Station de charge

Robots-tondeuses série Turf Pro™ et ramasseurs de balles série Range Pro

Nº de modèle 30913EU

Nº de modèle 30914EU

Instructions de montage

Introduction

⚠ ATTENTION ⚠

Le non respect des instructions d'utilisation ou l'absence de formation par un distributeur Toro agréé peut entraîner des blessures ou la mort.

- **Pour maximiser la sécurité, les performances et le bon fonctionnement de cette machine, vous devez lire attentivement et comprendre parfaitement le contenu de ce *Manuel de l'utilisateur*.**
- **Pour plus de renseignements sur les consignes de sécurité, y compris les conseils de sécurité et les documents de formation, rendez-vous sur www.Toro.com.**

Ce manuel couvre l'installation et l'entretien de la station de charge des robots-tondeuses série Turf Pro et des robots-ramasseurs de balles série Range Pro.

Remarque : Les renseignements concernant les câbles périphériques et les câbles de boucle figurent dans le *Manuel de l'utilisateur* de chaque tondeuse.

Cette station de charge est destinée aux utilisateurs professionnels et temporaires employés à l'entretien autonome et programmable des gazons. Elle est conçue pour charger les batteries des robots autonomes Turf Pro et Range Pro. L'utilisation des robots autonomes, de la batterie, de la station de charge et de la station de base à d'autres fins que celle prévue peut être dangereuse pour vous-même et toute personne à proximité.

Lisez attentivement cette notice pour apprendre comment utiliser et entretenir correctement votre produit, et éviter ainsi de l'endommager ou de vous blesser. Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et correcte du produit.

Obtenir de l'aide

Rendez-vous sur www.Toro.com pour tout document de formation à la sécurité et à l'utilisation des produits, pour tout renseignement concernant un produit ou un accessoire, pour obtenir l'adresse des dépositaires ou pour enregistrer votre produit.

© 2025—The Toro® Company
8111 Lyndale Ave So
Bloomington, MN 55044

Enregistrez sur
www.Toro.com

Original Instructions (FR)
Imprimé aux États-Unis
Tous droits réservés

*3471-514*B

Pour obtenir des prestations de service, des pièces Toro d'origine ou des renseignements complémentaires, munissez-vous des numéros de modèle et de série du produit et contactez un dépositaire-réparateur agréé ou le service client Toro. Ces numéros se trouvent sur la plaque signalétique sur votre produit. Inscrivez les numéros dans l'espace réservé à cet effet.

IMPORTANT

Avec votre appareil mobile, vous pouvez scanner le code QR sur l'autocollant du numéro de série (le cas échéant) pour accéder à l'information sur la garantie, les pièces détachées et autres renseignements concernant le produit.

Numéro de modèle :		**Numéro de série :**	

Conventions du manuel

Les mises en garde de ce manuel soulignent des dangers potentiels et sont signalées par le symbole de sécurité, qui indique un danger pouvant entraîner des blessures graves ou mortelles si les précautions recommandées ne sont pas respectées.



G405934

Ce manuel utilise deux termes pour faire passer des renseignements essentiels. **Important**, pour attirer l'attention sur une information d'ordre mécanique spécifique, et **Remarque**, pour souligner une information d'ordre général méritant une attention particulière.

Classifications des symboles de sécurité

Le symbole de sécurité utilisé dans ce manuel et sur la machine identifie d'importants messages de sécurité dont vous devez tenir compte pour éviter les accidents.

Le symbole de sécurité apparaît au-dessus de toute information signalant des actions ou des situations dangereuses. Il est suivi de la mention **DANGER**, **ATTENTION** ou **PRUDENCE**.

⚠ DANGER ⚠

Danger signale un danger immédiat qui, s'il n'est pas évité, *entraînera obligatoirement* des blessures graves ou mortelles.

⚠ ATTENTION ⚠

Attention signale un danger potentiel qui, s'il n'est pas évité, *risque d'entraîner* des blessures graves ou mortelles.

Classifications des symboles de sécurité (suite)

⚠ PRUDENCE ⚠

Prudence signale un danger potentiel qui, s'il n'est pas évité, *peut éventuellement entraîner* des blessures légères ou modérées.

Sécurité

CONSIGNES DE SÉCURITÉ IMPORTANTES

1. CONSERVEZ CES INSTRUCTIONS – Ce manuel contient d'importantes consignes de sécurité et d'utilisation pour le chargeur de batteries Turf Pro et Range Pro.
2. Avant d'utiliser le chargeur de batteries, lisez toutes les instructions et mises en gardes qui figurent sur le chargeur, la batterie et le produit utilisant la batterie.
3. PRUDENCE – Pour réduire les risques de blessures, chargez les batteries Turf Pro et Range Pro uniquement avec la station de charge Turf Pro et Range Pro. Les batteries d'une autre marque peuvent exploser et causer des blessures ou des dommages matériels.

Consignes de sécurité générales

- Lisez, comprenez et suivez toutes ces consignes et mises en garde avant d'utiliser la machine.

Consignes de sécurité pendant l'utilisation

- Ne placez rien sur la station de charge.
- Ne modifiez pas la station de charge.
- N'utilisez pas la station de charge si elle est endommagée ou ne fonctionne pas correctement.
- Ne branchez pas la station de charge sur un bloc multiprise ou une rallonge.
- N'utilisez pas la station de charge si elle a reçu un coup violent.
- N'utilisez pas une station de charge autre que celle conçue pour la tondeuse; voir les instructions de charge dans le *Manuel de l'utilisateur*.
- Ne connectez pas un cordon d'alimentation endommagé. Ne touchez pas le cordon d'alimentation sous tension s'il est endommagé.
- Si elles sont sales, essuyez les bornes de charge sur la station de charge et la tondeuse avec un chiffon propre et sec.
- Ne vous tenez pas debout et ne vous asseyez pas sur la station de charge, et n'autorisez personne d'autre à le faire.
- Gardez adultes et enfants à distance de la station de charge pendant le fonctionnement.

- Lorsque le robot-tondeuse ou le robot-ramasseur de balles a besoin d'être chargé, il se rend automatiquement jusqu'à la station de charge et commence à se charger. Lorsque le niveau de charge nécessaire est atteint, la charge se termine. Pour plus de précisions, voir le *Manuel de l'utilisateur* du robot-tondeuse ou du robot-ramasseur de balles.
- Ce produit est destiné à charger les batteries (type : lithium-ion fer phosphate, nombre d'éléments : 3,2 V x 8, tension : 25,6 V, capacité : 19 Ah/486,4 Wh) des robots-tondeuses et des robots-ramasseurs de balles. Ne l’utilisez pas pour charger d'autres batteries.

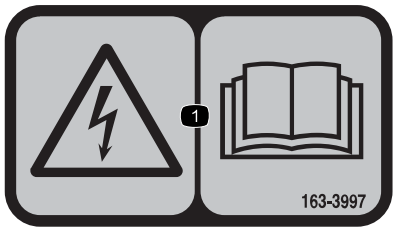
Consignes de sécurité pendant l'entretien

- Débranchez la station de charge avant d’effectuer l'entretien ou le nettoyage, afin de réduire le risque de choc électrique.
- N’essayez pas de réparer, d’ouvrir ou de démonter la station de charge sans autorisation.
- Portez la station de charge chez un dépositaire-réparateur agréé pour la faire réviser ou réparer. Ne démontez pas la station de charge.

Autocollants de sécurité et d'instruction

Des autocollants de sécurité et des instructions bien visibles par l'opérateur sont placés près de tous les endroits potentiellement dangereux. Remplacez tout autocollant endommagé ou manquant.

