü aufzurufen.
2. Tippen Sie auf **Mähen** , um das Aufgabenmenü aufzurufen.
3. Konfigurieren Sie die Parameter und tippen Sie auf **Start**, um mit der Arbeit zu beginnen.



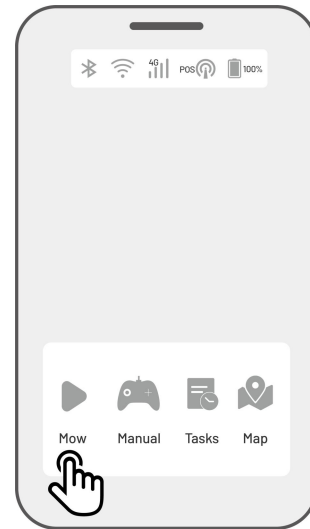
Aufgabeneinstellungen



WICHTIG

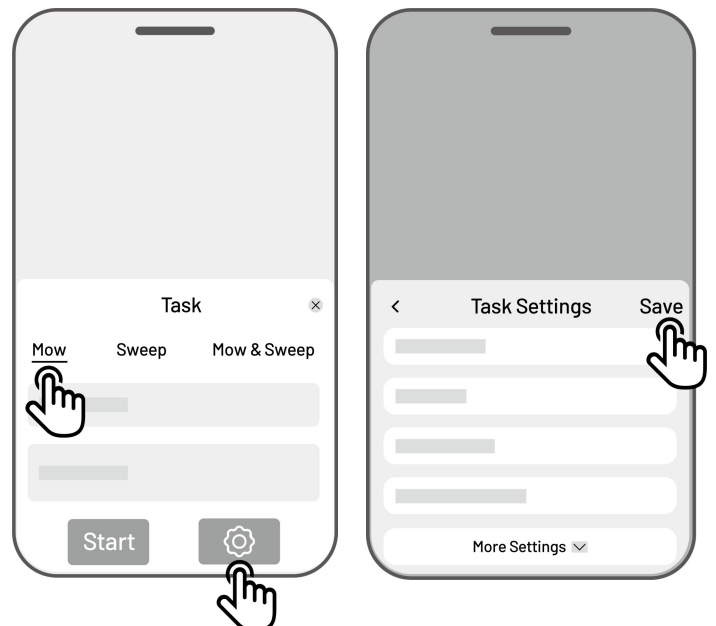
Die Funktion Kehren ist nur für Roboter verfügbar, die mit einem Rasenkehr-Anbausatz ausgestattet sind.

Tippen Sie auf **Mähen**, um die Aufgabenparameter aufzurufen.



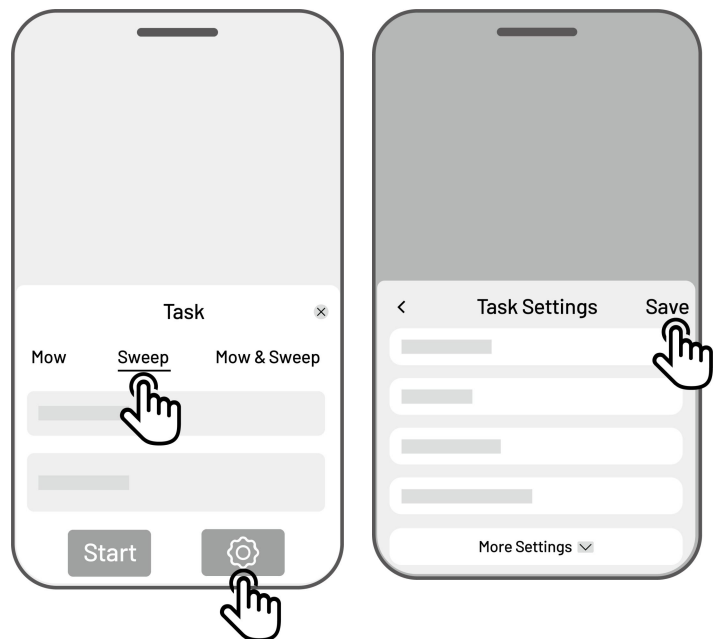
Nur Mähen

1. Tippen Sie im Aufgabenmenü auf **Mähen**.
2. Wählen Sie den Bereich, den Sie mähen möchten.
3. Tippen Sie auf , um die Parameter zu konfigurieren.
4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einstellungen anzuwenden.
5. Tippen Sie auf **Start**, um mit dem Mähen zu beginnen, oder tippen Sie auf **Speichern**, um einen Aufgabenplan zu erstellen.



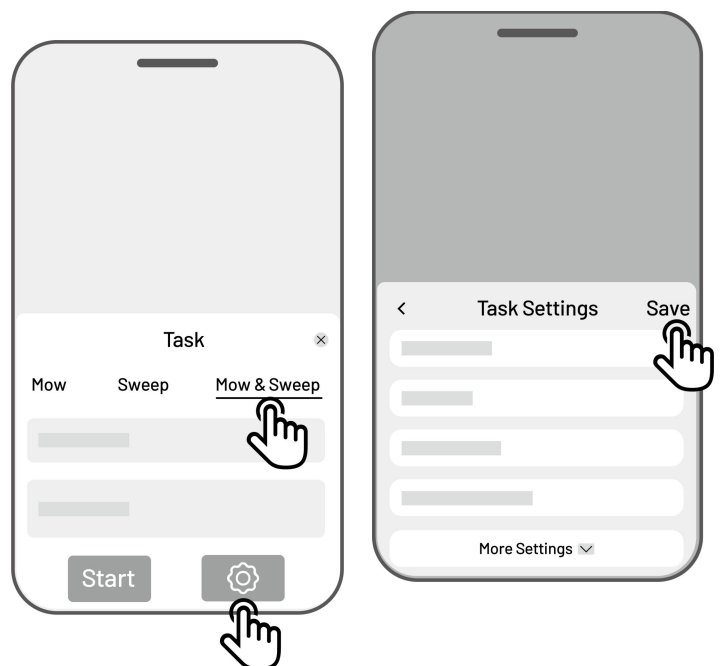
Nur Kehren

1. Tippen Sie im Aufgabenmenü auf **Kehren**.
2. Wählen Sie den zu kehrenden Bereich.
3. Tippen Sie auf , um die Parameter zu konfigurieren.
4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einstellungen anzuwenden.
5. Tippen Sie auf **Start**, um mit dem Kehren zu beginnen oder tippen Sie auf **Speichern**, um einen Aufgabenplan zu erstellen.



Mähen und Kehren

1. Tippen Sie im Aufgabenmenü auf **Mähen und Kehren**.
2. Wählen Sie den Bereich, den Sie pflegen möchten.
3. Tippen Sie auf , um die Parameter zu konfigurieren.
4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einstellungen anzuwenden.
5. Tippen Sie auf **Start**, um mit der Arbeit zu beginnen, oder auf **Speichern**, um einen Aufgabenplan zu erstellen.



Sonstige Parameter

● Frequenz

Hier können Sie die Häufigkeit der Arbeiten einstellen.

- ✧ **Jetzt** - Der Roboter beginnt sofort nach der Konfiguration mit der Arbeit.
- ✧ **Wöchentlich** - Der Roboter wiederholt die Aufgabe jede Woche entsprechend Ihren Voreinstellungen.
- ✧ **Intervall** - Hier geben Sie arbeitsfreie Tage an. Wenn Sie z. B. 3 Tage eingeben, arbeitet der Roboter entsprechend Ihren Einstellungen einmal alle 4 Tage.

● Abladeintervall

Der Roboter entsorgt einmal gemäß den Einstellungen.

WICHTIG



Die Entsorgungsfunktion ist nur für Roboter verfügbar, die mit einem Rasenkehr-Anbausatz ausgestattet sind.

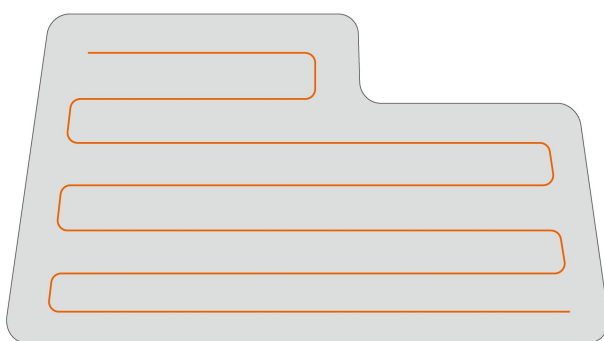
● Mähgeschwindigkeit

Hier können Sie die Arbeitsgeschwindigkeit des Roboters einstellen.

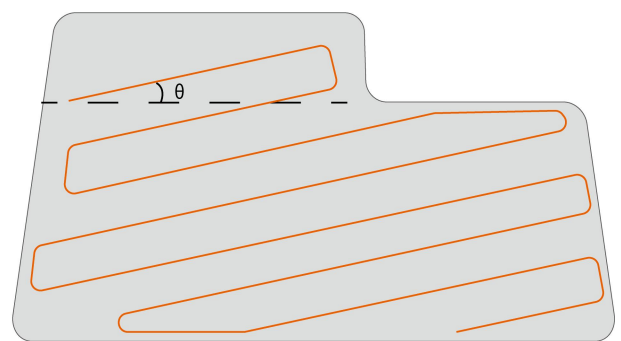
● Schnittbahnenwinkel (°)

✧ Optimal

Nimmt den effizientesten Pfad, den der Algorithmus als 0-Grad-Richtung empfiehlt.



Vor der Einstellung



Nach der Einstellung

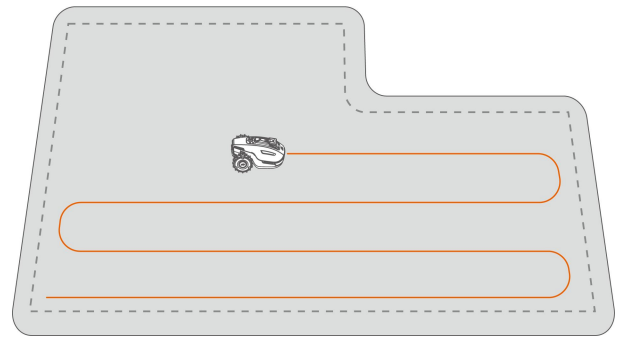
✧ Benutzerdefiniert

Der Einstellwinkelbereich beträgt 0 bis 180°.

- **Schnittbahnenmodus**

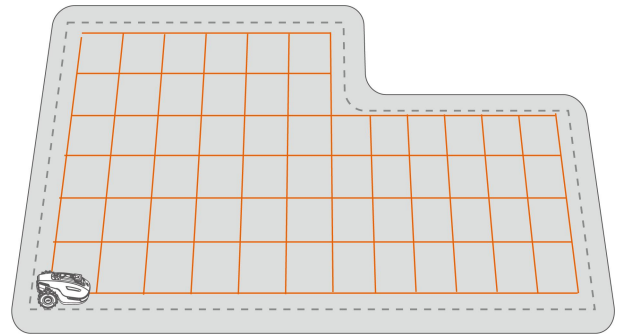
1. **Zickzackkurs**

Der Roboter mäht in geraden und einzelnen Linien.



2. **Schachbrettkurs**

Der Roboter arbeitet in geraden Linien sowohl horizontal als auch vertikal.



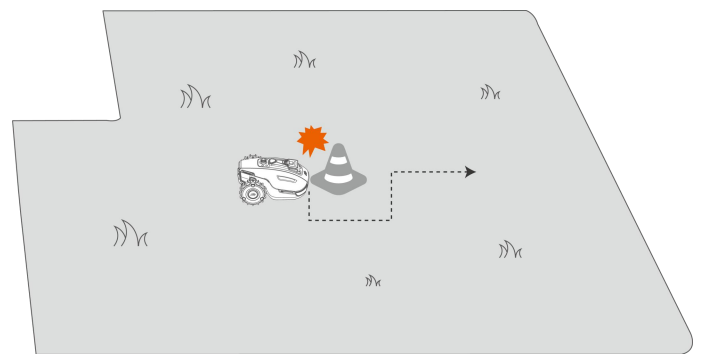
- **Arbeiten an der Umgrenzung**

Wenn diese Option aktiviert ist, arbeitet der Roboter entlang der Umgrenzung. Wenn deaktiviert, vermeidet der Roboter die Arbeiten an der Umgrenzung.

