



Einbauanleitung Nachrüstkit RTK-Technik

Schritt 1 :

- Abdeckhaube Tastatur öffnen



Schritt 2 :

- 4 x T 25 Torxschrauben lösen und Stoptaste entnehmen



Schritt 3 :

- Schnaphaken eindrücken und Designblende abnehmen



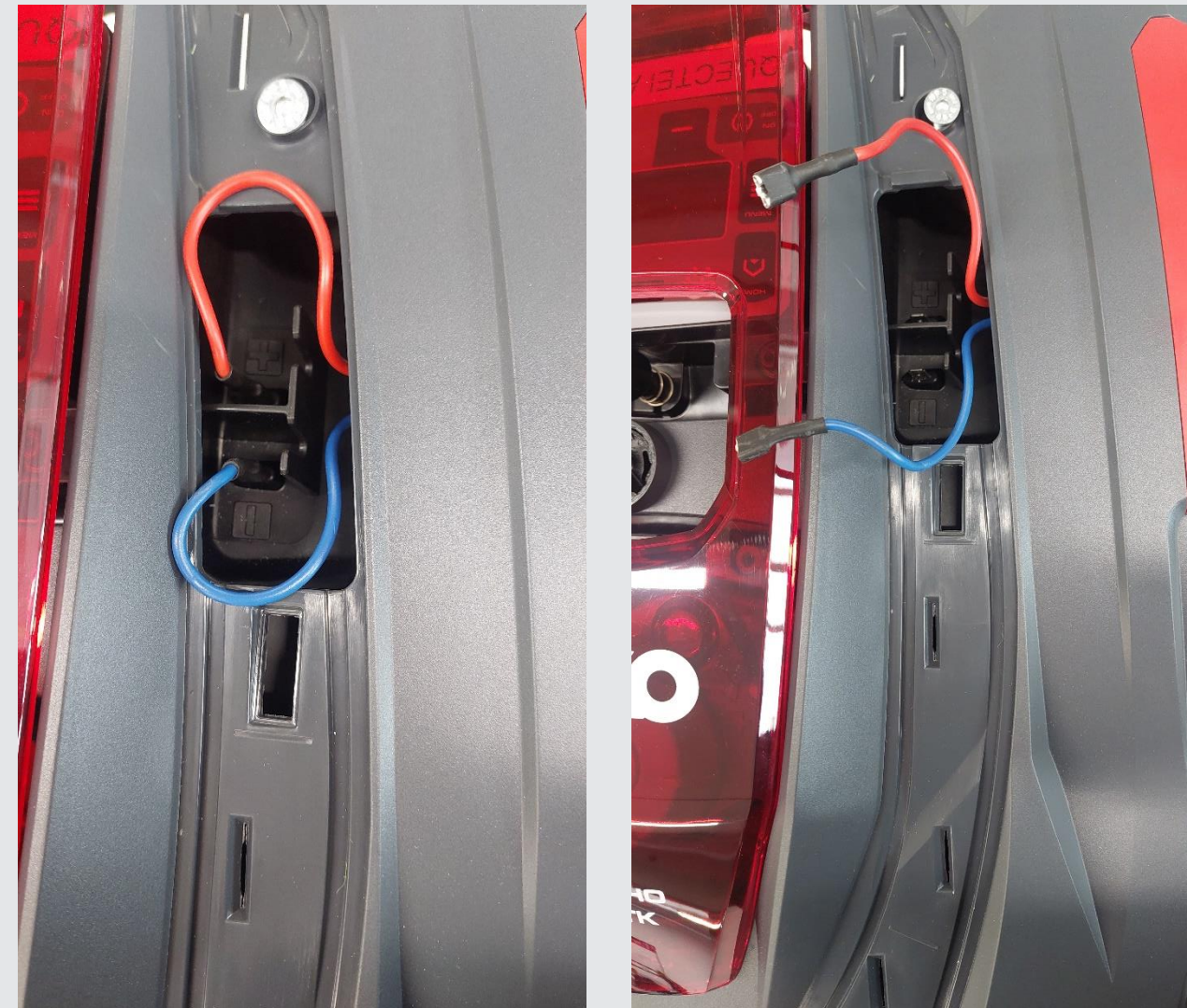
Schritt 4 :