Autocollant : 163-3997



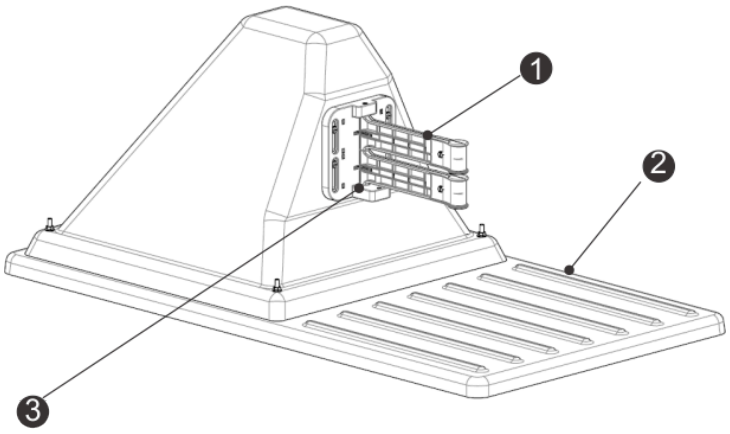
s_decal163-3997

1 Risque de choc électrique – lisez le *Manuel de l'utilisateur*.

Vue d'ensemble du produit

Composants de la station de charge

Remarque : Modèle 30914 montré



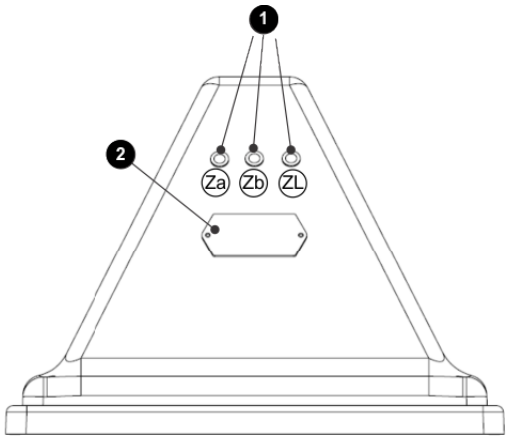
G520730

1 Bras de charge
2 Socle
3 Capteur d'occupation

Vue arrière de la station de charge

Remarque : Modèle 30914 montré

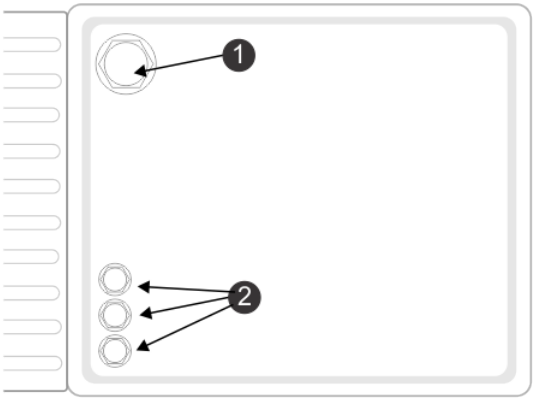
Vue arrière de la station de charge (suite)



G526516

1. LED
2. Étiquette d'identification

Vue de dessous de la station de charge



G520732

1. Entrée du câble d'alimentation
2. Entrée du câble périphérique

Capteur d'occupation

Le capteur d'occupation est une fonction optionnelle qui indique que la station de charge est en train de charger un robot. Cela est particulièrement important lorsque plusieurs robots ramasseurs de balles sont utilisés.

LED

Les LED indiquent l'état actuel de chaque câble. Voir le tableau suivant.

Clignotement vert	Le câble fonctionne normalement.
Clignotement rouge	Aucun câble périphérique détecté. Le câble est peut-être coupé ou trop long.
Rouge continu	Cela indique un problème. Le câble est peut-être trop court (moins de 200 m) ou le système électronique présente un problème.

Les LED sont identifiées comme suit :

- ZL : le câble de la zone de boucle de station
- Za : le câble de la zone de travail A
- Zb : le câble de la zone de travail B

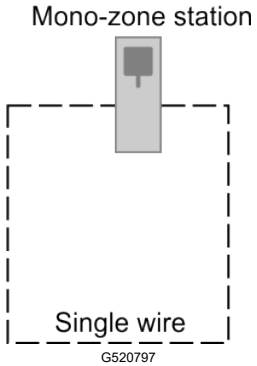
Remarque : Si vous utilisez une station de charge avec plusieurs boucles et si vous n'utilisez pas l'une d'entre elles, la LED clignote en rouge. Pour que la LED cesse de clignoter en rouge, réglez la voie de la carte à 9.

Stations

Une station est nécessaire pour la charge de chaque robot.

Le nombre maximum de cartes dans une station (et donc de câbles pouvant être connectés) est de 3. Si d'autres câbles doivent être connectés (si 2 câble de boucles et 2 câbles périphériques sont nécessaires), installez une carte de voie supplémentaire.

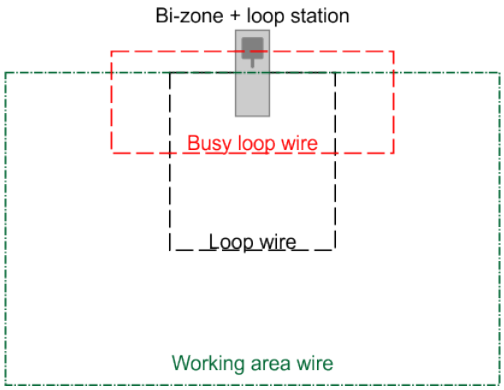
Station mono-zone (câble de boucle seulement)



Une seule carte est installée dans ce type de station, et prend en charge un seul câble. Ce type de station est généralement utilisé pour les installations de golf, dans lesquelles l'unique câble constituera le câble de boucle. Cette carte et le câble sont identifiés par ZL sur la station.

Station de boucle et bi-zone

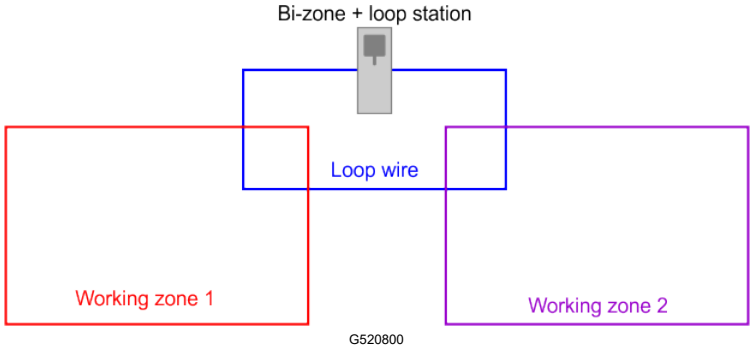
Pour installation sur les terrains de golf :



Ces 3 câbles peuvent être utilisés pour :

- comme câble de boucle permettant le retour du robot à la station.
- comme câble périphérique définissant la zone de travail du robot.
- comme câble d'occupation lorsque 2 robots ramasseurs de balles fonctionnent.

Pour installation de tondeuse :



3 cartes seront installées dans ce type de station. Ces cartes et les câbles sont identifiés par ZL (pour la boucle), et Za et Zb (pour les zones de travail).

Cette station peut être utilisée pour :

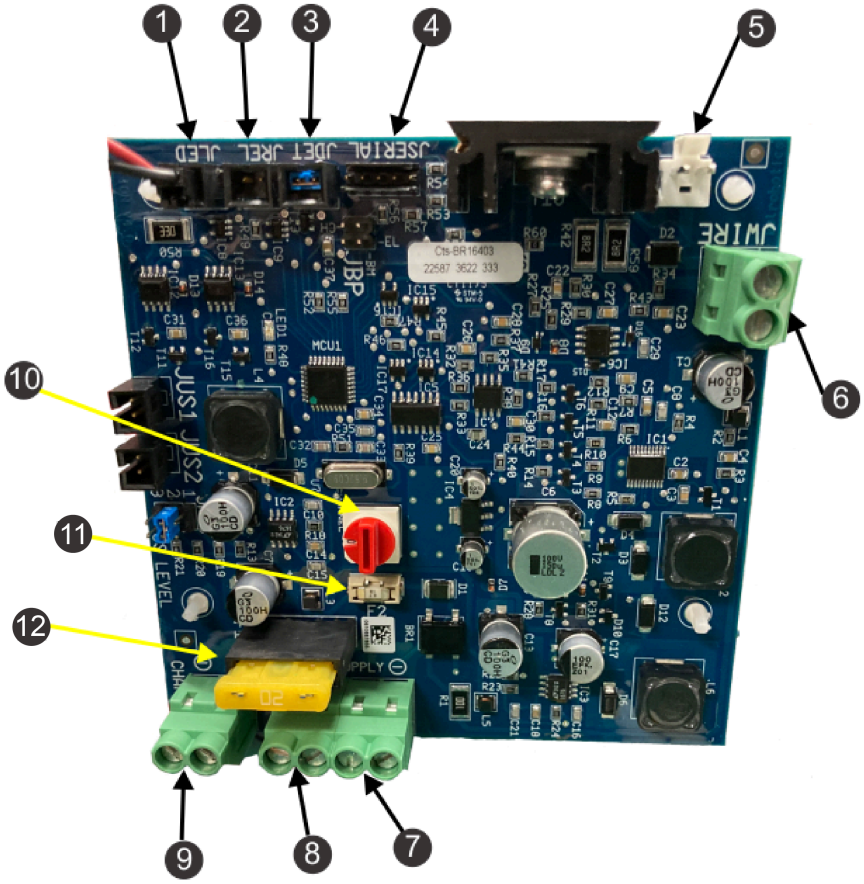
- comme câble de boucle permettant le retour du robot à la station.
- 2 câbles périphériques pour des zones de travail distinctes.