- **Hindernisvermeidung**

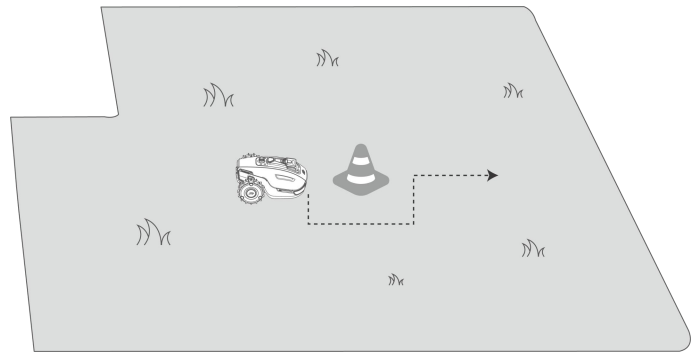
- ✧ **Aus**

Der Roboter versucht, jeden Punkt der gewählten Bereiche zu erreichen. Wenn er auf ein Hindernis trifft, stößt er sanft dagegen und navigiert dann um es herum, um einen sauberen Schnitt entlang von Wänden und Hindernissen zu gewährleisten.



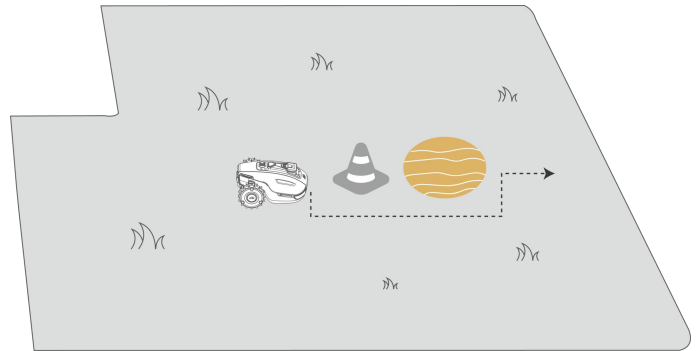
✧ **Standard**

Der Roboter weicht Hindernissen proaktiv aus, um Kollisionen zu vermeiden, was Schäden reduziert und die Effizienz verbessert.



✧ **Empfindlich**

Der Roboter weicht proaktiv Hindernissen und nicht grasbewachsenen Flächen aus, um Stürze oder Verlassen des Rasens zu vermeiden. Einige ausgetrocknete Stellen können jedoch übersehen werden und können auch den Rückweg blockieren.



Wenn der Roboter beim Mähen in einen Bereich mit schwachen RTK- Signalen einfährt

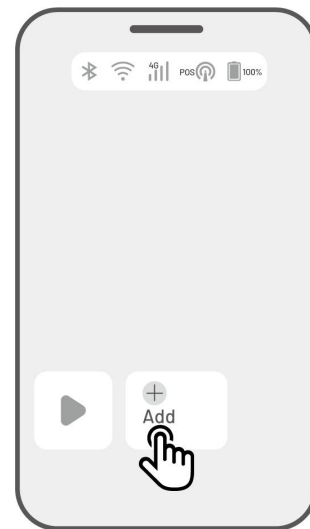
Wenn der Roboter während des Mähens in einen Bereich einfährt, in dem die RTK-Signale schwach sind, unterstützt ihn das Multisensor-Fusions-Ortungssystem mit Hilfe des Bildverarbeitungsmoduls dabei, weiter zu arbeiten. Die Sichtnavigation kann bis zu 300 Meter betragen. Der Roboter muss in einen Bereich zurückkehren, der von RTK-Signalen abgedeckt wird, bevor die Sichtnavigation ihre Grenze erreicht, anderenfalls wird er angehalten.

4.8 Aufgabenplan

Mit der Planungsfunktion können Sie eine regelmäßige Aufgabe festlegen, damit erledigt der YUKA seine Arbeiten automatisch entsprechend Ihrer Einstellung.

4.8.1 Plan einstellen

1. Tippen Sie im Startmenü auf **Hinzufügen** oder im Kartenmenü auf **Aufgaben**, um das Aufgabenmenü aufzurufen.
2. Wählen Sie den Bereich, den Sie mähen möchten.
3. Tippen Sie auf , um die Parameter zu konfigurieren.
4. Tippen Sie auf **Speichern**, um die Einstellungen anzuwenden.
5. Tippen Sie auf **Start**, um mit der Arbeit zu beginnen, oder auf **Speichern**, um einen Aufgabenplan zu erstellen.



HINWEIS



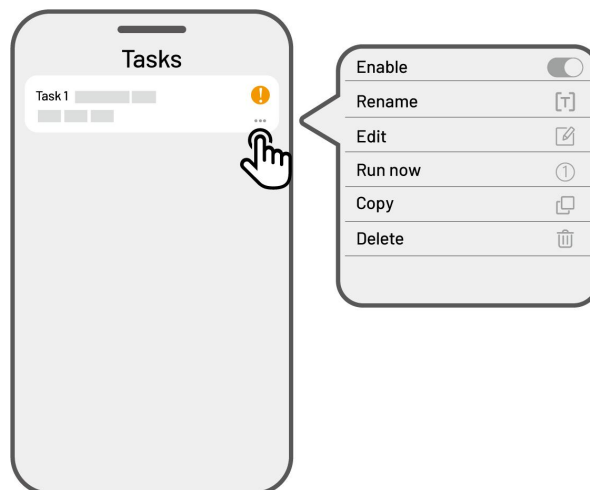
- Das Hinzufügen eines Aufgabenplans ist vorübergehend deaktiviert, wenn der Roboter arbeitet.
 - Einen Zeitplan können Sie festlegen, nachdem Sie einen Aufgabenbereich erstellt haben.
 - Siehe **Sonstige Parameter** für detaillierte Informationen zu den Parametern.
-

4.8.2 Plan bearbeiten

Tippen Sie im Kartenmenü auf Aufgaben, um die Planungsliste aufzurufen. Tippen Sie im eingestellten Zeitplan auf *******, um das Aufklappmenü zu öffnen.

- **Aktivieren** - Stellt den Schalter auf  Aus , um den Zeitplan ggf. zu deaktivieren.
- **Umbenennen** - Antippen, um den Namen des Zeitplans zu ändern.
- **Bearbeiten** - Antippen, um den Zeitplan zu ändern.
- **Jetzt ausführen** - Antippen, um diesen Zeitplan sofort auszuführen.
- **Kopieren** - Antippen, um einen neuen Plan mit denselben Einstellungen zu erstellen, wobei der ursprüngliche Plan beibehalten wird. Dann wählen Sie einen Plan zum Bearbeiten.
- **Löschen** - Antippen, um den Zeitplan zu löschen.

Wenn das Ausrufezeichen  angezeigt wird, kann der Aufgabenplan aufgrund von Fehlern nicht ausgeführt werden. Tippen Sie auf das Ausrufezeichen, um weitere Einzelheiten zu erfahren.



4.9 Manueller Betrieb

4.9.1 Manuelles Mähen

Wenn Sie Ihren Rasen lieber manuell mähen möchten, steht Ihnen die Funktion Manuelles Mähen zur Verfügung.

Um Ihre Sicherheit zu gewährleisten, verwenden Sie die Funktion **Manuelles Mähen** mit Vorsicht und beachten Sie:

- Minderjährigen ist die Nutzung dieser Funktion nicht gestattet;
- Beaufsichtigen Sie bitte stets Kinder, Haustiere und achten Sie auf Gegenstände, um Unfälle zu vermeiden.
- Seien Sie besonders vorsichtig, wenn Sie die manuelle Mähfunktion verwenden, um Verletzungen zu vermeiden.

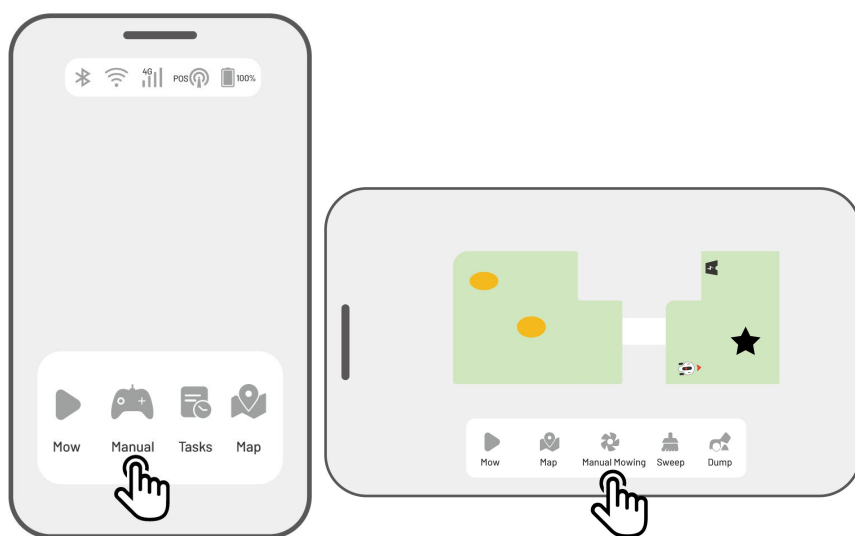
Manuelles Mähen aktivieren

1. tippen Sie auf das Roboterbild, um das Kartenmenü aufzurufen.
2. Wählen Sie auf der Kartenseite **Manuell** aus.
3. Tippen Sie auf **Manuelles Mähen** und bewegen Sie dann den Schalter nach rechts, um die Mähscheibe zu starten.
4. Manövrieren Sie vorwärts/rückwärts oder links/rechts, um mit der Arbeit zu beginnen.

HINWEIS



- Die Mähscheibe stoppt automatisch nach 5 Sekunden der Inaktivität.
- Bewegen Sie den Schalter nach rechts, wenn Sie von der App dazu aufgefordert werden, um die Mähscheibe nach jedem Stopp wieder zu starten.



4.9.2 Manuelles Kehren und Entsorgen



WICHTIG

Die Funktionen Manuelles Kehren und Manuelles Entsorgen sind nur für Roboter verfügbar, die mit einem Rasenkehr-Anbausatz ausgestattet sind.

Manuelles Kehren aktivieren

1. tippen Sie auf das Roboterbild, um das Kartenmenü aufzurufen.
2. Wählen Sie auf der Kartenseite **Manuell** aus.

3. Tippen Sie auf **Kehren** und fahren Sie den Roboter vorwärts, zurück, nach links und rechts.
4. Führen Sie den Roboter zur Entsorgungsstelle und tippen Sie auf **Entsorgen** , um den gesammelten Grasschnitt, Laub und Abfälle abzuladen.

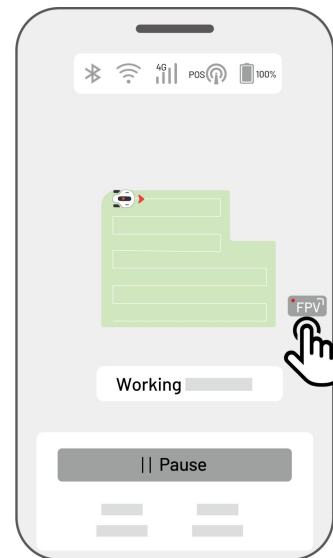


4.9.3 FPV-Modus aktivieren

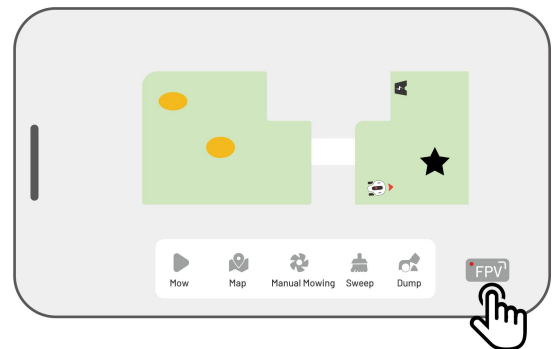
Mit dem FPV-Modus (First-Person View - Ich-Perspektive) können Sie Ihren Roboter auf beeindruckende Weise steuern und überwachen. Wenn Sie diesen Modus aktivieren, überträgt die integrierte Kamera des Roboters das Live-Video, sodass Sie direkt aus der Perspektive des Roboters sehen und so Steuerung und Navigation verbessern können.