- 3 x Innensechskantschraube lösen und Funktionshaube abnehmen



Schritt 5 :

- Kontaktkassettenkabel abziehen



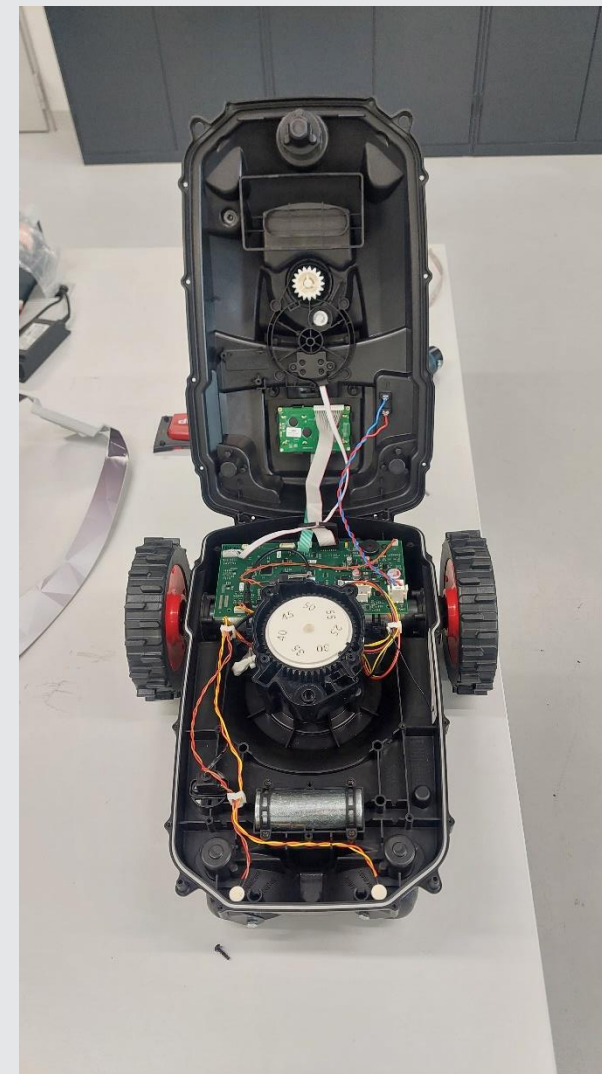
Schritt 6 :

- 12 x T 25 Torxschrauben lösen und Chassis Oberteil abnehmen



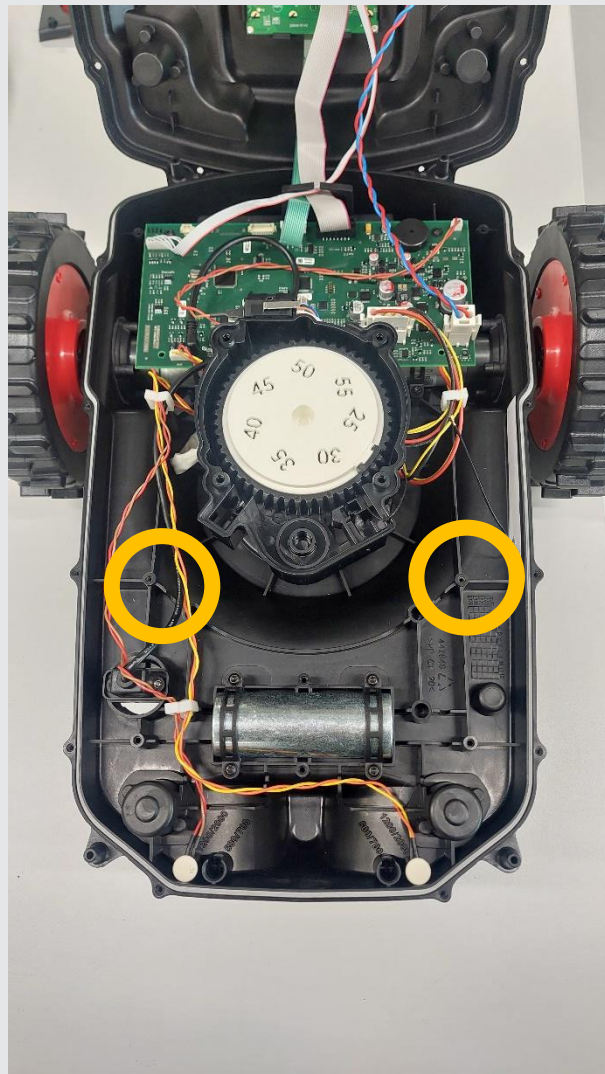
Schritt 7 :