Carte électronique

La station de charge contient une carte pour chaque câble (voie) requis. Un maximum de 3 cartes peut être installé.

Remarque : Si nécessaire, installez une carte de voie de signal dans un boîtier externe.

Composants de la carte électronique



G520838

1. LED pilote (JLED)
2. Connexion de relais optionnelle (JREL)
3. Détection de présence optionnelle (JDET)
4. Interface PC pour mises à jour (JSERIAL)
5. Connexion JWire pour protection contre les surtensions
6. Câble périphérique (JWIRE)
7. Alimentation CC négative (JTR1)
8. Alimentation CC positive (JTR2)
9. Bras de contact 32 V (JCHRG)
10. Sélecteur de voie pour signal magnétique
11. Fusible 20 A (principal))
12. Fusible 1 A (carte électronique)

Caractéristiques techniques

Remarque : Les spécifications et la conception peuvent faire l'objet de modifications sans préavis.

Largeur	45 cm
Longueur	85 cm
Hauteur	34,5 cm
Température de fonctionnement	Des protections thermiques de 0 °C à 50 °C ont été mises en place pour les températures élevées
Indice de protection	IP54
Alimentation électrique	100-240 V CA, 3,5 A, 50-60 HZ
Sortie de charge	23-32 V CC, 10,7 A
Circuits de sortie	Classe II

Installation

Exigences concernant l'installation de la station de charge

Cette procédure d’installation est une procédure de base. Chaque installation varie selon l’application. Contactez un dépositaire réparateur agréé si vous avez des questions spécifiques.

Une station est nécessaire pour chaque robot.

Si vous installez un chargeur pour un Range Pro, consultez la section Adaptation de la station de récupération.

Si l'installation se fait une surface en béton, voir Montage de la station de charge sur une surface en béton.

IMPORTANT

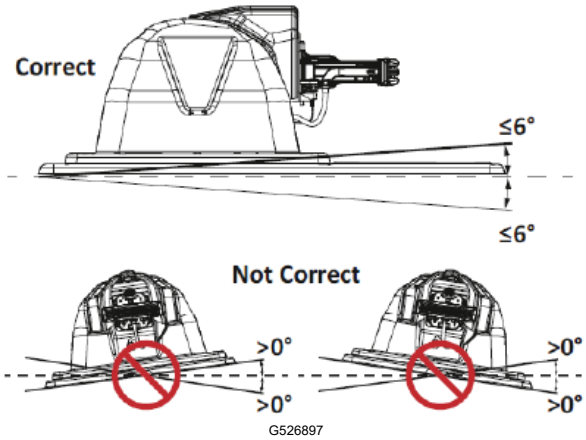
L’installation doit être réalisée par un professionnel qualifié.

Respectez tous les codes nationaux et régionaux.

IMPORTANT

Ne pliez pas, ne déformez pas ou ne fissurez pas la base durant la procédure d’installation.

- Élaborez un plan d’installation et une carte du site. Si l’installation est destinée à un robot-ramasseur de balles, veillez à déterminer la zone de récupération des balles.
- Identifiez un emplacement d’installation pour le bloc d'alimentation, le(s) câble(s) périphérique(s) de boucle et le(s) câble(s) périphérique(s) de la zone de travail.
- L'emplacement ne doit pas présenter de risque d'inondation après de fortes pluies.
- La station de charge doit se trouver à plus de 6 m de tout obstacle. Pour plus de précisions concernant les obstacles constitués par des pièces d'eau, reportez-vous à la section suivante qui décrit le positionnement de la station de charge près d'une étendue d'eau.
- Lorsque la navigation par GPS est utilisée, la station doit être positionnée de l'une des manière suivantes pour optimiser la précision du GPS :
  - au sud du site si celui-ci se trouve dans l'hémisphère nord
  - au nord du site si celui-ci se trouve dans l'hémisphère sud
- La station de charge doit se trouver dans le rayon d'action de la base RTK ou du répéteur Wi-Fi, et recevoir un bon niveau de signal. Un niveau de signal de 1,2 est nécessaire pour que le robot puisse quitter la station et un niveau de signal de 2,0 est nécessaire pour la base RTK 4G.
- Installez la station de charge sur une surface plane qui ne présente pas de risque d’inondation ou d’accumulation d’eau.



Remarque : Si tout le terrain est en pente, installez la station de charge sur une zone plate en haut de la pente. Le robot n’a pas de frein lorsqu’il est en mode charge et peut glisser loin des contacts des bras de charge si la pente longitudinale est supérieure à 0°.

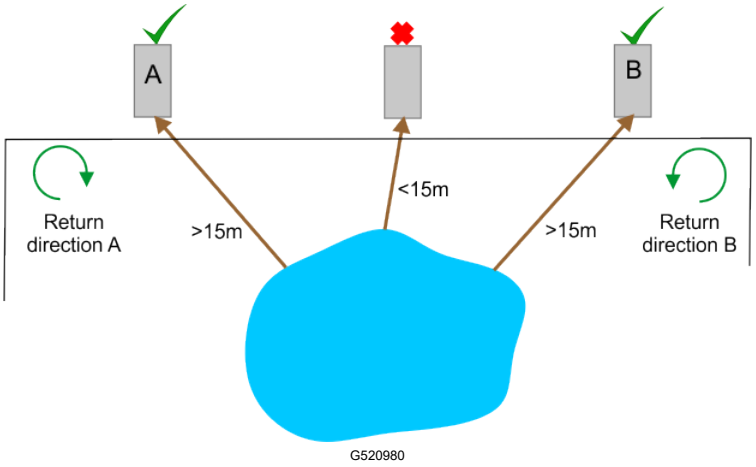
Positionnement de la station de charge à proximité d’un plan d’eau

IMPORTANT

La station de charge doit être située à au moins 15 m (49 pi) du bord du plan d’eau.

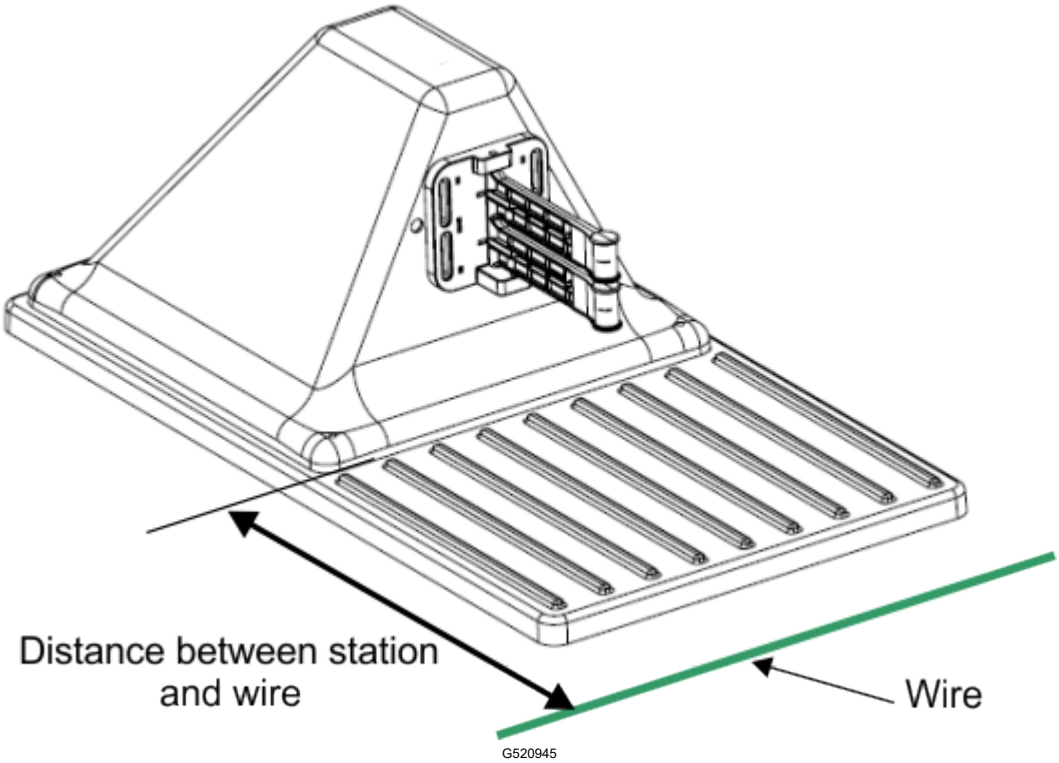
La figure ci-dessous résume les facteurs critiques associés à l’installation de la station de charge à proximité d’un plan d’eau.