Darüber hinaus kann der FPV-Modus Ihren Roboter in eine mobile Sicherheitskamera verwandeln, die eine Videoüberwachung in Echtzeit ermöglicht und Sie in die Lage versetzt, verschiedene Orte aus der Sicht des Roboters aus der Ferne zu überwachen.

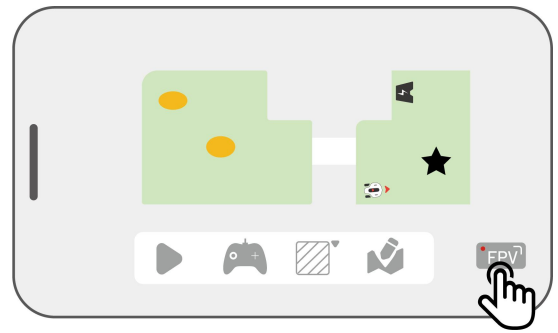
- Wenn der Roboter in Betrieb ist, tippen Sie im Aufgabenmenü auf das Symbol **FPV**.



- Tippen Sie im Menü Manueller Betrieb auf das Symbol **FPV**.



- Tippen Sie im querformatigen Kartenmenü auf das Symbol **FPV**.



4.10 Status anzeigen

Tippen Sie auf die **Statusleiste**, um den Gerätestatus anzuzeigen.



Symbol	Bezeichnung	Beschreibung
	Bluetooth	Zeigt das Bluetooth-Signal an.
	WLAN-Konnektivität	Zeigt die Stärke des verbundenen WLAN-Signals an.
	4G-Konnektivität	Zeigt die Stärke des Mobilfunksignals an.
	Akkustand	Zeigt die verbleibende Akkuleistung an.
	Positionierung	Zeigt den Ortungsstatus an.
	Status des Bildverarbeitungsmoduls	Zeigt den Status des Bildverarbeitungsmoduls an.

- **Positionierungsstatus** – Zeigt die Stärke der Satellitenpositionierung an.
 - ✧ **Fix** – Guter Positionierungsstatus mit einer Genauigkeit von weniger als 10 cm, bis zu 2 cm bei freiem Himmel.
 - ✧ **Schwimmen** – Schlechter Ortungsstatus mit einer Genauigkeit von etwa 50 – 200 cm.
 - ✧ **Single** – Schlechter Positionierungsstatus mit einer Genauigkeit im Meterbereich.
 - ✧ **Keine** – Kein Positionierungsstatus.

*Nur der Status Fix ermöglicht das automatische Mähen.

- **Satelliten** – Gesamtzahl der vom Roboter und der RTK-Referenzstation empfangenen Satelliten.
 - ✧ **R** steht für die Anzahl der vom Roboter empfangenen Satelliten.
 - ✧ **B** gibt die Anzahl der von der RTK-Referenzstation empfangenen Satelliten an.
 - ✧ **C** steht für die Anzahl der gemeinsam empfangenen Satelliten, die sowohl vom Roboter als auch von der RTK-Referenzstation empfangen werden.
 - ✧ **L1** und **L2** geben jeweils die Satelliten an, die auf den Frequenzen L1 und L2 arbeiten.
- **Signalqualität**
 - ✧ **R** steht für die Stärke des Satellitensignals des Roboters.
 - ✧ **B** gibt die Stärke des Satellitensignals der RTK-Referenzstation an.

*Die Genauigkeit der Positionierung wird von der Qualität des Satellitensignals und der Anzahl der gemeinsam empfangenen Satelliten beeinflusst. Objekte wie Bäume, Blätter, Mauern und Zäune können das Signal abschwächen und zu Positionierungsfehlern führen. Obwohl sowohl der Roboter als auch die RTK-Referenzstation mehr als 20 Satelliten empfangen, kann die Signalqualität immer noch als Schwach oder Schlecht eingestuft werden.
- **Ortungsmodus** – Zeigt Details zur Ortung an.
- **RTK-Verbindung** – Zeigt den Verbindungsstatus der RTK-Referenzstation an.
- **Sichtpositionierungsstatus** – Zeigt die Stärke der Sichtpositionierung an.
 - ✧ **Fein** – Sichtpositionierung ist optimal.
 - ✧ **Schlecht** – Sichtpositionierung ist schlecht.
 - ✧ **Initialisierung** – Sichtmodul wird initialisiert.
 - ✧ **Keine** – Keine Sichtpositionierung verfügbar.
- **Helligkeit** – Zeigt die Stärke des Umgebungslichts an.
 - ✧ **Fein** – ausreichende Helligkeit zur Sichtpositionierung.
 - ✧ **Dunkel** – Unzureichende Helligkeit; die Sichtpositionierung funktioniert nicht.

4.10.1 Ortungsmodus umschalten

iNavi-Dienst

Der iNavi-Dienst ermöglicht es dem Roboter, ohne eine RTK-Referenzstation zu arbeiten. Dieser Dienst erhöht die Flexibilität und verringert die Komplexität der Einrichtung, sodass Sie den Roboter an einer größeren Anzahl von Standorten einsetzen können.

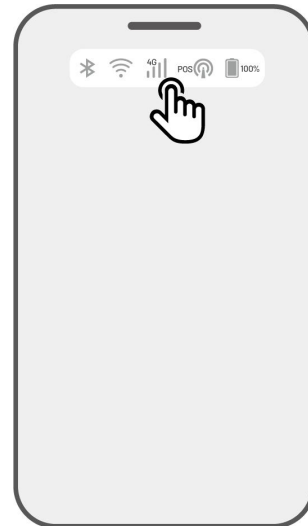
HINWEIS



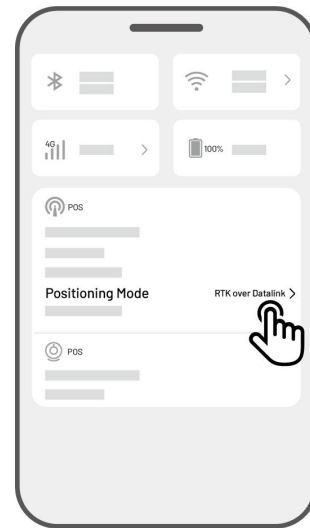
- Der iNavi-Dienst ist derzeit nicht in allen Regionen verfügbar. Bitte kontaktieren Sie unseren Kundendienst für weitere Informationen.
 - Achten Sie darauf, dass das 4G- oder WLAN-Netzwerk stark und stabil ist, um eine optimale Leistung zu gewährleisten.
-

iNavi-Dienst aktivieren

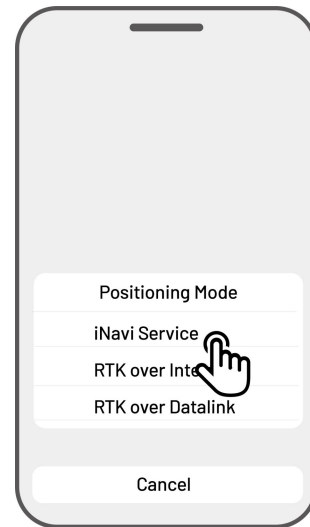
1. Tippen Sie auf die **Statusleiste**, um das Menü mit den Statusinformationen aufzurufen.



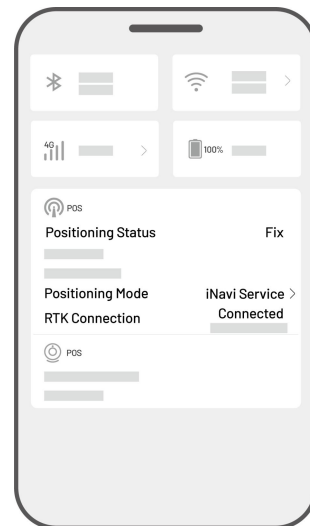
2. Tippen Sie auf **Ortungsmodus**.



3. Wählen Sie **iNavi-Dienst**.



4. Kehren Sie in das Menü mit den Statusinformationen zurück und überprüfen Sie, ob der RTK-Verknüpfungsmodus „**iNavi-Dienst**“, der RTK-Ortungsstatus „**Fest**“ und der RTK-Verbindungsstatus „**Verbunden**“ anzeigt. Ihre Einrichtung ist nun abgeschlossen.



RTK über Internet

RTK über Internet nutzt das Internet zur Datenkommunikation zwischen der RTK-Referenzstation und dem Roboter. Das erweitert den Bereich der RTK-Anwendungen erheblich und ermöglicht den Einsatz in großen geografischen Gebieten.

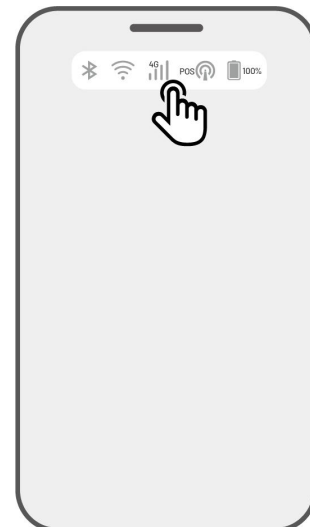
WICHTIG



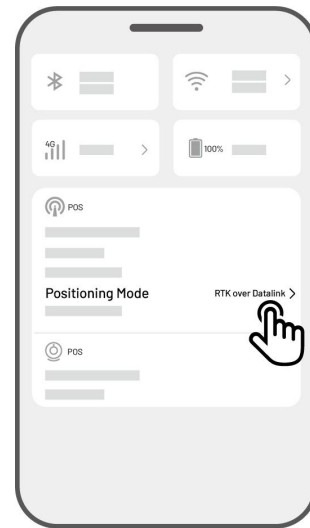
- RTK über Internet ist auf ein stabiles 4G-Netzwerk angewiesen. Der Roboter muss unbedingt eine zuverlässige 4G-Verbindung haben.
- Achten Sie darauf, dass der Roboter und die RTK-Referenzstation mit demselben Konto verbunden sind.
- Für optimalen Betrieb empfehlen wir, sowohl die Firmware des Roboters als auch die der RTK-Referenzstation auf die neueste Version zu aktualisieren.

RTK über Internet aktivieren

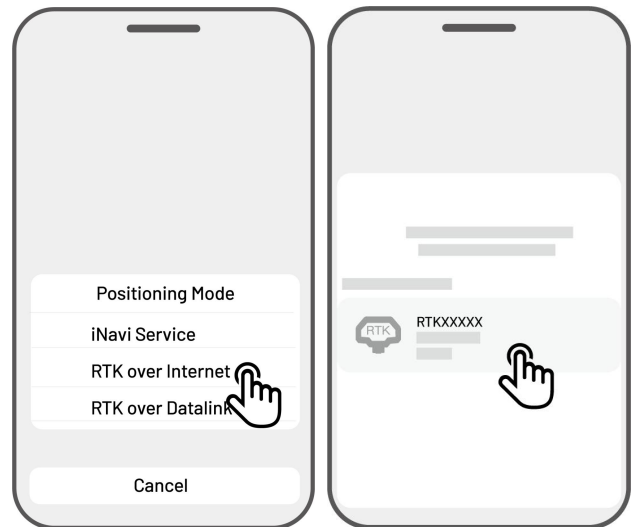
1. Überprüfen Sie, ob das 4G-Symbol in der Statusleiste leuchtet, womit die erfolgreiche Aktivierung der SIM-Karte angezeigt wird. Tippen Sie auf die **Statusleiste**, um das Menü mit den Statusinformationen aufzurufen.