- Chassis Oberteil in Montageposition bringen



Schritt 8 :

- Anschraubdome für RTK Modul kontrollieren



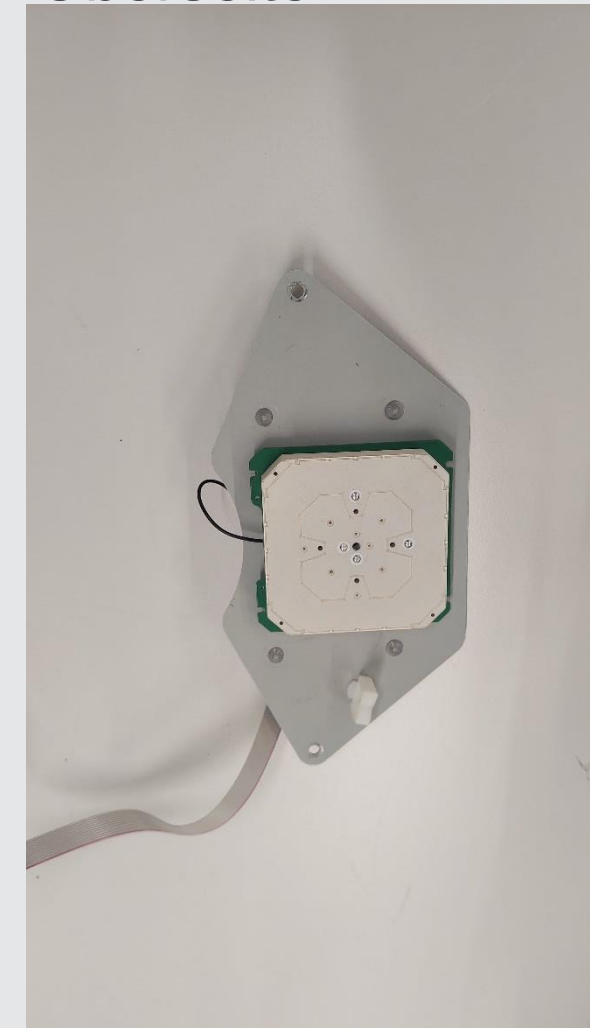
Schritt 9 :