Positionnement de la station de charge à proximité d’un plan d’eau (suite)



Le cas ci-dessus illustre deux emplacements possibles pour la station de charge. Le robot doit retourner à la station en s’éloignant du plan d’eau. Ainsi, si la station de charge est située au point A, le robot doit y retourner dans le sens horaire. Si la station de charge est située au point B, le robot doit y retourner dans le sens antihoraire.

Distance entre la station de charge et le câble



Turf Pro 300 seulement : la distance entre la station et le câble de boucle est de 0,57 m.

Séries Turf Pro 500 et Range Pro seulement : la distance entre la station et le câble de boucle est de 0,67 m.

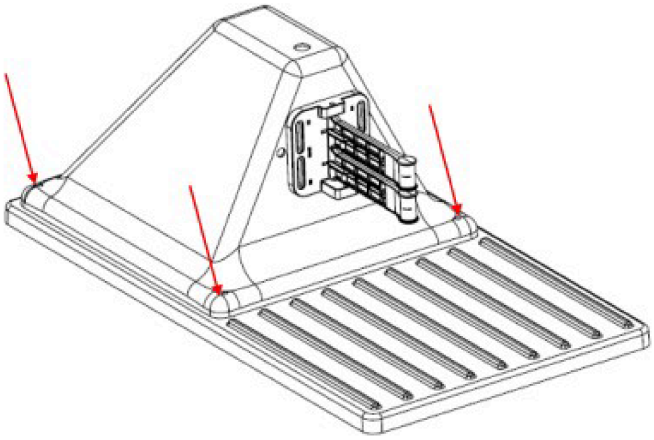
Connexion des câbles périphériques et de boucle

IMPORTANT

L'installation doit être réalisée par un professionnel qualifié.

Respectez tous les codes nationaux et régionaux.

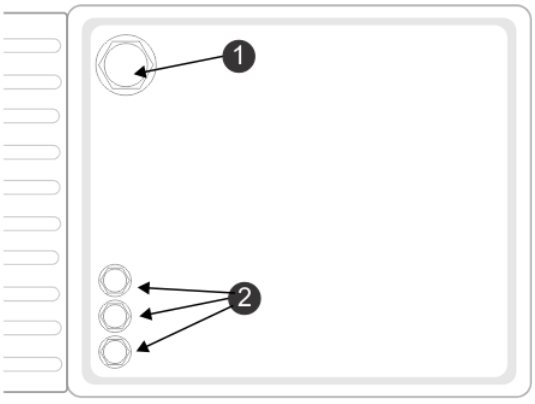
1. Si nécessaire, déposez le couvercle en retirant les écrous.



G521003

2. Faites passer le(s) câble(s) dans le socle (2) de la station.

   Remarque : Modèle 30914 montré.



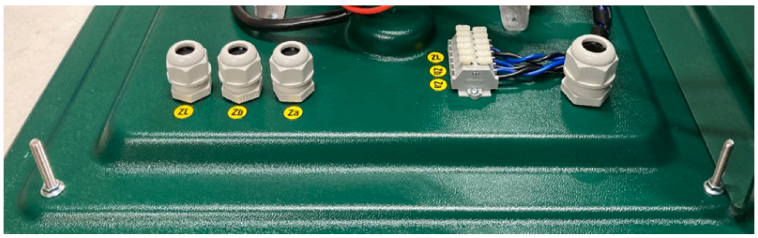
G520732

(1) Entrée du câble d'alimentation

(2) Entrée du câble périphérique

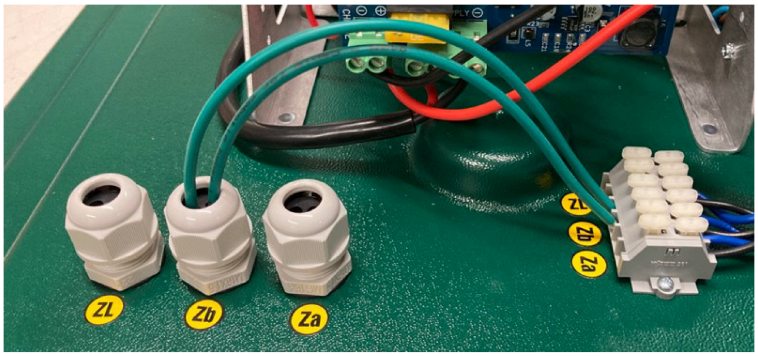
L'identification du circuit est visible à l'intérieur du socle de la station.

Remarque : Za et Zb correspondent aux câbles périphériques autour des zones de travail. ZL correspond au câble de boucle.



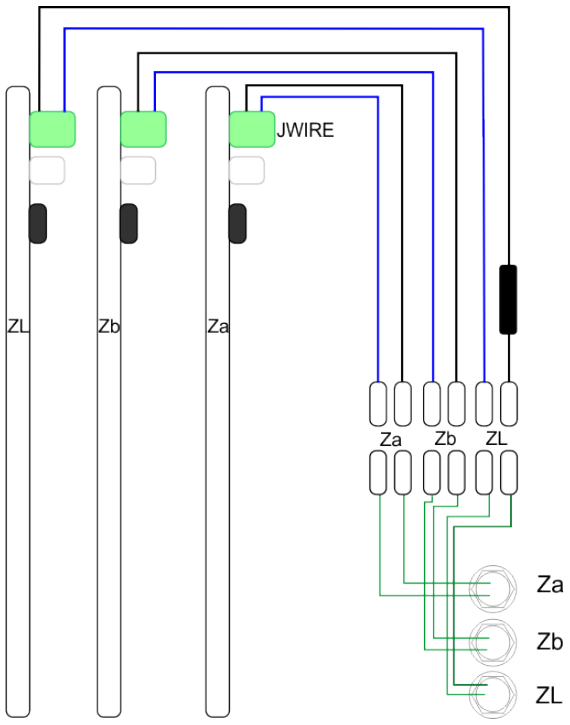
G521013

3. Connectez les 2 câbles aux connexions correspondantes de la station comme montré.



G521014

Un schéma de câblage des câbles périphériques et de boucle est représenté dans la figure.



G521015

Connexion à l'alimentation secteur

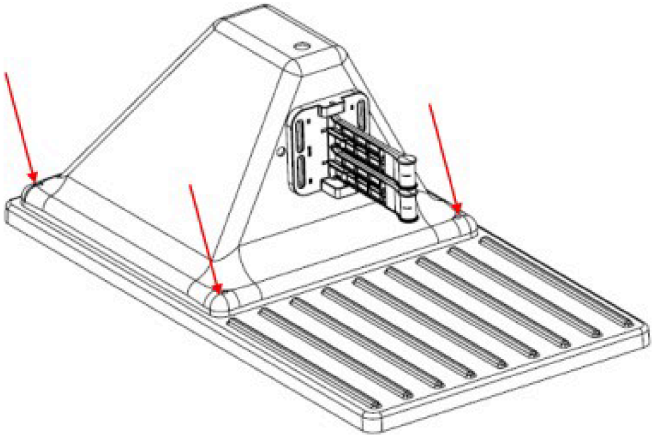
IMPORTANT

L’installation doit être réalisée par un professionnel qualifié.

Respectez tous les codes nationaux et régionaux.

Remarque : La station de charge peut seulement être connectée à un circuit d'alimentation protégé par un disjoncteur différentiel (RCD) dont le courant de déclenchement est inférieur à 30 mA.

