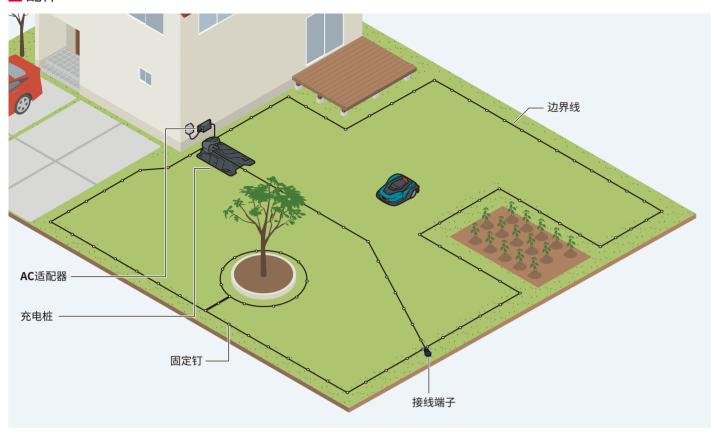
■配件



导线 部件号150m: 1913N2-4 50m: 1913Y3-9

· 用于铺设边界线和导线



图片: 150m









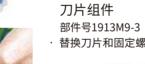
接线端子

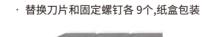
部件号1913N8-2

用于连接边界线和引导线的交叉点, 如果单根导线的长度不够, 则延长边界线或引导线

一套5个







导线维修套件

部件号1913N4-0

导线(5m)

连接端子(6个) 固定钉(10个)



用于修复断裂或磨损的边界线或引导线



充电桩 RST001



固定钉

· 一套 50 个

部件号1913N6-6

· 用于在地面上固定导线



割草机器人 RM350D

(A) + 7 # -	最大工作面积	3,500 m ²
电子制动	连续运行时间	135 min
企 电子恒速	充电时间	40 min
	切割宽度	240 mm (9-1/2 ")
	回转数 (RPM)	2,300 min ⁻¹
	切割高度调整	等级: 9
		调整范围: 20 - 60 mm (13/16 - 2-3/8")
	最大爬坡角度	26°
	声压等级	70 dB(A)
	振动等级	59 dB(A)
	行驶速度	1.7 km/h
	尺寸(长x宽x高)	700 x 560 x 270 mm (27-1/2 x 22 x 10-5/8"
	净重	13.7 kg (30.2 lbs.)

标准附件:充电桩、AC适配器、固定钉、导线、接线端子、回转刀片、螺钉、六角扳手

规格和设计如有变更,恕不另行通知









割草机器人 **TACKITA** RM350D

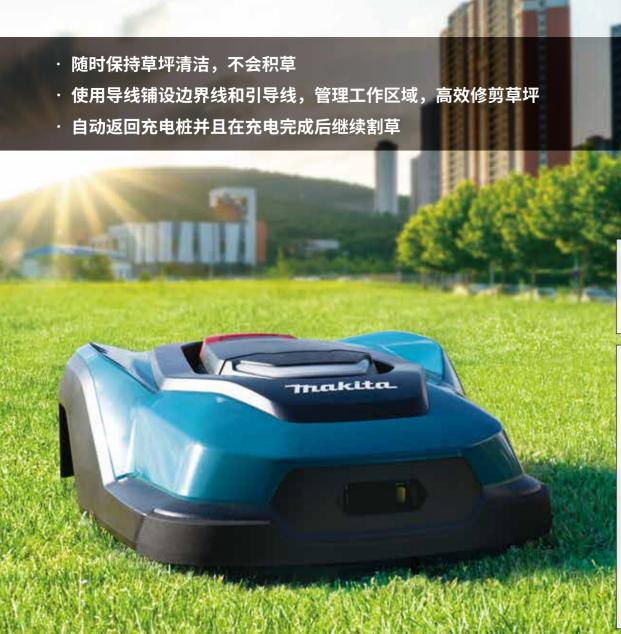












最大工作面积 3,500_{m²}

> 充电时间 $40_{\text{min.}}$

连续自动运行时的平均充电时间

连续运行时间

 $135_{min.}$

连续运行时间是根据 EGMF 标准(500m² 15mm 切割.60 小时连续运行)的 平均运行时间的粗略计算, 与操作时间设置、工作区域、 切割高度和草坪密度等条件有关



割草机器人 RM350D



可水洗

- ·可以取下顶盖来清洗整个机器。 (不可用高压水清洗)

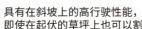




螺旋切割

当割草机器人在修剪工作中检测到 草较长或较为茂盛等区域时,它会 以螺旋模式在该区域缓速移动, 进行集中修剪。

以螺旋模式修剪较为茂盛的草坪, 可以有效实现整齐的草坪效果。



即使在起伏的草坪上也可以割草

最大爬升角度: 26°





确定切割高度

手动或使用自动功能设置切割高度。割草机器人根据设置的草高度自动调整刀片高度。 请勿试图一次性修剪较长的草。相反,应该循序渐进地修剪草坪,每隔一到两天修剪一次, 直到草坪高度统一。一次修剪草坪的长度不得超过5 mm。通过设置适当的草高度和修剪频率,可以减少对草坪的损害和负担,保持草坪美观。

切割高度的设定范围

5mm增量 / 9 级

20 - 60_{mm}









设置到修剪起点的移动距离

- 最多可以设置5个割草起始位置
- 设置割草机器人离开充电站后到 开始修剪之间的移动距离。 割草机器人最初离开充电站时 不修剪,在移动了此处设置的 距离后开始修剪。
- 在割草频率较低的区域, 例如狭窄通道的尽头, 可以控制割草频率的变化。



自动割草和自动充电

用于住宅花园等

- · 自动割草和充电减少了草坪维护所需的劳动力
- 一根边界线和最多两根引导线控制机器人割草机的行程



通过将起始位置设置为在随机模式下难以到达的位置,可以保持整个区域的修剪均匀性

- 边界线

该导线沿着工作区域的边界安装。 通过它,割草机器人能够识别 修剪草坪的工作区域

- 引导线

该导线能够引导割草机器人回到充电站。 该导线也可以引导割草机器人至由于 地形原因等割草机器人工作频率较低的区域

防盗功能

设置PIN码和报警功能 防止机器被盗



自动检测碰撞或提升

割草机可以 360° 检测障碍物 并远离障碍物。 当割草机检测到机器抬起时 它会自动停止。 "STOP"按钮可停止刀片旋转 和移动。



三片自动缩回型刀片

当刀片碰到石头等硬物时 刀片会自动缩回 消除被石头等 击中时的冲击





计划修剪设置

用户可通过设置一周中的哪几天和何时修剪草坪, 方便的安排修剪时间