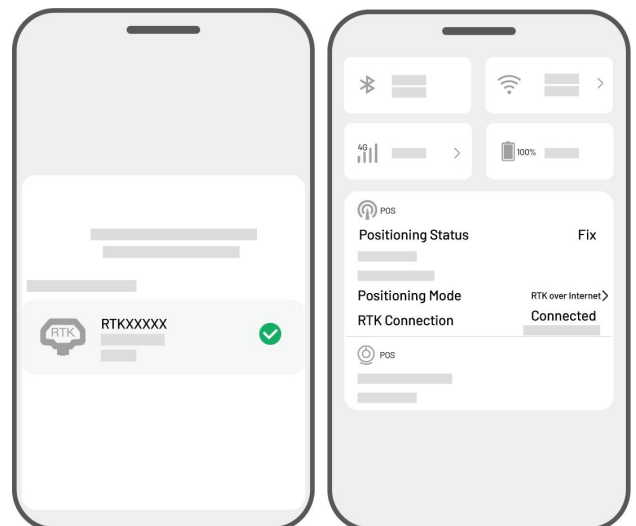
2. Tippen Sie auf **Ortungsmodus**.



3. Wählen Sie **RTK über Internet** und tippen Sie auf RTK-Referenzstation, um Ihr Netzwerk zu konfigurieren.



4. Warten Sie, bis ein grünes Häkchen angezeigt wird, und kehren Sie dann zur Statusinformationsseite zurück. Verifizieren Sie, dass der RTK-Positionierungsstatus „**Feststehend**“ und die RTK-Verbindung „**Verbunden**“ anzeigt. Ihre Einrichtung ist nun abgeschlossen.

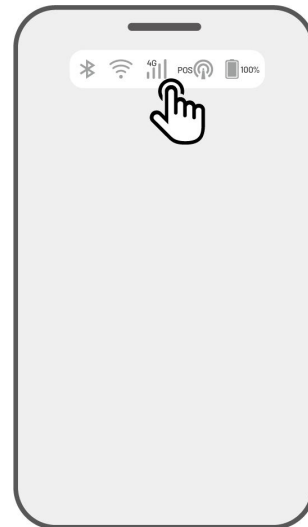


RTK über Datenverbindung

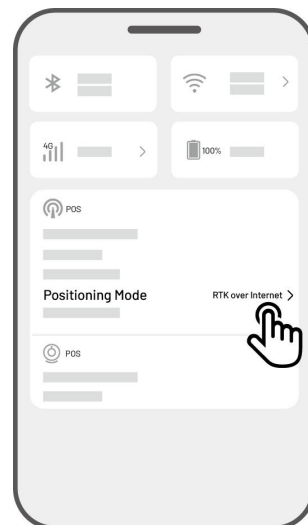
Bei RTK über Datenverbindung erfolgt die Datenkommunikation zwischen der RTK-Referenzstation und dem Roboter über Funkantennen.

RTK über Datenverbindung aktivieren

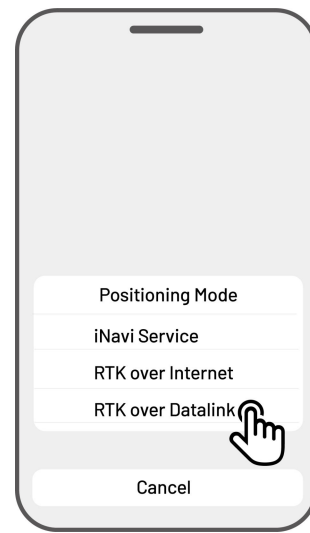
1. Tippen Sie auf die **Statusleiste**, um das Menü mit den Statusinformationen aufzurufen.



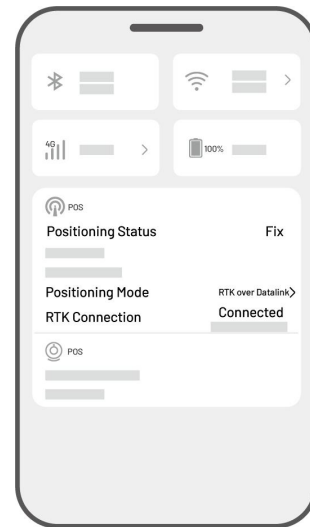
2. Tippen Sie auf **Ortungsmodus**.



3. Wählen Sie **RTK über Datenverbindung** und achten Sie darauf, dass die angezeigte Datenverbindungsnummer mit der Nummer auf dem Typenschild der RTK-Referenzstation übereinstimmt. Falls nicht, geben Sie die korrekte Nummer ein. Tippen Sie auf **OK**.



4. Kehren Sie in das Menü mit den Statusinformationen zurück und vergewissern Sie sich, dass der RTK-Verbindungsmodus „**RTK über Datenverbindung**“, der RTK-Ortungsstatus „**Fest**“ und der RTK-Verbindungsstatus „**Verbunden**“ anzeigt. Ihre Einrichtung ist nun abgeschlossen.



Wenn die Ortung des Roboters nicht Fest ist

- Satelliten (B): $L1 < 20$, $L2 < 20$
- Satelliten (C): $L1 < 20$, $L2 < 20$
- Positionierungsstatus: Fließend

Maßnahmen:

Installieren Sie die RTK-Referenzstation in einem Bereich mit ungehinderter Sicht auf den Himmel und ohne Hindernisse in einem Umkreis von mindestens 5 m. Alternativ montieren Sie die RTK-Referenzstation an der Wand oder auf dem Dach.

- Signalqualität (B): Schlecht oder schwach
- Positionierungsstatus: Fließend

Maßnahmen:

Installieren Sie die RTK-Referenzstation in einem Bereich mit ungehinderter Sicht auf den Himmel und ohne Hindernisse in einem Umkreis von mindestens 5 m. Alternativ montieren Sie die RTK-Referenzstation an der Wand oder auf dem Dach.

- Satellit (B): L1: 0, L2: 0
- Satellit (C): L1: 0, L2: 0
- Positionierungsstatus: Single

Maßnahmen:

- ✓ Vergewissern Sie sich, dass die Stromversorgung der RTK-Referenzstation normal funktioniert.
- ✓ Vergewissern Sie sich, dass die Anzeige an der RTK-Referenzstation zwischen 8:00 und 18:00 Uhr Ortszeit konstant grün leuchtet.
- ✓ Überprüfen Sie die RTK-Referenzstation auf eventuelle Defekte, wie z. B. ein Wasserleck.
- ✓ Vergewissern Sie sich, dass die Funkantenne installiert ist.
- ✓ Koppeln Sie die RTK-Referenzstation und den Roboter erneut, um zu sehen, ob das Problem behoben werden kann.
- ✓ Wenn Sie die RTK-Referenzstation austauschen, koppeln Sie die neue Station mit dem Roboter in der Mammotion-App. Weitere Details siehe **Neue RTK-Referenzstation nach Austausch hinzufügen**.

- Satelliten (R) < 25
- Satelliten (C): L1 < 20, L2 < 20
- Positionierungsstatus: Fließend

Maßnahmen:

Überprüfen Sie, ob es in dem Bereich, in dem sich der Roboter befindet, hohe Bäume, Mauern, Metallbarrieren usw. gibt, insbesondere wenn der Roboter geladen wird.

- Signalqualität (R): Schlecht oder schwach
- Positionierungsstatus: Fließend

Maßnahmen:

- ✓ Überprüfen Sie, ob der aktuelle Standort des Roboters ganz oder teilweise verdeckt ist.
- ✓ Wenn der Roboter auf der Ladestation steht, stellen Sie diese in einen weniger verdeckten Bereich um.
- ✓ Wenn sich der Roboter an der Umgrenzung/Ecke des Aufgabenbereichs befindet, passen Sie die Umgrenzung/Ecke an, damit sie nicht verdeckt ist.

- ✓ Wenn sich der Roboter innerhalb des Aufgabenbereichs befindet und seine Ortung aufgrund von Hindernissen wie Bäumen, Tischen oder Stühlen aus Metall verloren hat, markieren Sie diese Hindernisse als No-Go-Zonen.

- Satelliten (R): 0
- Satelliten (C): L1: 0, L2: 0
- Positionierungsstatus: Keine

Maßnahmen:

Überprüfen Sie, ob sich der Roboter im Innenbereich befindet oder ob seine Rückseite mit Metall bedeckt ist. Wenn der Roboter defekt ist, wenden Sie sich bitte unter

<https://support.mammotion.com/portal/en/kb/articles/contact-us> an unseren Kundendienst.

- Satelliten (B): L1: 0, L2: 0
- Satelliten (C): L1: 0, L2: 0
- Positionierungsstatus: Fließend
- Signalqualität (B): Keine

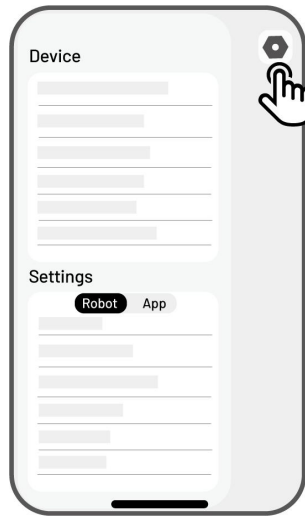
Maßnahmen:

- ✓ Überprüfen Sie, ob sich die RTK-Referenzstation ausgeschaltet hat.
- ✓ Wenn der Roboter zu weit von der RTK-Referenzstation entfernt ist, verringern Sie den Abstand zwischen der RTK-Referenzstation und dem Roboter und versuchen Sie es erneut.
- ✓ Überprüfen Sie, ob eine Fehlfunktion der Antenne, der RTK-Referenzstation oder des Roboterempfängers vorliegt. In diesem Fall, wenden Sie sich bitte unter

<https://support.mammotion.com/portal/en/kb/articles/contact-us> an unseren Kundendienst.

4.11 Einstellungen

Tippen Sie auf , um das Einstellungsmenü aufzurufen.



4.11.1 Geräteeinstellungen

- **Gerätedaten**

- ✧ **Gerätename** - Hier ändern Sie den Namen des Roboters.
- ✧ **Freigabeverwaltung** - Antippen, um Ihren Freigabeverlauf einzusehen und Ihr Gerät für Ihre Familie freizugeben.
- ✧ **Roboterversion** - Hier überprüfen Sie die Firmware-Version des Roboters.
- ✧ **Firmware-Version Verlauf** - Zeigt ein Protokoll der Aktualisierungen und Änderungen der Firmware des Geräts an.
- ✧ **Netzwerkeinstellungen** - Hier stellen Sie das Roboternetzwerk ein.
- ✧ **Protokolle hochladen** - Antippen, um Ihre Probleme und Protokolle an Mammotion zu senden. Sie können maximal 5 Bilder und ein Video anhängen.
- ✧ **Werkseinstellungen wiederherstellen** - Antippen, um zu den Werkseinstellungen zurückzusetzen. Dabei gehen alle Protokolle sowie das WLAN-Passwort verloren.
- ✧ **Wartung** - Zeigt die Gesamtfahrleistung, die Mähdauer, den Akkuzyklus und die Aktivierungszeit an.

✧ **Entkoppeln** – Antippen, um den aktuellen Roboter zu entkoppeln. Ein Roboter kann nur mit einem Konto verknüpft werden und kann nicht bedient werden, solange er nicht verknüpft ist. Wenn Sie das Eigentum an dem Roboter übertragen möchten, müssen Sie die Verknüpfung aufheben, bevor Sie fortfahren.