- RTK-Modul vorbereiten

Unterseite

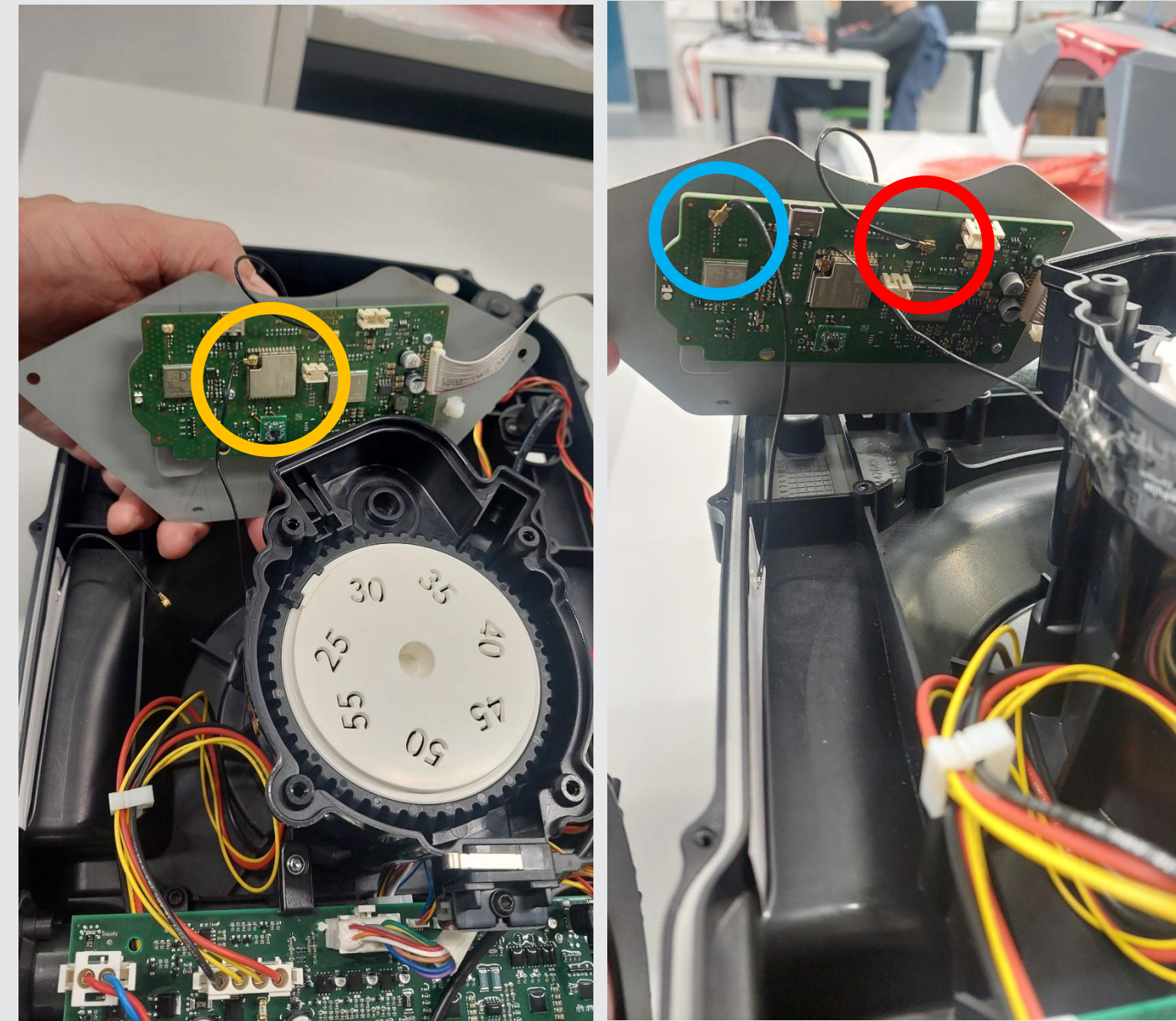


Oberseite



Schritt 10 :

- Antennen auf RTK-Modul anschließen
 - 868 MHz Antennenkabel für Kommunikation zur Referenzstation
 - Antennenkabel für W-LAN und Bluetooth
 - GNSS – Antenne (GPS Antenne)



