

Kurzanleitung Kress RTKn Rasenroboter

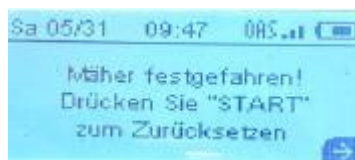
Reaktivierung nach Störung (z. B. kein RTK-Signal, festgefahren, außerhalb Begrenzung)

1. Foto machen & an den Händler schicken Foto der Störung per WhatsApp an 0676 844575222 senden. Hinweis: Der Roboter ist nicht selbstlernend; damit die Kartierung angepasst werden kann, um den Fehler zukünftig zu vermeiden.

Direkter Kontakt zum Zuständigen:



2. Mäher befreien & aufstellen Nach ca. 20 Minuten schaltet sich der Mäher automatisch ab. Mäher in eine offene Stelle der Mähfläche stellen. Wenn bereits aus: einschalten und PIN (AAAA) eingeben.
3. Fehlermeldung zurücksetzen Der Mäher fährt hoch (1–2 Minuten) und zeigt die letzte Fehlermeldung an. Nur wenn das Display ausdrücklich dazu auffordert: [START] drücken. Wichtig: [START] nur einmal drücken und nur bei Aufforderung. Beispiel:





4. a. Arbeitsweise wählen Arbeit direkt an der Stelle fortsetzen: [START] + [OK] drücken. Nur 1x [START]! (2x [START] = zeitplanunabhängiges Mähen 24/7; erst nach komplettem Abschluss des Befehls arbeitet der Mäher wieder nach Zeitplan; 3x [START] = Kantenschnitt für alle Zonen)
- b. Zur Ladestation fahren, aufladen & nach Zeitplan weitermähen: [HAUS] + [OK] drücken.
- c. Manuelles Andocken über die Ladestation: Mäher wie unten beschrieben in die Ladestation schieben.

Hinweis für Großflächenmäher (KR23X)

Wichtig: Das manuelle Andocken funktioniert bei einem Großflächenmäher KR23X nicht! Die Ladespannung der Ladestation ist so hoch, dass das Eindocken eines falschen Mähers zu einem Defekt führen würde. Großflächenmäher müssen immer selbstständig zur Ladestation fahren. Dabei identifizieren sie sich gegenüber der Station, koppeln sich per Bluetooth, und erst dann wird die Ladespannung freigeschaltet. Beim manuellen Eindocken werden diese Mäher nicht geladen.

Manuelles Andocken an die Ladestation

1. Mäher außerhalb der Ladestation einschalten.
2. PIN-Code eingeben (Standard-PIN: AAAA) und warten, bis der Mäher vollständig hochgefahren ist.
3. Mäher von hinten in die Ladestation schieben.
4. Sobald der hochgefahrte Mäher Strom über die Ladekontakte erhält, werden alle Fehlermeldungen automatisch zurückgesetzt. → Ergebnis: Der Mäher lädt sich vollständig auf und setzt danach den Mähplan automatisch fort

5.



Erklärvideo für die App-Nutzung

Für eine ausführliche Erklärung der App:
Hier geht es zum offiziellen Video:



Häufige Fehler

⚠ **Wichtiger Hinweis:** Die Fehlermeldung lautet auf dem Display immer „Nicht erreichbare Ladestation“ – aber der Mäher kann dabei an unterschiedlichen Positionen stehen. Deshalb hier die wichtigsten Ursachen:

1. Mäher steht in der Ladestation und hat sich abgeschaltet

Ursache: Die Ladkontakte des Mähers wurden nicht (mehr) mit Strom versorgt, z. B. weil die Ladestation stromlos gemacht oder durch eine Zeitschaltuhr abgeschaltet wurde. **Lösung:** Die Ladestation muss immer mit Strom versorgt sein.



2. **Mäher steht vor der Ladestation und hat sich abgeschaltet**

Ursache: Der Mäher ist zum Startpunkt des Magnetbandes gefahren und konnte bei der 360-Grad-Drehung das Magnetband mit dem unten am Mäher verbauten Sensor nicht finden. Er hat den Eindockvorgang deshalb abgebrochen. **Lösung:** Das in die Grasnarbe eingewachsene Magnetband leicht anheben, damit es vom Sensor wieder erkannt werden kann.

3. **Mäher fährt beim Eindocken über die Ladestation hinaus**

Ursache: Siehe Punkt Der Mäher stoppt den Eindockvorgang nur, wenn die Ladekontakte mit Strom versorgt werden. Sind diese stromlos, fährt der Mäher über die Ladestation hinaus. **Lösung:** Die Ladestation muss immer mit Strom versorgt sein.

Bei weiteren Fragen oder zur Unterstützung stehen wir Ihnen jederzeit gerne zur Verfügung!