- **Netzwerkeinstellungen** – Hier stellen Sie das Roboternetzwerk ein.
- **Aufgabenprotokoll** – Zeigt die abgeschlossenen und nicht abgeschlossenen Aufgaben an.
- **Protokolle hochladen** – Antippen, um Ihre Probleme und Protokolle an Mammotion zu senden. Sie können maximal 5 Bilder und ein Video anhängen.

4.11.2 Robotereinstellungen

- ✧ **Kein Mähen an regnerischen Tagen** – Wenn diese Funktion aktiviert ist, mäht der Roboter nicht, wenn es regnet.
- ✧ **Seitenlicht** – Antippen, um das Seitenlicht des Roboters ein- und auszuschalten.
- ✧ **Betriebsfreie Zeiträume** – Antippen, um die betriebsfreien Zeiten einzustellen.
- ✧ **Ortungsmodus** – Antippen, um den Ortungsmodus umzuschalten oder den RTK-Kopplungscode zurückzusetzen.
- ✧ **Karte löschen** – Antippen, um die vorhandene Karte zu löschen.
- ✧ **Ladestation umsetzen** – Antippen, um die Ladestation zu verlegen. Siehe **Ladestation umsetzen** für weitere Informationen.
- ✧ **Stimmeneinstellung** – Antippen, um zwischen männlicher und weiblicher Stimme umzuschalten.

Ladestation umsetzen

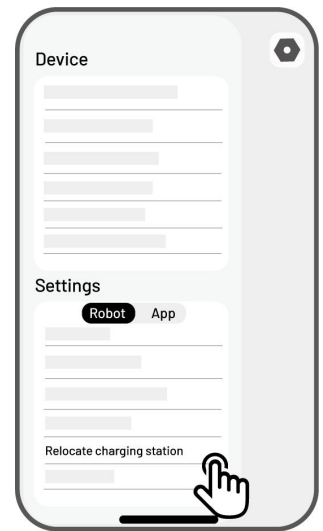


HINWEIS

Verwenden Sie die Funktion Ladestation umsetzen, während der Roboter geladen wird.

Im Allgemeinen muss die Ladestation umgestellt werden, wenn

- Die Ladestation wird verlegt.
 - Die Ladestation wird ausgetauscht.
 - Der Andockpfad weist eine erhebliche Steigung auf.
 - Der Ladevorgang schlägt regelmäßig fehl.
1. Installieren Sie die Ladestation an einem geeigneten Standort.
 2. Stellen Sie den Roboter auf die Ladestation und achten Sie darauf, dass der Ortungsstatus in Ordnung ist.
 3. Wählen Sie **Einstellungen** > **Ladestation verlegen**.



4.11.3 Aufladen



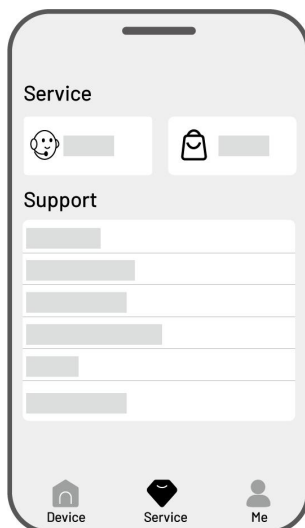
HINWEIS

Wenn Sie die Ladefunktion ausführen, muss sich der Roboter im Aufgabenbereich befinden.

Laden durchführen

- Tippen Sie auf  auf der Kartenseite in der Mamotion-App oder
- Drücken Sie  auf dem Roboter, und dann , um den Roboter zur Ladestation zu führen.

4.12 Dienstmenü

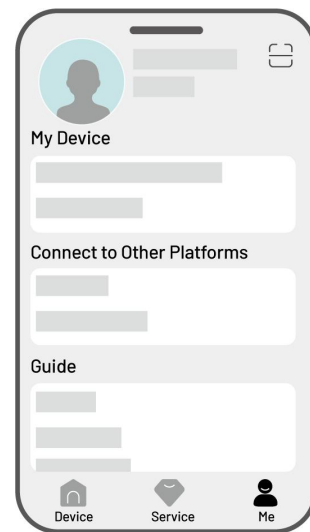


- **Hilfe** - Antippen, um auf unseren Kundendienst zuzugreifen.
- **Shop** - Antippen, um zur Mamotion-Mall zu navigieren.
- **Akademie** - Antippen, um die Bedienungsanleitung anzuzeigen.
- **Anleitungsvideos** - Antippen, um Anleitungsvideos auszurufen.
- **Bedienungsanleitung** - Antippen, um die Bedienungsanleitung anzuzeigen.
- **Winterwartung** - Antippen, um die Details zur Winterwartung anzuzeigen.

- **FAQ** - Zeigt häufig gestellte Fragen und Antworten an.
- **Über uns** - Antippen, um weitere Informationen über Mammotion zu erhalten.

4.13 Ich-Menü

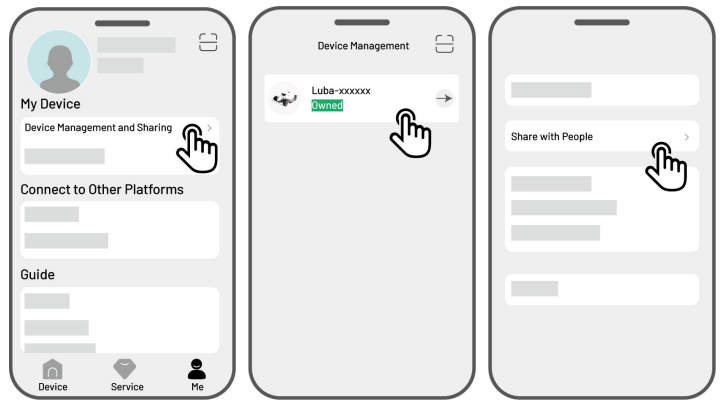
- **Geräteverwaltung und Freigabe** - Antippen, um Ihre Geräte freizugeben.
- **Wo ist?** - Antippen, um Ihr Gerät zu verfolgen.
- **Alexa** - Antippen, um mit Ihrem Alexa-Konto zu verknüpfen.
- **Google Home** - Antippen, um mit Ihrem Google Home-Konto zu verknüpfen.
- **Leitfäden** - Zum Ein-/Ausschalten der Einblendung von Leitfäden antippen.
- **Sprache** - Umschalten in eine andere Sprache.
- **Protokolle hochladen** - Hier übermitteln Sie Ihre Probleme und Protokolle zur Bearbeitung an Mammotion.
- **Über Mammotion** - Antippen, um die App-Version, die Benutzervereinbarung und die Datenschutzvereinbarung anzuzeigen.



4.13.1 Gerät freigeben

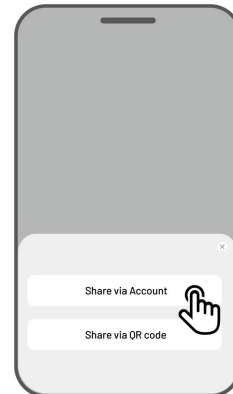
Wenn Sie Ihr Gerät freigeben, kann der Empfänger das Gerät steuern und auf Gerätedaten zugreifen, aber er kann es nicht weiter freigeben oder die Diebstahlschutzfunktion verwenden.

1. Gehen Sie zur Seite Ich und tippen Sie auf **Geräteverwaltung und Freigabe**.
2. Wählen Sie Ihr Gerät, das Sie freigeben möchten.
3. Tippen Sie auf **Für Personen freigeben**.
4. Wählen Sie **Über Konto freigeben** oder **Über QR-Code freigeben**, um Ihr Gerät freizugeben.



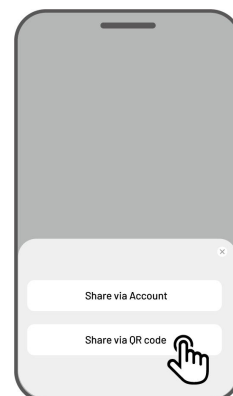
- **Teilen über Konto**

- a. Tippen Sie auf **Über Konto freigeben**.
- b. Geben Sie die Kontonummer ein, die Sie freigeben möchten, und tippen Sie auf **Freigeben**.
- c. Tippen Sie in der Mamotion-App des Empfängers im Popup-Fenster auf **Zustimmen**.



- **Per QR-Code teilen**

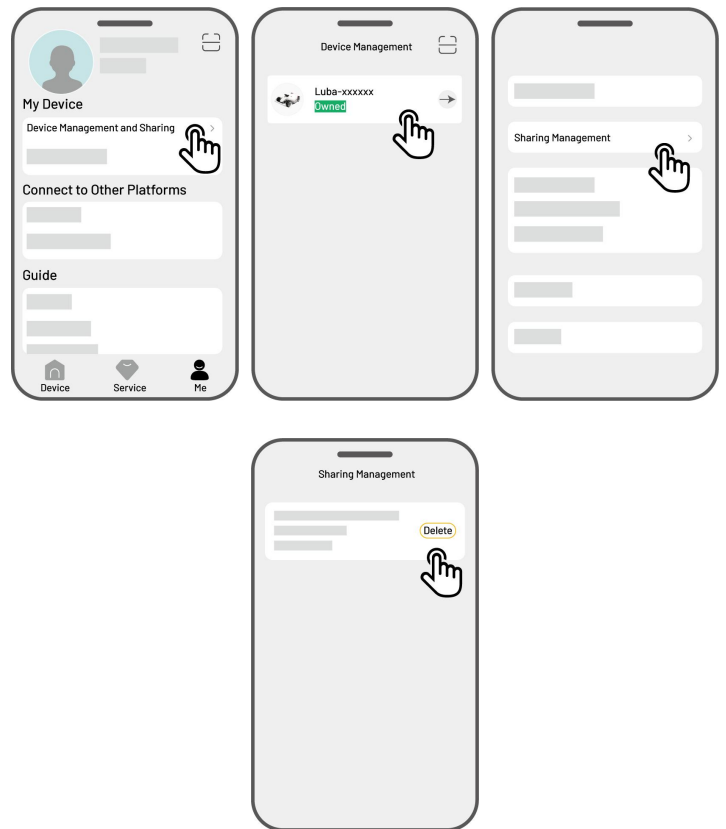
- a. Tippen Sie auf **Über QR-Code freigeben**, damit wird ein Code angezeigt.
- b. Scannen Sie den QR-Code mit der Mamotion-App des Empfängers und tippen Sie im Popup-Fenster auf **Zustimmen**.



4.13.2 Gerätefreigabe beenden

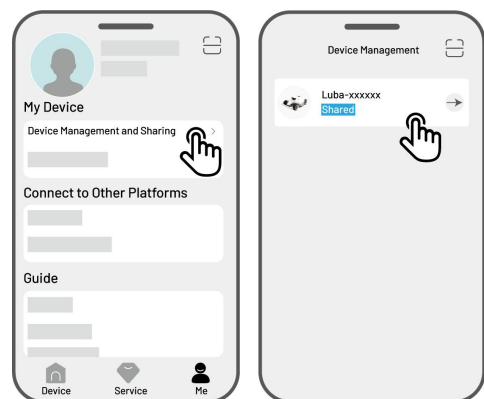
Eigentümer

1. Gehen Sie zur Seite Ich und tippen Sie auf **Geräteverwaltung und Freigabe**.
2. Wählen Sie das Gerät, das Sie freigegeben haben.
3. Tippen Sie auf **Freigabeverwaltung**.
4. Wählen Sie den entsprechenden Freigabeverlauf und tippen Sie auf **Löschen**.
5. Tippen Sie auf **Bestätigen**, um dem Empfänger den Zugriff auf das Gerät zu entziehen.

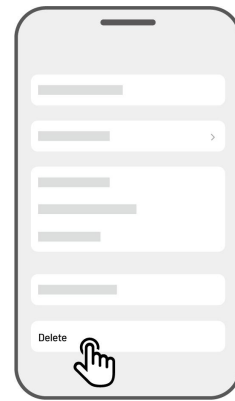


Empfänger

1. Gehen Sie zur Seite Ich und tippen Sie auf **Geräteverwaltung und Freigabe**.
2. Wählen Sie das Gerät, das für Sie freigegeben wurde.