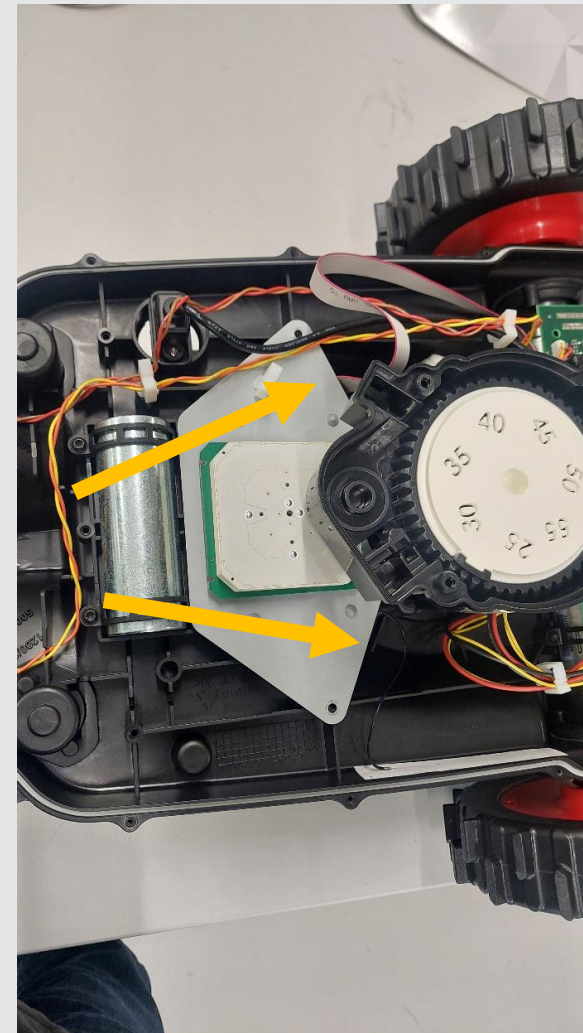
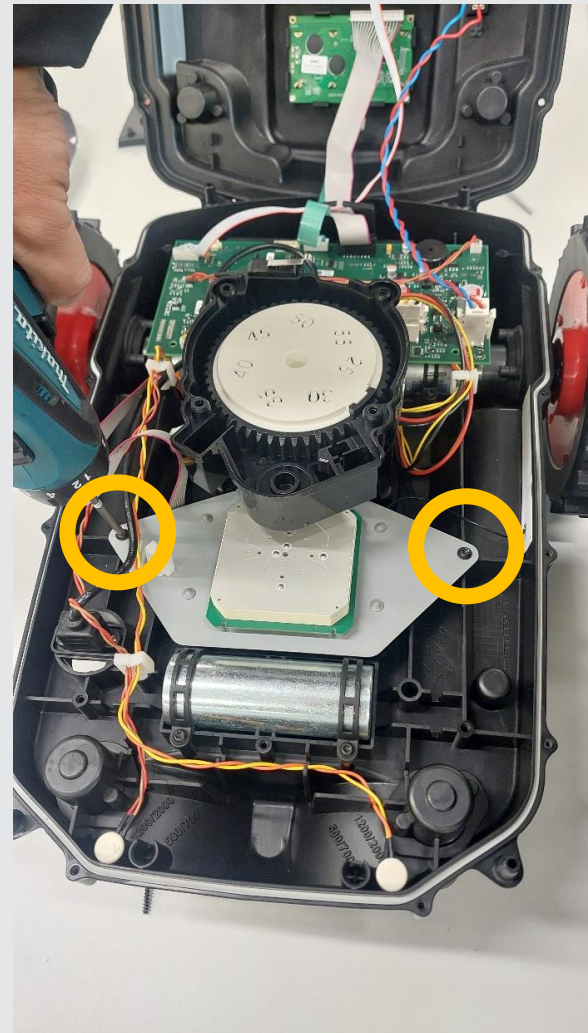
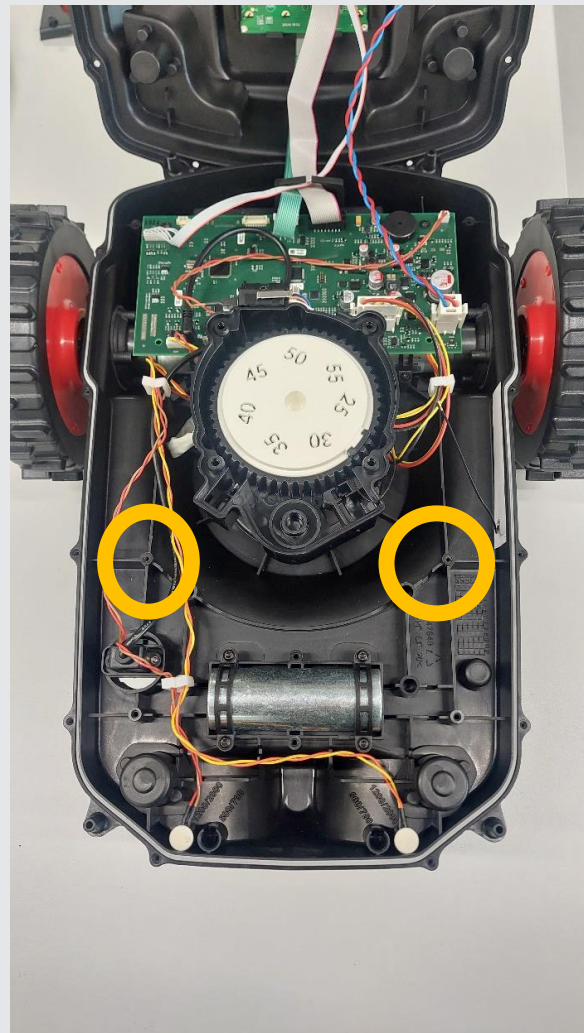
Schritt 11 :