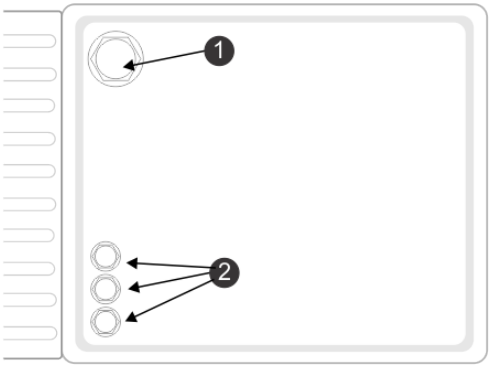
1. Ouvrez la station en retirant les écrous du couvercle.



G521003

2. Enfilez le câble d'alimentation dans le socle (1).

   Remarque : Modèle 30914 montré ci-dessous.



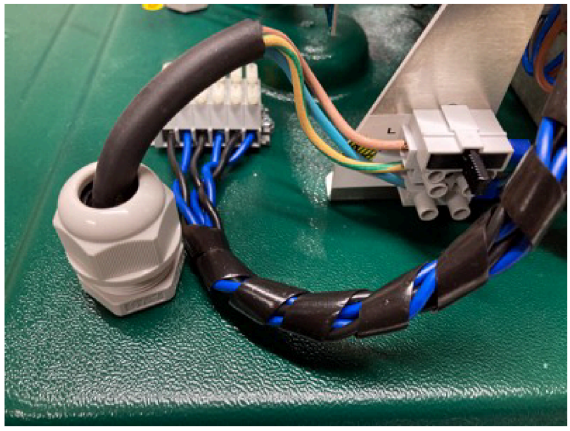
G520732

(1) Entrée du câble d'alimentation

(2) Entrée du câble périphérique

Remarque : La station doit avoir une bonne connexion à la terre.

3. Connectez les 3 câbles aux connexions correspondantes de la station, comme montré dans la figure suivante.



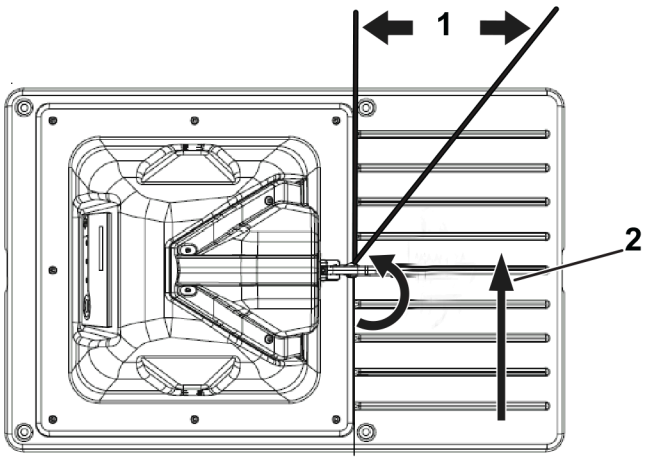
G521005

- Phase : connexion supérieure (marron)
- Terre : connexion centrale (vert/jaune)
- Neutre : connexion inférieure (bleu)

Alignement de la station et du robot

La position de la station de charge doit garantir que lorsque le robot est en place :

- la hauteur des bras a été réglée de manière à assurer un bon contact entre la station de charge et les contacts sur le robot.
- l'angle des bras de charge est de 45°. Le robot peut charger dans n'importe quelle direction.



G541732

(1) 30° à 45°

(2) Direction du robot

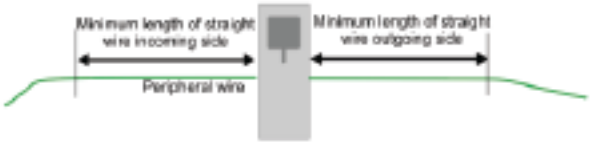
Installation de plusieurs stations

Lorsque vous examinez l'emplacement de plusieurs stations de charge, vous devez prendre en compte les critères énoncés ci-dessous.

Lorsque plusieurs stations sont installées, il est recommandé de les regrouper dans un lieu disposant d'un accès facile à une alimentation électrique.

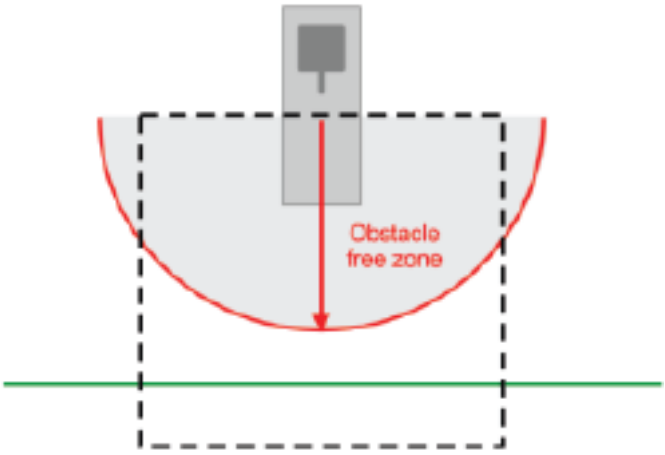
La station doit être placée sur une partie droite du câble périphérique, avec des distances libres minimum définies sur les côtés entrant et sortant.

- La longueur minimale du câble côté entrant est de 3,5 m (11,5 pi).
- La longueur minimale du câble côté sortant est de 3,5 m (11,5 pi).



G527277

Une zone exempte d'obstacle d'au moins 6 m (20 pi) est nécessaire.



G527278

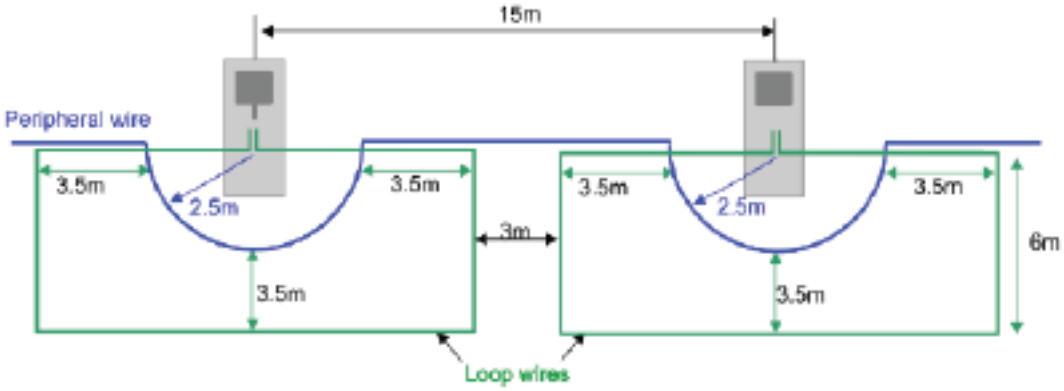
Positionnement de plusieurs stations

Les dimensions associées au positionnement de plusieurs stations sont données ci-dessous.

La distance minimale entre les stations est de 15 m.

Dans l'exemple ci-dessous, le câble périphérique contourne la station avec un rayon de 2,5 m. Cela permet d'éviter qu'un robot en marche ne vienne heurter un robot stationné à la station.

Positionnement de plusieurs stations (suite)



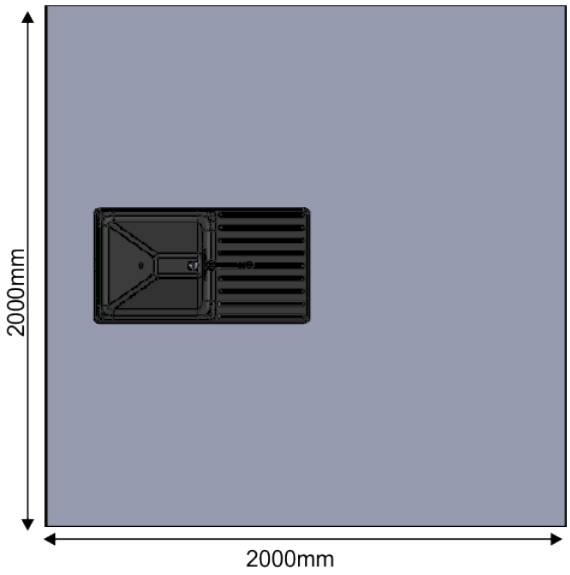
G527279

Montage de la station de charge sur une surface en béton

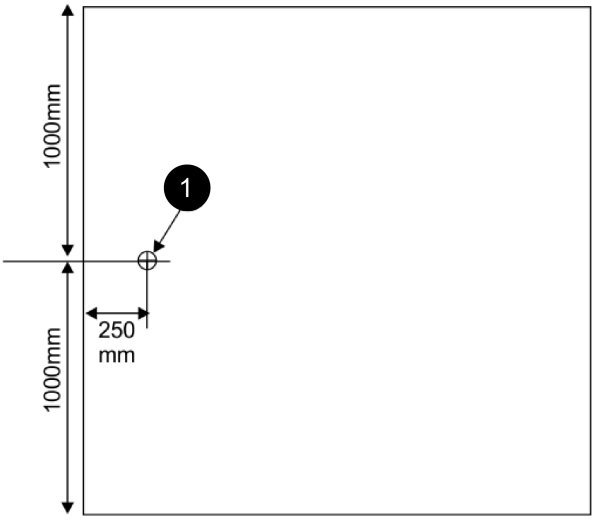
Vous pouvez montez la station de charge sur un socle en béton.