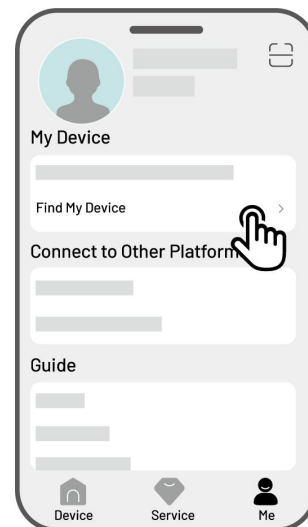


3. Tippen Sie auf **Löschen**.
4. Tippen Sie auf **Bestätigen**, um die Verwendung des Geräts zu beenden. Diese Aktion hat keine Auswirkungen auf die Daten des Eigentümers.



4.13.3 Mein Gerät suchen

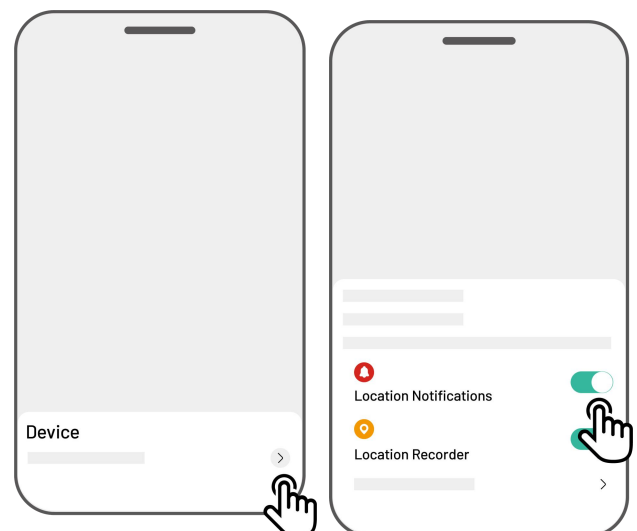
Für den Fall, dass Ihr Roboter oder Ihre RTK-Referenzstation, die mit der Mammotion-App verbunden wurde, verschwunden ist, navigieren Sie in das Menü **Ich > Wo ist?**, um Ihr Gerät zu verfolgen.



Tippen Sie auf das Gerät, um die nächste Seite aufzurufen, auf der Sie

Standortbenachrichtigungen und **Standortaufnahme** aktivieren/deaktivieren können.

- **Standortbenachrichtigungen** - Sie erhalten eine Push-Benachrichtigung, wenn sich der Roboter mehr als 50 Meter vom Arbeitsbereich entfernt, nachdem Sie diese Funktion aktiviert haben.



- **Standortaufnahme** – Zeichnet den Standortverlauf des Roboters auf, nachdem Sie diese Funktion aktiviert haben.

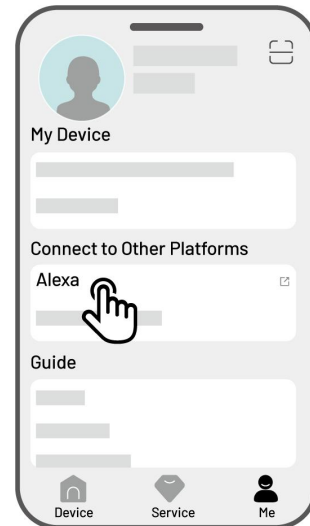
4.13.4 Alexa-Konto verknüpfen

HINWEIS



- Bevor Sie einen Arbeitsauftrag mit der Sprachsteuerung starten, müssen Sie mindestens eine Aufgabe erstellt haben.
- In Fällen, in denen mehr als 2 Roboter mit demselben Mammotion-Konto verknüpft sind, wird der Sprachbefehl standardmäßig an den zuletzt verknüpften Roboter weitergeleitet.

1. Navigieren Sie zur Seite **Ich** und tippen Sie auf **Alexa**.
2. Wählen Sie **YUKA**, um fortzufahren.
3. Tippen Sie auf **Alexa verknüpfen**, um zur Autorisierungsseite zu gelangen.
4. Dann tippen Sie auf **Verknüpfen**, um den Vorgang abzuschließen.



Sobald die Verknüpfung erfolgreich war, können Sie den Roboter mit Sprachbefehlen steuern. Hier sind einige Beispiele zum Starten, Anhalten, Beenden, Laden und Überprüfen des Status:

Arbeiten

- Alexa, bitte YUKA, mit der Arbeit zu beginnen
- Alexa, bitte YUKA, Aufgabe xx zu beginnen (xx steht für den Namen der eingestellten Aufgabe)

Arbeit unterbrechen

- Alexa, bitte YUKA, eine Pause einzulegen
- Alexa, bitte YUKA, zu warten
- Alexa, bitte YUKA, anzuhalten

Weiterarbeiten

- Alexa, bitte YUKA, weiterzumachen
- Alexa, bitte YUKA, fortzufahren

Arbeit beenden

- Alexa, bitte YUKA, die Arbeiten einzustellen
- Alexa, bitte YUKA, die Aufgabe zu beenden

Aufladen

- Alexa, bitte YUKA, aufzuladen
- Alexa, bitte YUKA, zurückzukehren

Status überprüfen

- Alexa, erfrage den Status von YUKA
- Alexa, frage YUKA, was er tut

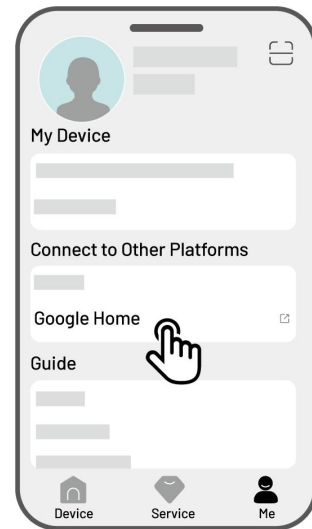
4.13.5 Google Home-Konto verknüpfen

HINWEIS



Bevor Sie einen Arbeitsauftrag mit der Sprachsteuerung starten, müssen Sie mindestens eine Aufgabe erstellt haben.

1. Gehen Sie zur Seite **Ich** und tippen Sie auf **Google Home**.
2. Tippen Sie auf **Google Home verknüpfen**, um zur Autorisierungsseite zu gelangen.
3. Folgen Sie den Hinweisen, um die Einrichtung abzuschließen.



Nachdem die Verknüpfung erfolgreich war, können Sie den Roboter mit Sprachbefehlen steuern. Versuchen Sie die folgenden Befehle:

Arbeit beginnen

- Hey Google, Mähen starten
- Hey Google, starte YUKA jetzt
- Hey Google, lass YUKA laufen
- Hey Google, lass YUKA starten

Arbeit unterbrechen

- Hey Google, Mähen unterbrechen
- Hey Google, lass YUKA jetzt eine Pause einlegen
- Hey Google, lass YUKA eine Pause einlegen
- Hey Google, lass YUKA pausieren

Weiterarbeiten

- Hey Google, weitermähen
- Hey Google, lass YUKA weitermachen
- Hey Google, lass YUKA weiterlaufen

Arbeit beenden

- Hey Google, Mähen beenden
- Hey Google, halte YUKA an
- Hey Google, lass YUKA anhalten
- Hey Google, lass YUKA stoppen

YUKA aufladen

- Hey Google, lass YUKA andocken
- Hey Google, lass YUKA zurückkehren
- Hey Google, lass YUKA zum Ausgangspunkt zurückkehren

Status überprüfen

- Hey Google, läuft YUKA?

5 Wartung

Um die optimale Mähleistung aufrechtzuerhalten und die Lebensdauer Ihres Roboters zu verlängern, rät Mammotion zu regelmäßigen Inspektionen und wöchentlichen Wartungsarbeiten. Tragen Sie aus Gründen der Sicherheit und Effektivität immer Schutzkleidung wie Hosen und Arbeitsschuhe. Tragen Sie während der Wartung keine offenen Sandalen und gehen Sie nicht barfuß.

5.1 Reinigung

WARNUNG



- Der Roboter muss vollständig ausgeschaltet sein, bevor Sie mit der Reinigung beginnen.
 - Schalten Sie den Roboter immer aus, bevor Sie ihn umdrehen.
 - Seien Sie vorsichtig, wenn Sie den Roboter auf den Kopf stellen, um das Bildverarbeitungsmodul nicht zu beschädigen.
-

5.1.1 Roboter reinigen

Gehäuse

Verwenden Sie eine weiche Bürste oder ein feuchtes Tuch, um das Gehäuse des Roboters zu reinigen. Verwenden Sie keinen Alkohol, Benzin, Aceton oder andere ätzende oder flüchtige Lösungsmittel, da diese das Aussehen und die internen Komponenten des Roboters beschädigen können.

Unterseite

Tragen Sie Schutzhandschuhe, wenn Sie das Chassis und die Mähscheiben reinigen. Verwenden Sie eine Bürste, um Rückstände zu entfernen. Überprüfen Sie die Schneidmesser auf Schäden und achten Sie

darauf, dass sich die Schneidmesser und Mähscheiben frei drehen können. Verwenden Sie KEINE scharfen Gegenstände, um die Unterseite zu reinigen.

Vorderrad

Reinigen Sie das Vorderrad mit einer Bürste oder einem Wasserschlauch. Entfernen Sie den Schmutz, falls vorhanden.

Hinterräder

Reinigen Sie die Hinterräder regelmäßig mit einer Bürste oder einem Wasserschlauch, wenn sie zu schmutzig geworden sind.

Kamera

Wischen Sie das Objektiv der Kamera mit einem Tuch ab, um eventuelle Flecken zu entfernen. Ein sauberes Objektiv ist entscheidend für die Leistung des Bildverarbeitungsmoduls.

5.1.2 Ladestation reinigen

Verwenden Sie eine Bürste und ein Tuch, um den Infrarotsender und den Ladekontakt zu reinigen.

5.1.3 RTK-Referenzstation reinigen

Wischen Sie die RTK-Referenzstation mit einem Tuch ab, um angesammelten Schmutz zu entfernen.

5.2 Schneidmesser und Motor warten

WARNUNG

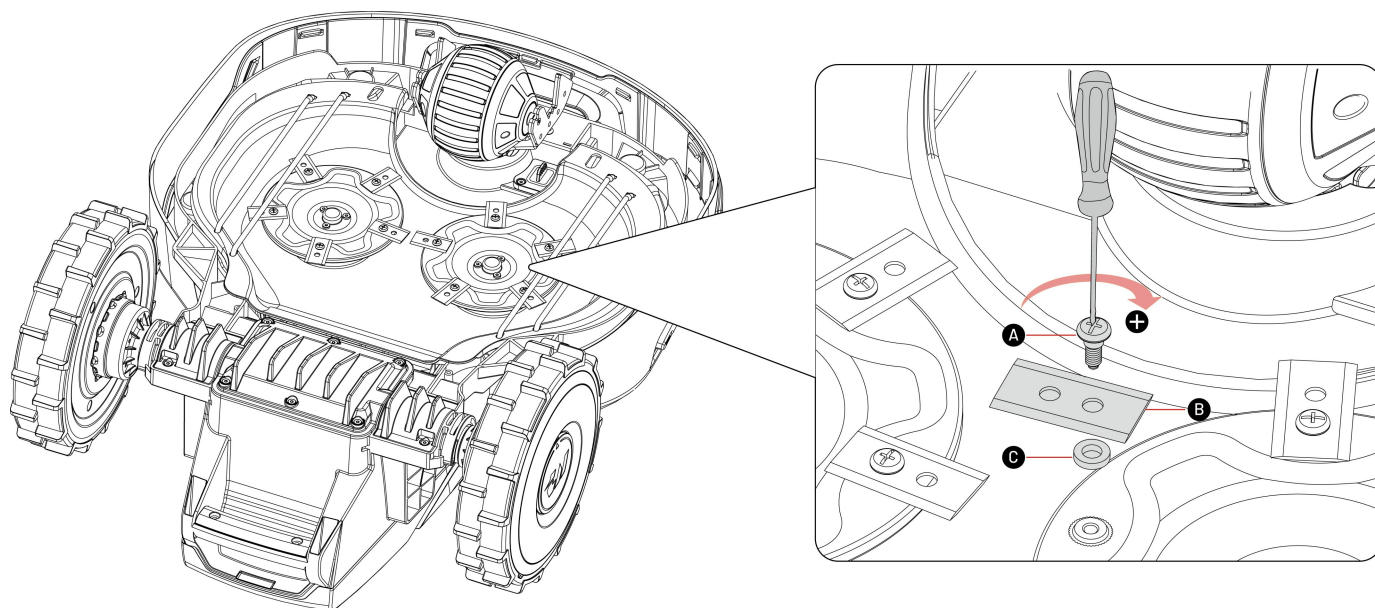


- Tragen Sie stets Schutzhandschuhe, wenn Sie die Schneidmesser inspizieren, reinigen oder austauschen.
 - Verwenden Sie KEINEN elektrischen Schraubendreher, um die Mähzscheibe festzuziehen oder zu lösen. Verwenden Sie immer die korrekten Schrauben und die von Mamotion zugelassenen Original-Schneidmesser.
 - Tauschen Sie alle Schneidmesser und deren Schrauben gleichzeitig aus, um ein sicheres und effektives Schneidsystem zu gewährleisten.
 - Verwenden Sie die Schrauben NICHT wieder, da dies zu schweren Verletzungen führen kann.
-