- Verbindungskabel auf RTK-Modul anschließen
- Verbindungskabel zur Hauptplatine anstecken und überprüfen, ob der Stecker richtig in der Buchse sitzt



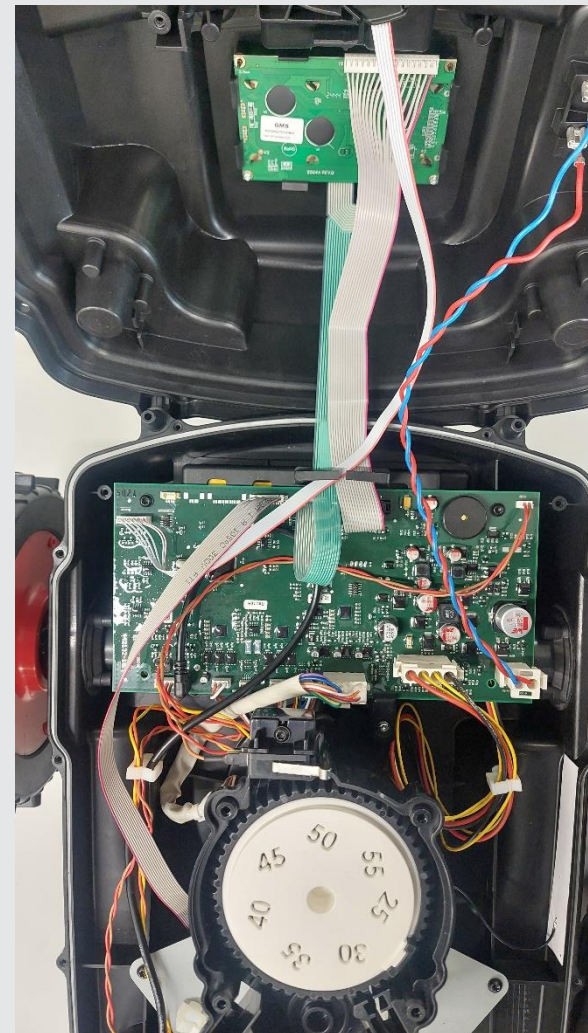
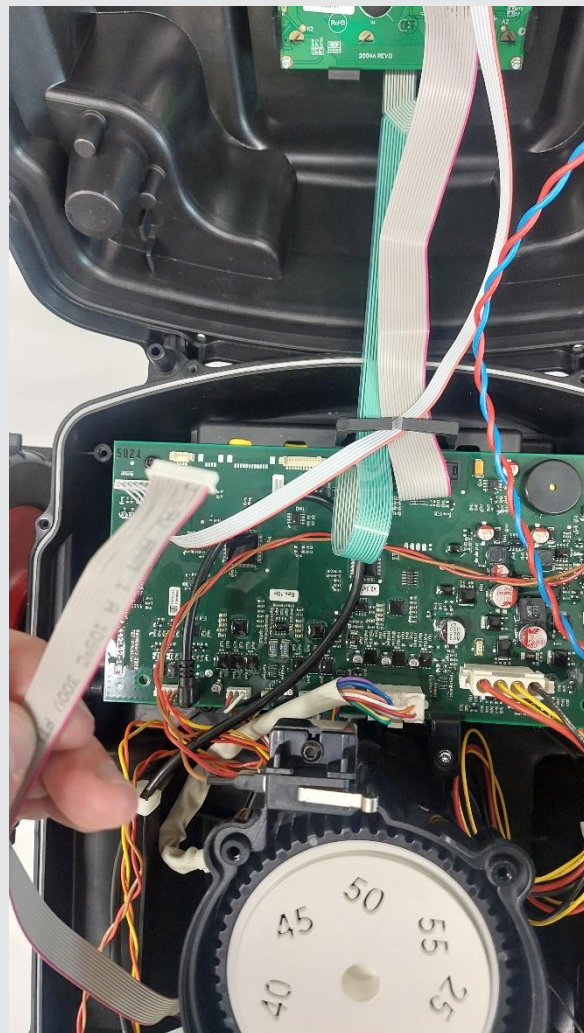
Schritt 12 :