Remarque : Le béton ne doit pas être armé (treillis ou éléments métalliques).

Les figures suivantes indiquent la dimensions recommandées pour ce socle.



G520981



G520986

(1) Emplacement de l'alimentation électrique pour le socle



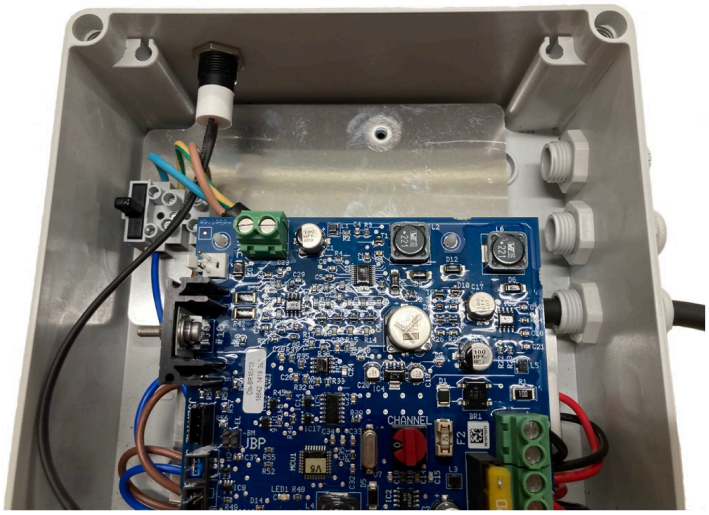
G520987

Installation de la carte de voie à l'extérieur de la station de charge

Si plusieurs câbles sont nécessaires pour les zones de travail et les boucles, ou si un câble est très éloigné de la station de charge, il est parfois nécessaire d'installer une carte de voie plus près du câble plutôt que dans la station de charge. Cela peut contribuer à réduire la longueur totale de câble requise.

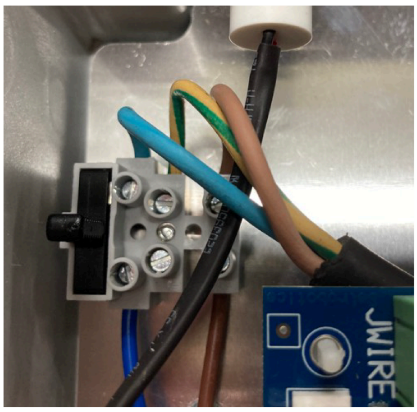
Il peut aussi être nécessaire d'installer une carte de voie externe, près de la station de charge, s'il n'y a pas suffisamment de place dans la station.

1. Insérez le câble secteur dans le presse-étoupe comme montré dans la figure suivante.



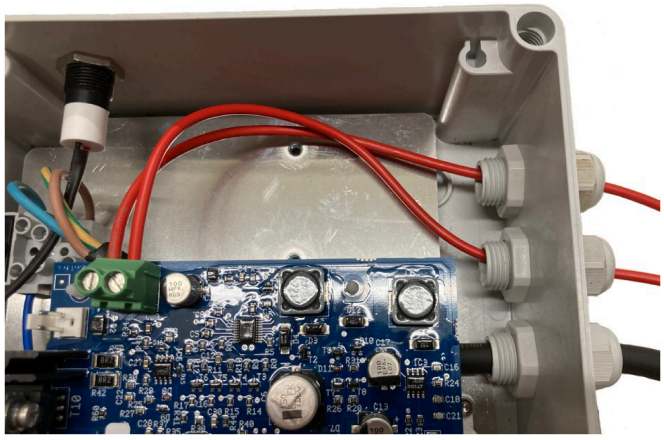
G521063

2. Connectez les câbles de phase (marron), de terre (vert/jaune) et de neutre (bleu) aux connecteurs dans le boîtier, comme montré dans la figure suivante.



G521064

3. Insérez les 2 câbles périphériques dans le presse-étoupe, comme montré dans la figure suivante.



G521065

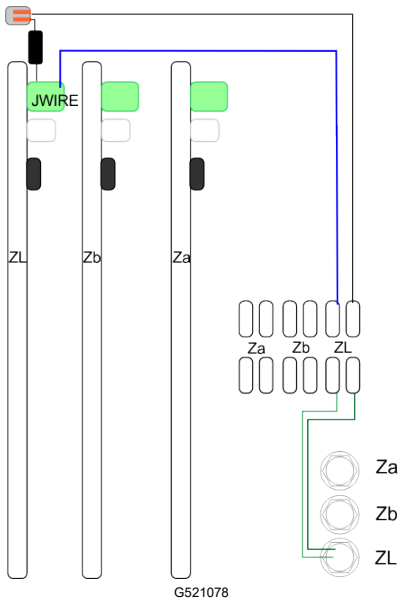
4. Connectez les câbles périphériques aux connecteurs sur la carte, comme montré dans la figure précédente.

Installation d'un inducteur dans la station de charge

Si la longueur totale d'un câble est inférieure à 200 m, il est nécessaire d'installer un inducteur dans la station de charge. Cela est important si une petite boucle est utilisée pour ramener le robot à la station de charge.

Remarque : Le circuit du câble de boucle est identifié par ZL et est équipé de l'inducteur.

Montez l'inducteur en série dans les câbles périphériques. Une extrémité doit être reliée à la connexion de la station et l'autre au câble périphérique.



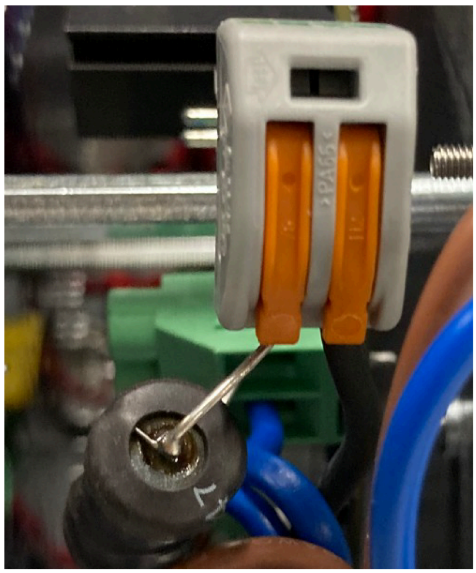
G521078

Dans l'exemple de la figure suivante, une extrémité de l'inducteur est directement reliée à la connexion JWIRE sur la carte ZL.



G521079

L'autre extrémité de l'inducteur est reliée à un côté du connecteur 2 voies. L'autre extrémité du connecteur 2 voies est reliée au câble périphérique.



G521080

Information sur le robot-ramasseur de balles

Stations sur un terrain de golf

Une installation type pour un terrain de golf comprend des robots-ramasseurs de balles et des robots-tondeuses.

Les robots-ramasseurs de balles ont besoin d'une station connectée à la fosse de récupération où les balles sont déchargées. Une station de charge est aussi nécessaire pour chacun des autres robots-ramasseurs de balles et robots-tondeuses.