- Um eine optimale Leistung bei langfristiger Lagerung zu gewährleisten, halten Sie die Welle des Nabenmotors trocken und sauber. Eine regelmäßige Wartung der Motorwelle hilft, die Ansammlung von Schmutz und Feuchtigkeit zu vermeiden, die die Funktion des Motors beeinträchtigen. Der Motor hat eine erwartete Lebensdauer von 1500 Betriebsstunden.
- Die Schneidmesser gelten als Verschleißteile und müssen ersetzt werden, wenn sie stark abgenutzt sind. Wir empfehlen, die Schneidmesser alle 3 Monate oder nach 150 Betriebsstunden auszutauschen. Bei dichterem Gras kann ein häufigerer Austausch der Schneidmesser erforderlich sein.
- Nasses Gras haftet eher an den Schneidmessern und der Unterseite des Roboters, was die Leistung beeinträchtigen kann und eine häufigere Reinigung erforderlich macht. Um eine optimale Leistung und langfristige Gesundheit des Rasens zu gewährleisten, empfehlen wir, nicht bei starkem Regen oder übermäßig nassem Gras zu mähen.

Schneidmesser austauschen

1. Schalten Sie den Roboter aus.
2. Stellen Sie den Roboter umgedreht auf eine weiche, saubere Unterlage. Drücken Sie nicht auf das Bildverarbeitungsmodul.
3. Entfernen Sie die alten Schneidmesser mit dem mitgelieferten Kreuzschlitzschraubendreher.
4. Installieren Sie die neuen Schneidmesser **(B)** mit den mitgelieferten Unterlegscheiben **(C)** und Schrauben **(A)**. Vergewissern Sie sich, dass sich die Schneidmesser frei drehen können und sicher installiert sind.



5.3 Akku warten

- Laden Sie den Akku vor langfristigem Einlagern vollständig auf, um eine Tiefentladung zu vermeiden.
- Laden Sie ihn alle 90 Tage vollständig auf, auch wenn er nicht benutzt wird.
- Achten Sie darauf, dass die Ladekontakte am Roboter sauber und trocken sind, bevor Sie ihn einlagern oder aufladen.

5.4 Einlagerung im Winter

Um zu gewährleisten, dass Ihr Roboter für die nächste Mähseason in optimalem Zustand ist, lagern Sie ihn, die Ladestation und die RTK-Referenzstation ordnungsgemäß. Wenn die Umgebungstemperatur im Winter unter -20 °C fällt, bewahren Sie den Roboter, die RTK-Referenzstation und die Ladestation in einem geschlossenen Raum auf.

5.4.1 Roboter einlagern

- Steuern Sie den Roboter von der Ladestation aus und achten Sie darauf, dass er vollständig aufgeladen ist.
- Schalten Sie den Roboter aus.
- Reinigen Sie den Roboter (Gehäuse, Räder, Chassis, Bildverarbeitungsmodul usw.) mit einem feuchten Tuch oder einer weichen Bürste. Sie können den Roboter bei Bedarf waschen. Drehen Sie den Roboter NICHT auf den Kopf, um sein Gehäuse mit Wasser zu reinigen.
- Lassen Sie den Roboter trocknen. Drehen Sie ihn während dieses Vorgangs NICHT um.
- Tragen Sie Korrosionsschutzmittel auf die Ladekontakte auf. Verwenden Sie keine Chemikalien für Komponenten des Roboters, insbesondere nicht auf Metallkontaktflächen, mit Ausnahme der Kontakte.
- Lagern Sie den Roboter im Innenbereich.

5.4.2 Ladestation einlagern

- Trennen Sie die Stromzufuhr.
- Entfernen Sie die Pflöcke.
- Verwenden Sie eine Bürste und ein Tuch, um die Ladestation gründlich zu reinigen.
- Entfernen Sie die Ladestation und das Netzteil.
- Lagern Sie die Ladestation und das Netzteil im Innenbereich.

Installieren Sie vor der nächsten Mähseason die Ladestation wieder, verlegen Sie sie anschließend (weitere Informationen finden Sie unter [Ladestation umsetzen](#)) und kartieren Sie mit der Mammotion-App die Route zwischen Ladestation und Aufgabenbereich neu.

5.4.3 RTK-Referenzstation einlagern

Wenn die Umgebungstemperatur im Winter über -20 °C liegt:

- Ziehen Sie den Netzstecker der RTK-Referenzstation.
- Wickeln Sie das Kabel der RTK-Referenzstation um die Station und ziehen Sie die Schutzkappe fest.
- Decken Sie die RTK-Referenzstation mit einer Plastiktüte oder Plane ab.

Wenn Sie diese Schritte befolgen und die RTK-Referenzstation nicht umsetzen, müssen Sie die Karte nicht löschen und für die nächste Mähseason neu kartieren.

Wenn die Umgebungstemperatur im Winter unter -20 °C liegt:

Wenn die RTK-Referenzstation auf dem Boden installiert ist, befolgen Sie die nachstehenden Schritte:

- Löschen Sie die Karte in der Mammotion-App.
- Ziehen Sie den Netzstecker der RTK-Referenzstation.
- Entfernen Sie die RTK-Referenzstation vom Befestigungsmast.
- Entfernen Sie die Antenne.
- Reinigen Sie die RTK-Referenzstation mit einem Tuch.
- Entfernen Sie den Befestigungsmast.

Installieren Sie in der nächsten Saison die RTK-Referenzstation erneut und führen Sie eine erneute Kartierung in der Mammotion-App durch.

Wenn die RTK-Referenzstation an der Wand/auf dem Dach installiert ist, befolgen Sie die nachstehenden Schritte:

- Ziehen Sie den Netzstecker der RTK-Referenzstation.
- Entfernen Sie die RTK-Referenzstation von der Wandhalterung.
- Entfernen Sie die Antenne.
- Reinigen Sie die RTK-Referenzstation mit einem Tuch.

Bringen Sie die RTK-Referenzstation in der nächsten Mähseason wieder in ihrer ursprünglichen Position an. Es ist nicht notwendig, die Karte zu löschen und neu zu kartieren, da die Position der RTK-Referenzstation unverändert bleibt.

5.4.4 Rasenkehr-Anbausatz einlagern

- Schalten Sie den Roboter aus.
- Ziehen Sie den Netzstecker des Kehrmaschinen-Kits.
- Bringen Sie die Anschlusskappe wieder am Roboter an.
- Nehmen Sie das Kehrmaschinen-Kit vom Roboter ab.
- Reinigen Sie das Kehrwalzenmodul mit einer Bürste.
- Spülen Sie die Oberfläche und den Auffangsack mit einem Wasserschlauch ab.
- Lassen Sie das Kehrmaschinen-Kit gründlich trocknen und lagern Sie es dann im Innenbereich.

6 Produktdaten

6.1 Technische Daten

6.1.1 Technische Daten

Parameter	YUKA		
	1000	2000	3000
Max. Mähfläche	1.000 m ²	2.000 m ²	3.000 m ²
Max. Mehrbereichs-Verwaltung	10	20	30
Motor	2-Rad-Antrieb		
Max. Steigfähigkeit	Ohne Rasenkehrer: 45 % (24°) Mit Rasenkehrer: 18 % (10°)		
Fähigkeit, vertikale Hindernisse zu überwinden	5 cm		
Schnittbreite	32 cm		
Schnitthöheneinstellung	Für USA: 30 - 100 mm Für EU/Vereinigtes Königreich/Australien: 20 - 90 mm		
Ladedauer	100 Minuten		220 Minuten
Mähzeit pro Ladung	65 Minuten		130 Minuten
Automatisch Aufladen	JA		
Ladestation	CHG2400		
RTK-Referenzstation	RTK301		
RTK-Signalabdeckung	Netz: 5 km Datenverbindung: 120 m		
Positionierung und Navigation	UltraSense KI-Sicht und RTK		
Hindernisvermeidung	UltraSense KI-Sicht und Stöbfränger		
Sprachsteuerung	Alexa und Google Home		

Parameter	YUKA		
	1000	2000	3000
Sichtüberwachung	JA		
Konnektivität	4G, Bluetooth und WLAN		
Geräuschpegel	60 dB		
A-gewichtete Schalleistung	$L_{WA} = 66 \text{ dB}$, $K_{WA} = 3 \text{ dB}$		
A-gewichteter Schalldruck	$L_{PA} = 58 \text{ dB}$, $K_{PA} = 3 \text{ dB}$		
Wasserfestigkeit	Roboter: IPX6		
	Ladestation: IPX6		
	RTK-Referenzstation: IPX6		
Regenerkennung	JA		
OTA-Upgrade	JA		
GPS-Diebstahlverfolgung	JA		
Geo-Alarm	JA		
Sicht GeoFence	JA		
Gewicht (Netto)	16,3 kg		17,2 kg
Abmessungen (L x B x H)	648 x 519 x 330 mm		

6.1.2 YUKA Onboard-Betriebsbänder Spezifikationen (EU)

Betriebsfrequenz		Maximale Sendeleistung
LORA	863,1 - 869,85 MHz	<13,98 dBm
Bluetooth	2400 - 2483,5 MHz	<20 dBm
WLAN	2400 - 2483,5 MHz	<20 dBm
	5500 - 5700 MHz	<20 dBm
	5745 - 5825 MHz	<13,98 dBm
GSM900	880 - 915 MHz (Tx); 925 - 960 MHz (Rx)	35 dBm
GSM1800	1710 - 1785 MHz (Tx); 1805 - 1880 MHz	32 dBm
WCDMA Band I	1920 - 1980 MHz (Tx); 2110 - 2170 MHz (Rx)	25 dBm
WCDMA Band V	824 - 849 MHz (Tx); 869 - 894 MHz (Rx)	25 dBm
WCDMA Band VIII	880 - 915 MHz (Tx); 925 - 960 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 1	1920 - 1980 MHz (Tx); 2110 - 2170 MHz (Rx)	25 dBm

LTE Band 3	1710 - 1785 MHz (Tx); 1805 - 1880 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 5	824 - 849 MHz (Tx); 869 - 894 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 7	2500 - 2570 MHz (Tx); 2620 - 2690 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 8	880 - 915 MHz (Tx); 925 - 960 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 20	832 - 862 MHz (Tx); 791 - 821 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 28	703 - 748 MHz (Tx); 758 - 803 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 38	2570 - 2620 MHz (Tx); 2570 - 2620 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 40	2300 - 2400 MHz (Tx); 2300 - 2400 MHz (Rx)	25 dBm
LTE Band 40	2535 - 2675 MHz (Tx); 2535 - 2675 MHz (Rx)	25 dBm
GNSS	1559 - 1610 MHz	k.A.