- Das RTK-Modul wird vorne im Roboter angeschraubt. Die zwei Antennen sollen links und rechts unter der Grundplatte rausgeführt werden.



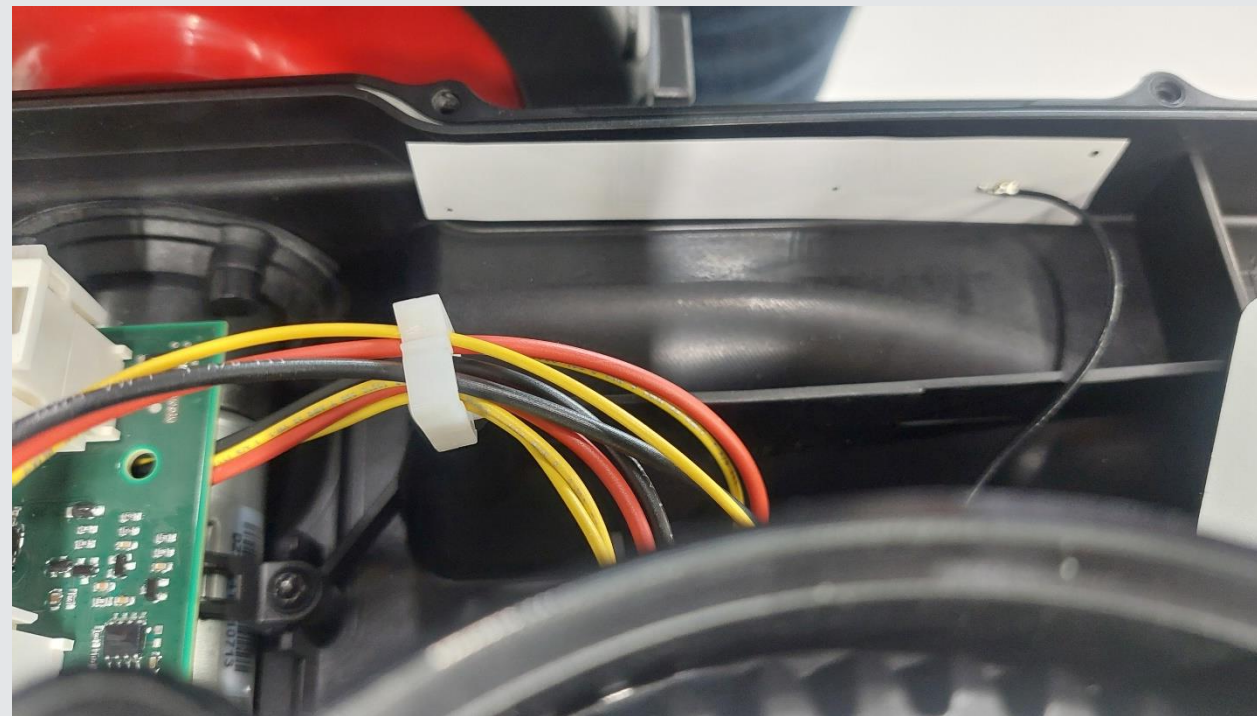
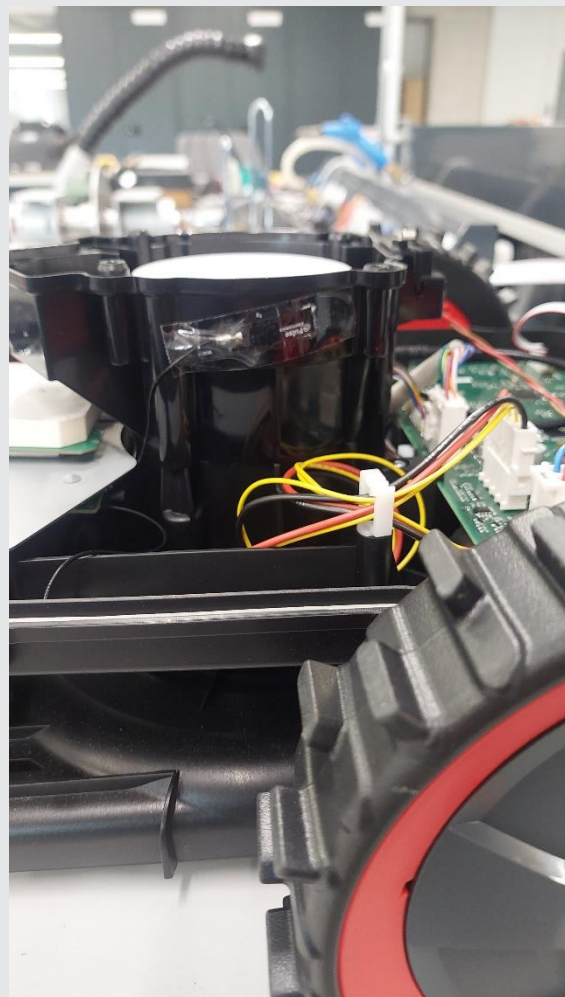
Schritt 13 :

- Verbindungskabel mit Robolinho Mainboard verbinden
- **Unbedingt prüfen, ob der Stecker richtig in der Buchse sitzt !**



Schritt 14 :

- Schutz abziehen, W-LAN und Bluetooth Antenne auf eine gerade Fläche am Mähturm kleben.
- Schutz abziehen und GNSS-Antenne seitlich im Chassis ankleben.



Schritt 15 :

- Chassis Oberteil aufsetzen, und mit 12 x T 25 Torxschraube verschließen.



Schritt 16 :

- Funktionshaube aufsetzen und mit Innensechskantschraube M 5 befestigen



Schritt 17 :

- Stoptase aufsetzen und mit 4 x T 25 Torxschraube befestigen.



Schritt 18 :

- Kontaktkassettenkabel anstecken (+ - Beachten)



Schritt 19 :

- Designblende aufsetzen und Schnapphaken eindrücken



Schritt 20 :

- Robolinho auf aktuellste Mainboard Software aktualisieren
- Robolinho über die Test und Service Software neu kalibrieren

Wichtige Information:

- | | |
|-----------------------------|------------|
| • Umbau auf RTK Robo | ca. 0,75 h |
| • Softwareupdate | ca. 0,10 h |
| • Robolinho neu kalibrieren | ca. 0,15 h |
| • Wifi Test | ca. 0,20 h |
| • Testlauf | ca. 0,25 h |