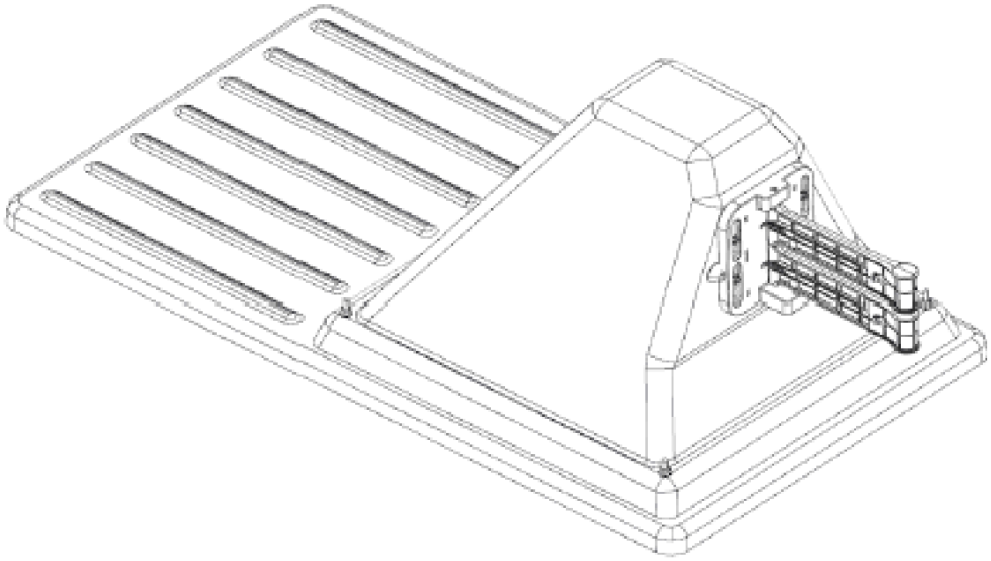
Toutes les stations ont besoin d'un câble de boucle pour permettre au robot de localiser la station où il doit se charger. Il est possible de connecter plusieurs boucles à une seule station.

S'il y a plusieurs robots-ramasseurs de balles, un câble d'occupation supplémentaire est nécessaire autour de la station de la fosse de récupération, qui indique que la fosse est utilisée et que l'autre robot-ramasseur de balles doit attendre qu'elle soit disponible.

Adaptation de la station de récupération

Une station doit être fixée à la fosse de récupération.

La base qui est normalement fournie avec la station doit être tournée. Vous devez tourner la base en plastique afin qu'elle se trouve de l'autre côté du chargeur.



G541710

Fosse de récupération

La présence de la fosse de récupération est nécessaire pour permettre au robot-ramasseur de déposer les balles qu'il a ramassées. Lorsque le robot arrive à la station de la fosse de récupération, le contact avec les bras de la station déclenche la libération des balles.

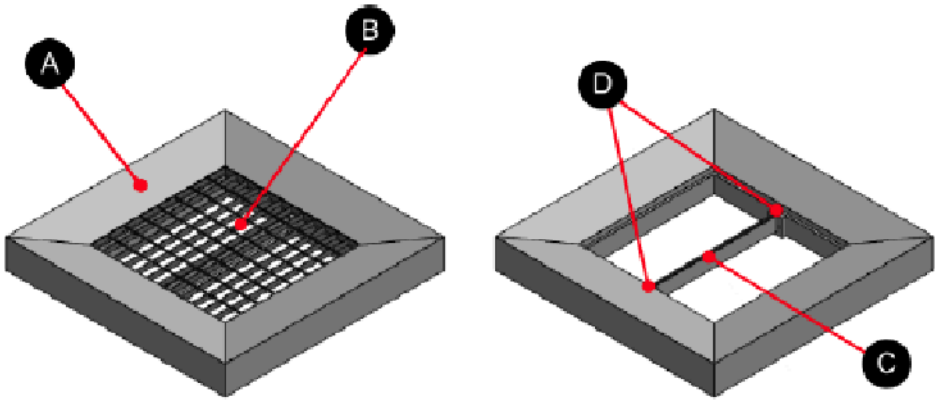
- S'il n'y a qu'un seul robot-ramasseur de balles, une seule station est nécessaire : elle sert de déclencheur pour la décharge des balles et charge la batterie du robot en cas de besoin.
- S'il y a plusieurs robots-ramasseurs de balles, la station de la fosse de récupération doit être accessibles à chacun d'entre eux. Dans ce cas, un câble supplémentaire est nécessaire pour indiquer que la fosse de récupération est utilisée et que le deuxième robot doit attendre son tour pour y accéder.

Dimensions de la fosse de récupération

Lorsque le robot a récupéré un certain nombre de balles, ou après une durée définie, il se rend à la fosse de récupération. Le contact avec la station de charge déclenche le déversement des balles par le robot dans la fosse.

Cette rubrique décrit les éléments de base de la fosse de récupération. Différentes options de récupération des balles sont représentées ci-dessous.

Dimensions de la fosse de récupération (suite)



G540875

1. Enceinte
2. Grille
3. Support du câble périphérique
4. Fixation du support du câble périphérique

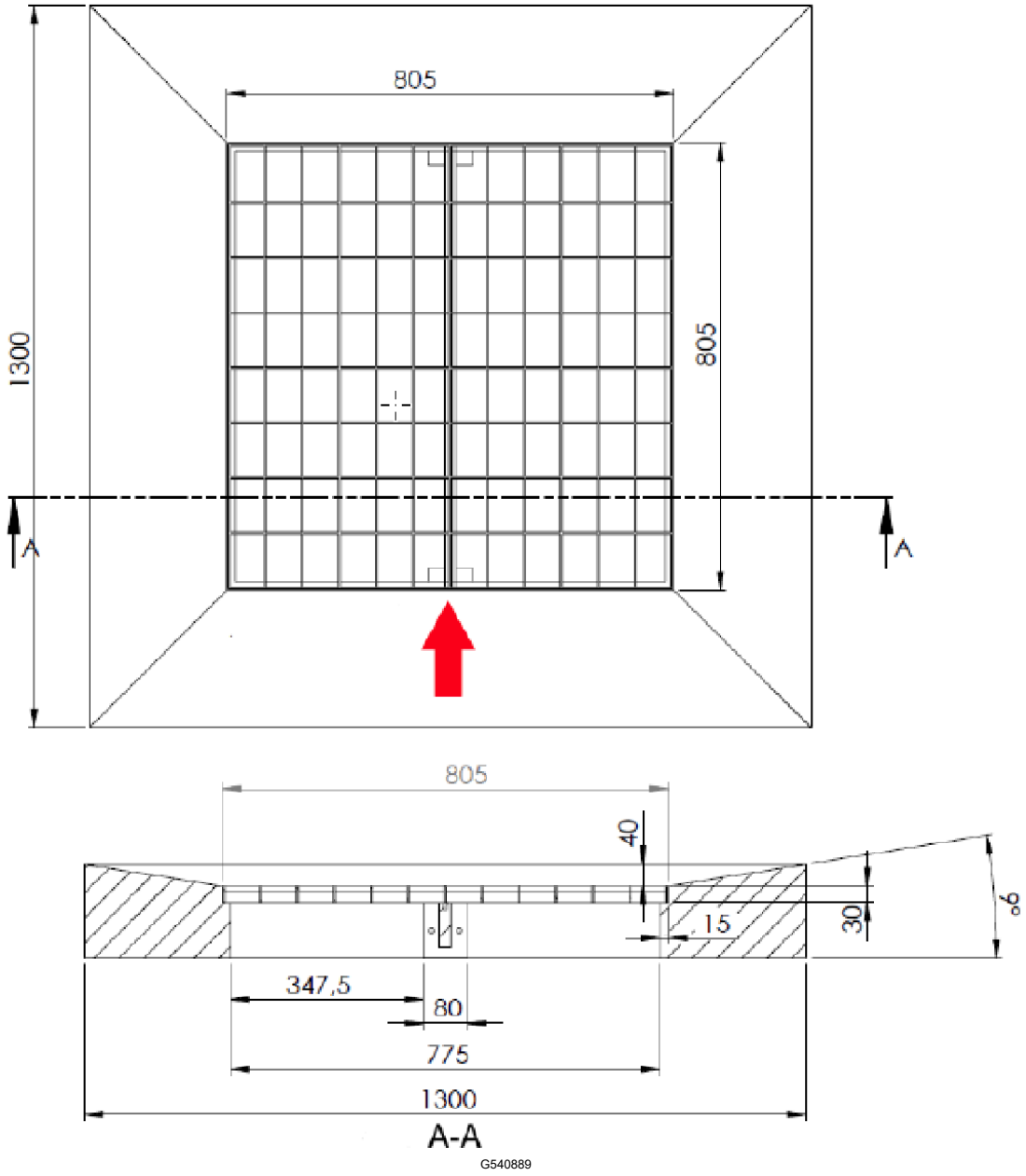
Dimensions de la grille

Grillage	800 x 800 x 30 mm (31,5 x 31,5 x 1,2 po)
Maillage	66 x 99 mm (2,6 x 3,9 po)
Épaisseur de l’acier	3 mm (0,118 po)
Finition	Galvanisée

La figure ci-dessous montre les dimensions de l’enceinte en béton nécessaire pour la fosse de récupération. La flèche rouge indique la direction dans laquelle le robot approche de la fosse de récupération.