6.1.3 RTK-Referenzstation Betriebsbänder Spezifikationen (EU)

Betriebsfrequenz		Maximale Sendeleistung
LORA	863,1 - 869,85 MHz	<13,98 dBm
Bluetooth	2400 - 2483,5 MHz	<20 dBm
WLAN	2400 - 2483,5 MHz	<20 dBm
GNSS	1559 - 1610 MHz	k.A.

6.1.4 Rasenkehr-Anbausatz Spezifikationen

Parameter	Technische Daten
Abmessungen (L x B x H)	650 x 420 x 390 mm
Behälter-Füllvolumen	22 Liter
Rasenkehrerbreite	250 mm
Betriebstemperatur	0 bis +40 °C
Lagerungstemperatur	-10 bis +50 °C

6.1.5 Akku Spezifikationen

Parameter	YUKA		
	1000	2000	3000
Ladegerät	TS-A081-2703002 Eingang: 100 - 240 V/AC, 50/60 Hz, 2,0 A Ausgang: 27 V/DC, 3,0 A, 81 W		
Akku	21,6 V/DC, 4,5 Ah		
Akkukapazität	4,5 Ah		
Der Temperaturbereich zum Laden ist 4 - 45 °C. Zu hohe Temperaturen können zu Schäden am Produkt führen.			
WARNUNG! Verwenden Sie zum Laden des Akkus nur das abnehmbare Netzteil, das diesem Gerät beiliegt.			

6.2 Fehlercodes

Die App-Benachrichtigung zeigt gängige Fehlercodes zusammen mit ihren Ursachen und Schritten zur Fehlerbehebung an. Hier sind die häufigsten Probleme aufgeführt.

Fehlercodes	Ursachen	Lösungen
316	Der linke Mähscheibenmotor ist überhitzt.	Der Roboter arbeitet wieder normal, sobald sich der Motor abgekühlt hat. Dieser Vorgang kann einige Minuten dauern.
318	Der Sensor für den linken Mähscheibenmotor ist ausgefallen.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem nach einigen Neustarts weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
323	Der rechte Mähscheibenmotor ist überlastet.	Überprüfen Sie, ob sich die Mähscheibe verklemmt hat und lösen Sie sie gegebenenfalls. Alternativ erhöhen Sie die Schnitthöhe.
325	Der rechte Mähscheibenmotor startet nicht.	Überprüfen Sie, ob sich die Mähscheibe verklemmt hat. Wenn nicht, starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem nach einigen Neustarts weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
326	Der rechte Mähscheibenmotor ist überhitzt.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem nach einigen Neustarts weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.

Fehlercodes	Ursachen	Lösungen
328	Der Sensor für den rechten Mähscheibenmotor ist ausgefallen.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem nach einigen Neustarts weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
1005	Akku schwach	Der Roboter arbeitet weiter, nachdem der Akku zu 80 % aufgeladen wurde.
1300	Der Positionierungsstatus ist Schlecht.	Warten Sie die erneute Ortung des Roboters ab.
1301	Die Ladestation wurde verlegt.	Positionieren Sie die Ladestation neu.
1420	Zeitüberschreitung beim Abrufen der Radgeschwindigkeitsdaten.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
2713	Der Ladevorgang wurde wegen niedriger Akkuspannung gestoppt.	Starten Sie den Roboter neu. Wenn das Problem nach einigen Neustarts weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
2726	Der Akku ist überladen.	Beenden Sie den Ladevorgang sofort. Wenn die Überladung häufig auftritt, wenden Sie sich an den Kundendienst.
2727	Der Akku ist tiefentladen.	Laden Sie den Roboter wieder.

7 Garantie

Shenzhen Mammotion Innovation Co., Ltd. garantiert, dass dieses Produkt bei normalem Gebrauch und in Übereinstimmung mit den von Mammotion veröffentlichten Produktunterlagen während der Garantiezeit frei von Material- und Verarbeitungsfehlern ist. Zu den veröffentlichten Produktunterlagen gehören u. a. Benutzerhandbuch, Kurzanleitung, Wartungsanleitung, Technische Daten, Haftungsausschluss, In-App-Benachrichtigungen, usw. Die Garantiezeit variiert von je nach Produkt. Details finden Sie in der nachstehenden Tabelle:

Komponente	Garantie
Host und Kernkomponenten	3 Jahre
Akkustand	
Ersatzteile (Ladestation, RTK-Referenzstation)	

Sollte das Produkt während der Garantiezeit nicht wie zugesichert funktionieren, wenden Sie sich bitte an den Mammotion-Kundendienst, um weitere Anleitungen zu erhalten.

- Wenden Sie sich bei von einem lokalen Händler erworbenen Produkten bitte zunächst an Ihren Händler.
- Anwender müssen einen gültigen Kaufbeleg, eine Rechnung oder Bestellnummer (für Mammotion-Direktverkäufe) vorlegen. Die Seriennummer des Produktes ist zur Initiierung eines Garantiedienstes unerlässlich.
- Mammotion unternimmt alle Anstrengungen, Probleme telefonisch, per E-Mail oder über Online-Chats auszuräumen.
- In einigen Fällen könnte Ihnen Mammotion empfehlen, spezifische Software-Aktualisierungen herunterzuladen oder zu installieren.

- Wenn Probleme fortbestehen, müssen Sie das Produkt zur weiteren Bewertung möglicherweise an Mammotion oder an ein lokales von Mammotion benanntes Servicezentrum einsenden.
- Die Garantiedauer für das Produkt beginnt mit dem Originalkaufdatum auf dem Kaufbeleg bzw. der Rechnung.
- Bei vorbestellten Produkten beginnt die Garantiedauer mit dem Versanddatum aus dem lokalen Lager.
- Wenn Sie die Produkte zur weiteren Diagnose an einen lokalen Kundendienst oder an das Mammotion-Werk schicken möchten, müssen Sie den Versand selbst organisieren. Mammotion repariert oder ersetzt das Produkt und sendet es kostenlos zurück, wenn das Problem unter die Garantie fällt. Ist das nicht der Fall, kann Mammotion oder der beauftragte Kundendienst eine entsprechende Gebühr erheben.

Hier finden Sie einige Beispiele für Fehler, die von der Garantie nicht abgedeckt sind:

- Nichtbefolgung der Anweisungen in der Bedienungsanleitung.
- Wenn das Produkt mit Transportschäden ankommt und bei Lieferung nicht zurückgewiesen wird oder wenn vom Versandunternehmen keine offizielle Dokumentation vorgelegt wird, die die Schäden bestätigt. Unfähigkeit zur Bereitstellung eines Nachweises des während des Transports aufgetretenen Schadens.
- Produktfehlfunktion aufgrund von Unfällen, Missbrauch, falschem Gebrauch, Naturkatastrophen, wie Überschwemmungen, Bränden, Erdbeben, Aussetzung verschütteter Lebensmittel oder Flüssigkeiten, falscher elektrische Aufladung oder anderer äußerer Faktoren.
- Schäden aufgrund der Verwendung des Produktes auf eine Weise, die gemäß den Angaben von Mammotion nicht vorgesehen oder zulässig ist.
- Änderungen am Produkt oder seinen Komponenten, die die Funktionalität oder Fähigkeiten erheblich verändern, ohne dass zuvor die schriftliche Genehmigung von Mammotion eingeholt wurde.
- Verlust, Beschädigung oder unautorisierter Zugriff auf Ihre Daten.
- Anzeichen von Manipulation oder Veränderung an Produktschildern, Seriennummern usw.
- Versäumnis der Bereitstellung eines gültigen Kaufbelegs von Mammotion, wie einer Quittung oder Rechnung, oder bei Verdacht einer Fälschung oder Manipulation der Dokumentation.

8 Konformität

FCC-Konformitätserklärung

Dieses Gerät erfüllt die Anforderungen von Teil 15 der FCC-Vorschriften. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen: (1) dieses Gerät darf keine schädlichen Interferenzen verursachen, und (2) dieses Gerät muss alle empfangenen Interferenzen einschließlich der einen unerwünschten Betrieb verursachenden Interferenzen akzeptieren.

Achtung! Veränderungen oder Modifizierungen, die nicht ausdrücklich von der für die Einhaltung der Vorschriften verantwortlichen Partei genehmigt wurden, können dazu führen, dass die Berechtigung des Benutzers zum Betrieb des Geräts erlischt.

Hinweis: Dieses Gerät wurde getestet und als die Grenzwerte für ein digitales Gerät der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Vorschriften erfüllendes Gerät eingestuft. Diese Grenzwerte sind so ausgelegt, dass sie einen angemessenen Schutz gegen schädliche Störungen bei der Installation in Wohnumgebungen bieten. Dieses Gerät erzeugt und verwendet Hochfrequenzenergie und kann diese ausstrahlen. Ein nicht gemäß den Anweisungen installiertes und verwendetes Gerät kann schädliche Störungen des Funkverkehrs verursachen. Es kann jedoch nicht garantiert werden, dass bei bestimmten ordnungsgemäßen Installationen keine Störungen auftreten.

Wenn dieses Gerät durch Ein- und Ausschalten des Geräts feststellbare Störungen des Radio- oder Fernsehempfangs verursacht, muss der Benutzer mithilfe einer oder mehrerer der folgenden Maßnahmen versuchen, die Störungen zu beseitigen:

- Neuausrichtung oder Umsetzen der Empfangsantenne.
- Vergrößerung des Abstands zwischen dem Gerät und dem Empfänger.

- Anschluss des Geräts an eine Steckdose, die zu einem anderen Stromkreis als die Steckdose gehört, an die der Empfänger angeschlossen ist.
- Rücksprache mit dem Händler oder einen erfahrenen Radio-/Fernsehtechniker für weitere Unterstützung.

ISED-Konformitätserklärungen

Dieses Gerät enthält lizenzbefreite Sender/Empfänger, die den lizenzbefreiten RSS von Innovation, Science and Economic Development Canada entsprechen. Der Betrieb unterliegt den folgenden zwei Bedingungen:

(1) Dieses Gerät darf keine Störungen verursachen.

(2) Dieses Gerät muss alle empfangenen Interferenzen einschließlich der einen unerwünschten Betrieb verursachenden Interferenzen akzeptieren.

Dieses Gerät entspricht den für eine unkontrollierte Umgebung festgelegten IC-RSS-102-Grenzwerten für die Strahlenbelastung.

L'émetteur/récepteur exempt de licence contenu dans le présent appareil est conforme aux CNR d'Innovation,

Sciences et Développement économique Canada applicables aux appareils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:

(1) L'appareil ne doit pas produire de brouillage;

(2) L'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

Einhaltung der HF-Belastung

Dieses Gerät entspricht den FCC-/IC-RSS-102-Grenzwerten für die Strahlenbelastung in einer unkontrollierten Umgebung. Dieser Sender darf nicht zusammen mit einer anderen Antenne oder einem anderen Sender aufgestellt oder betrieben werden. Dieses Gerät sollte mit einem Mindestabstand von 20 cm zwischen dem Strahler und Ihrem Körper installiert und betrieben werden.

Cet équipement est conforme aux limites d'exposition aux radiations IC CNR-102 établies pour un environnement non contrôlé.

Cet émetteur ne doit pas être colocalisé ou fonctionner en conjonction avec une autre antenne ou un autre émetteur. Cet équipement doit être installé et utilisé avec une distance minimale de 20 cm entre le radiateur et votre corp.



SHENZHEN MAMMOTION INNOVATION CO., LTD.

www.mammotion.com

Copyright © 2025, MAMMOTION Alle Rechte vorbehalten.