Remarque : Toutes les mesures sur la figure ci-dessous sont en millimètres.

Dimensions de la fosse de récupération (suite)



Millimètres convertis en pouces

1 300 mm	51,18 po
805 mm	31,7 po
775 mm	30,5 po
347,5 mm	13,68 po
80 mm	3,15 po
40 mm	1,57 po

Dimensions de la fosse de récupération (suite)

Millimètres convertis en pouces (suite)

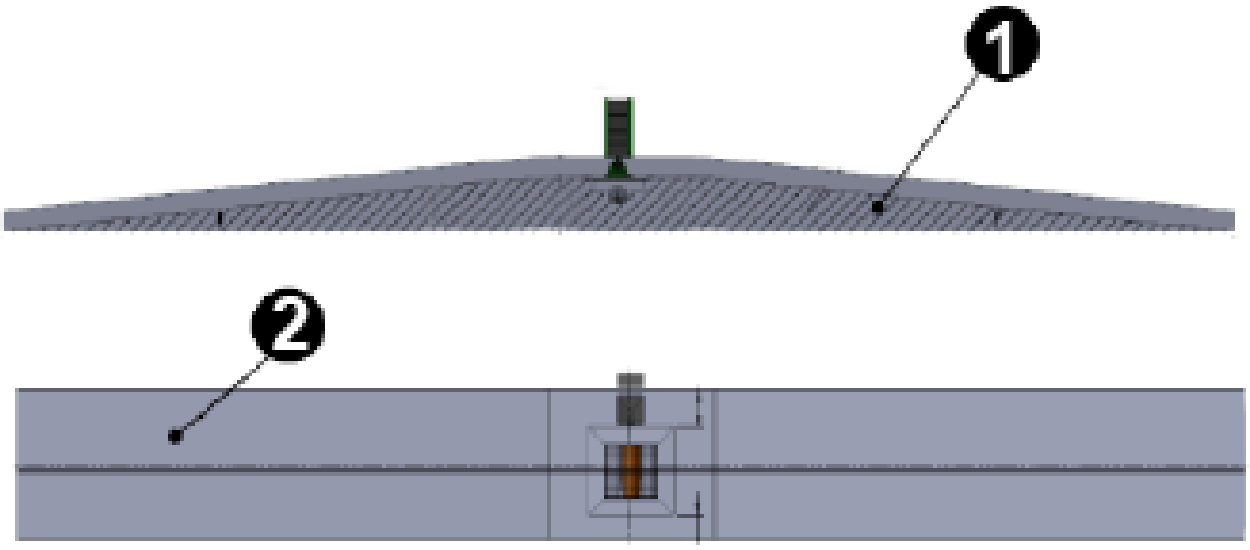
30 mm	1,18 po
15 mm	0,6 po

Rampe de la fosse de récupération

Une rampe est nécessaire si la station connectée à la fosse de récupération n'est pas au niveau du sol.

Le support de la rampe doit être en bois afin de ne pas gêner le signal.

Des bandes antidérapantes autocollantes doivent être apposées sur la surface pour éviter au robot de glisser lorsqu'il monte et descend la rampe.



G541006

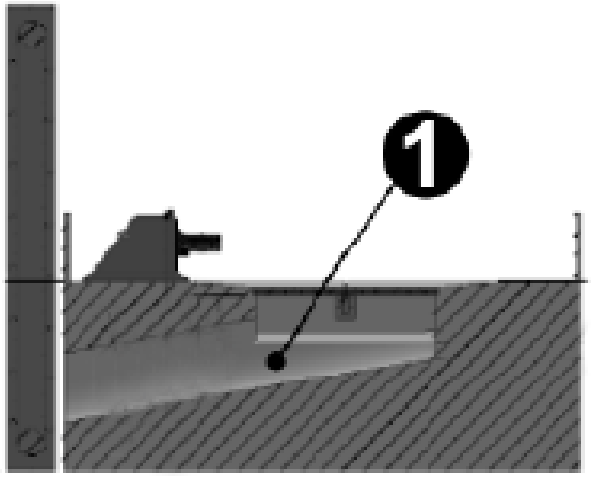
1 Support en bois

2 Bandes antidérapantes autocollantes

Récupération dans une fosse

Lorsqu'une rampe est utilisée, les balles peuvent tomber dans un chariot ouvert qui monte de dessous la rampe.

Des systèmes automatisés de ramassage des balles sont également proposés par d'autres fournisseurs.



G540995

(1) Tube en plastique

Le tube en plastique sert à évacuer les balles de la fosse. Il doit avoir un diamètre de 300 mm (11,8 po).

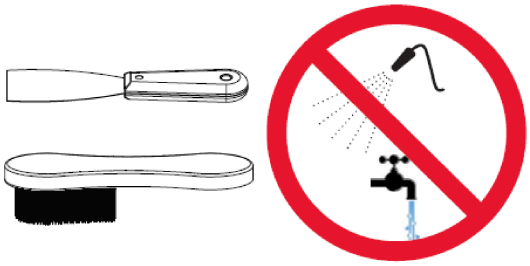
Entretien

Inspection et nettoyage de la station de charge

Pendant les périodes humides, procédez régulièrement à des inspections et des nettoyages.

1. Retirez le robot de la station de charge (si nécessaire).
2. Inspectez visuellement la station et remplacez les composants endommagés.
3. Contrôlez tous les connecteurs électriques et rebranchez-les au besoin.
4. Avec un racloir en plastique, une brosse en nylon, de l'air comprimé ou un chiffon humide, nettoyez les saletés, les déchets d'herbe, les brindilles ou les obstructions.

   Remarque : N'utilisez pas de jet à haute pression ou d'eau courante pour le nettoyage. N'utilisez jamais de solvants.



G525933

Contrôle de la tension de la station

Les ajusteurs sont situés à l'arrière du transformateur, à l'intérieur de la station.

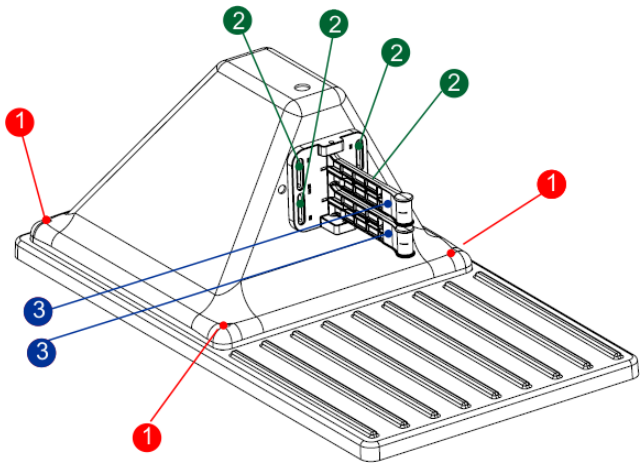
Remarque : Vérifiez la tension et l'intensité de la station avant de l'utiliser.

Retirez les couvercles noirs et réglez les niveaux au moyen d'un tournevis.

- Tension : 28 V
- Intensité : 10 A

Couples de serrage de la station

Cette section liste les couples de serrage qui doivent être appliqués à la station de charge.

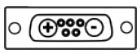


G521162

1 2 N·m
2 2 N·m
3 2 N·m

Avis

CE	Votre robot répond aux normes européennes.
	Recyclage : les équipements électriques et électroniques usagés font l'objet d'une collecte sélective. Veuillez recycler votre robot en vous conformant aux normes en vigueur.
Icônes figurant sur la batterie	

	Veillez à vous familiariser avec la documentation avant de manipuler et d'utiliser la batterie.
	Ne mettez jamais la batterie au contact de l'eau.
	Prudence – Manipulez et utilisez la batterie avec prudence. Il ne faut pas l'écraser, la chauffer, l'incinérer, la court-circuiter, le démonter ou l'immerger dans un quelconque liquide. Risque de fuite ou de rupture. Ne pas charger en dessous de 0 °C. Utilisez uniquement le chargeur spécifié dans le manuel de l'utilisateur.
	Recyclez la batterie. Voir les instructions de recyclage de la batterie dans le manuel de l'utilisateur.
	Indique la polarité de la batterie.

Remarques :

Remarques :


TORO®