



Sportee™ C-Series

Quick Starter's Guide



Versie maart 2025

INFORMATIE - DISCLAIMER

U heeft zojuist een van de allereerste Sportee™ onkruidrobots aangeschaft en wij feliciteren u daarmee!

Hoewel de Sportee™ voortdurend wordt verbeterd, is deze snelstartgids bedoeld om u stap-voor-stap informatie te geven die u nodig hebt om de robot op de juiste manier te gebruiken, zodat u snel aan de slag kunt met de Sportee en de eerste resultaten kunt behalen met een plezierige en succesvolle ervaring.

Het programmeren van Sportee is eenvoudig, **maar het is absoluut noodzakelijk dat je vooraf de training hebt gevolgd en de best practice gids hebt gelezen**. Dit is aan u gegeven zodat u geen fouten maakt die schade kunnen toebrengen aan de robot, de resultaten die u ervan verwacht of de mensen die hem gebruiken of in contact komen met Sportee™. Hiertoe, en zonder dat dit uitputtend is, vindt u voor uw gemak een deel van de informatie uit de gids voor goede praktijken hier aangegeven.

Als u vragen hebt over een handeling, van welke aard dan ook, raadpleeg dan alle documentatie die u hebt gekregen en als u de informatie die u zoekt niet kunt vinden, neem dan contact op met uw IC GREEN vertegenwoordiger via telefoon of e-mail contact@icgreen.fr die u zal adviseren.

Zorg ervoor dat u een beroepsaansprakelijkheidsverzekering of andere verzekering hebt die het gebruik van uw Sportee™ robot dekt.

We wensen u veel plezier met Sportee™ !

IC GREEN SAS

Voor een optimaal, risicovrij gebruik van Sportee™ adviseren wij u de belangrijkste waarschuwingen op deze pagina te lezen en strikt na te leven. Alle veiligheidsinstructies en pictogrammen zijn beschikbaar in de gids voor goede praktijken.

VERPLAATSEN EN HANTEREN



Laad/ontlaad de robot niet van een voertuig op een helling. Doe dit altijd op een vlakke ondergrond



Ga niet voor de robot staan om hem te besturen. Ga erachter staan



Rijd niet op wegen of paden die door motorvoertuigen worden gebruikt



Werk op hellingen >30% loodrecht op de helling



Plaats geen belasting op de robot



Klim of zit niet op de robot



Transporteer de robot niet zonder hem eerst vast te zetten aan de bevestigingspunten



Niet gebruiken in de aanwezigheid van onbevoegden (gezinnen, kinderen, huisdieren)

BATTERIJBEHEER



Gooi het niet in de vuilnisbak. Breng het naar een gespecialiseerd inzamelpunt



Haal de robot niet uit elkaar, doorboor hem niet, maak hem niet open en probeer hem niet te repareren.



Niet opladen bij temperaturen onder 0°C of boven 26°C



Niet opladen in aanwezigheid van water, regen of hoge luchtvochtigheid

BEVEILIGING



Steek **NOOIT** je bovenste ledematen (armen, handen) of onderste ledematen (benen, voeten) onder de robot.



Plaats altijd een bord op de locatie van een huidige of toekomstige operatie

ONDERHOUD/OPSLAG



Gebruik geen hogedrukreiniger op of onder de reiniger.



Gebruik geen schurende producten of sponzen, zelfs geen licht schurende.

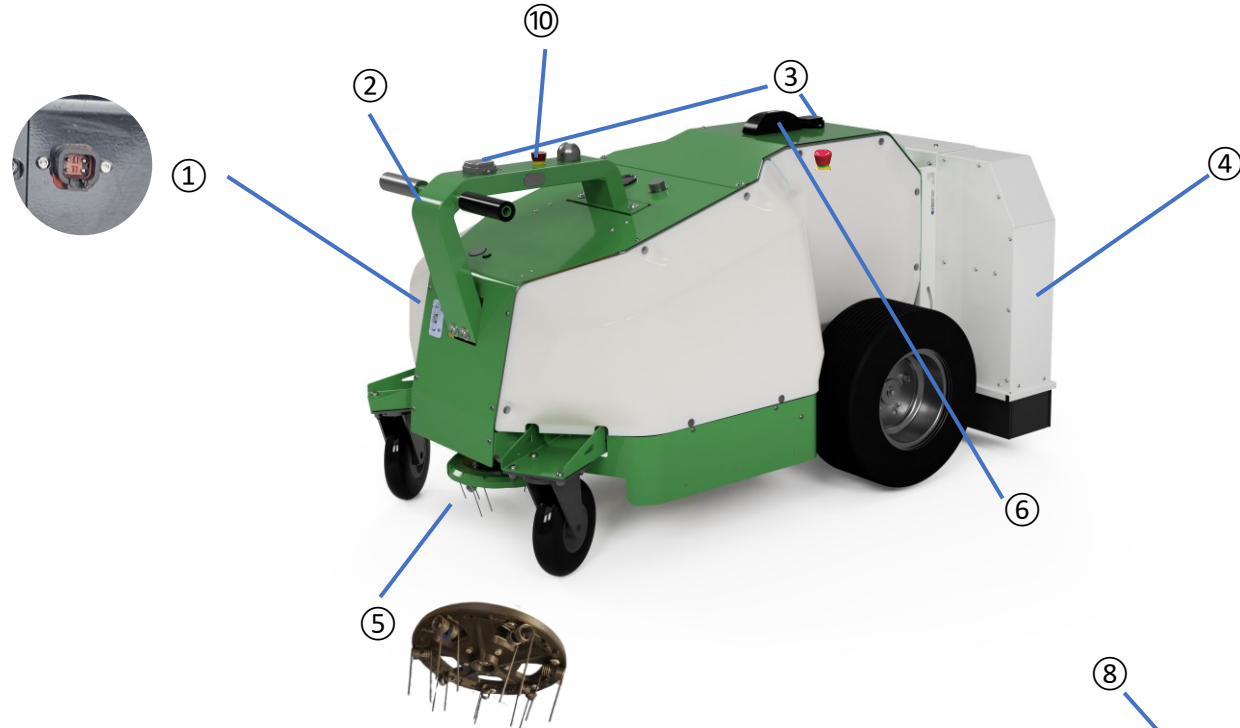


Bewaar de robot op een veilige plaats als hij niet wordt gebruikt.



EXTERNE INDICATOREN EN APPARATUUR

- ① Aansluitbus voor oplaadadapter
- ② Handgreep
- ③ GPS 1 + GPS 2
- ④ Frontzichtmodule
- ⑤ Schijven met scratchers
- ⑥ Wifi-antenne

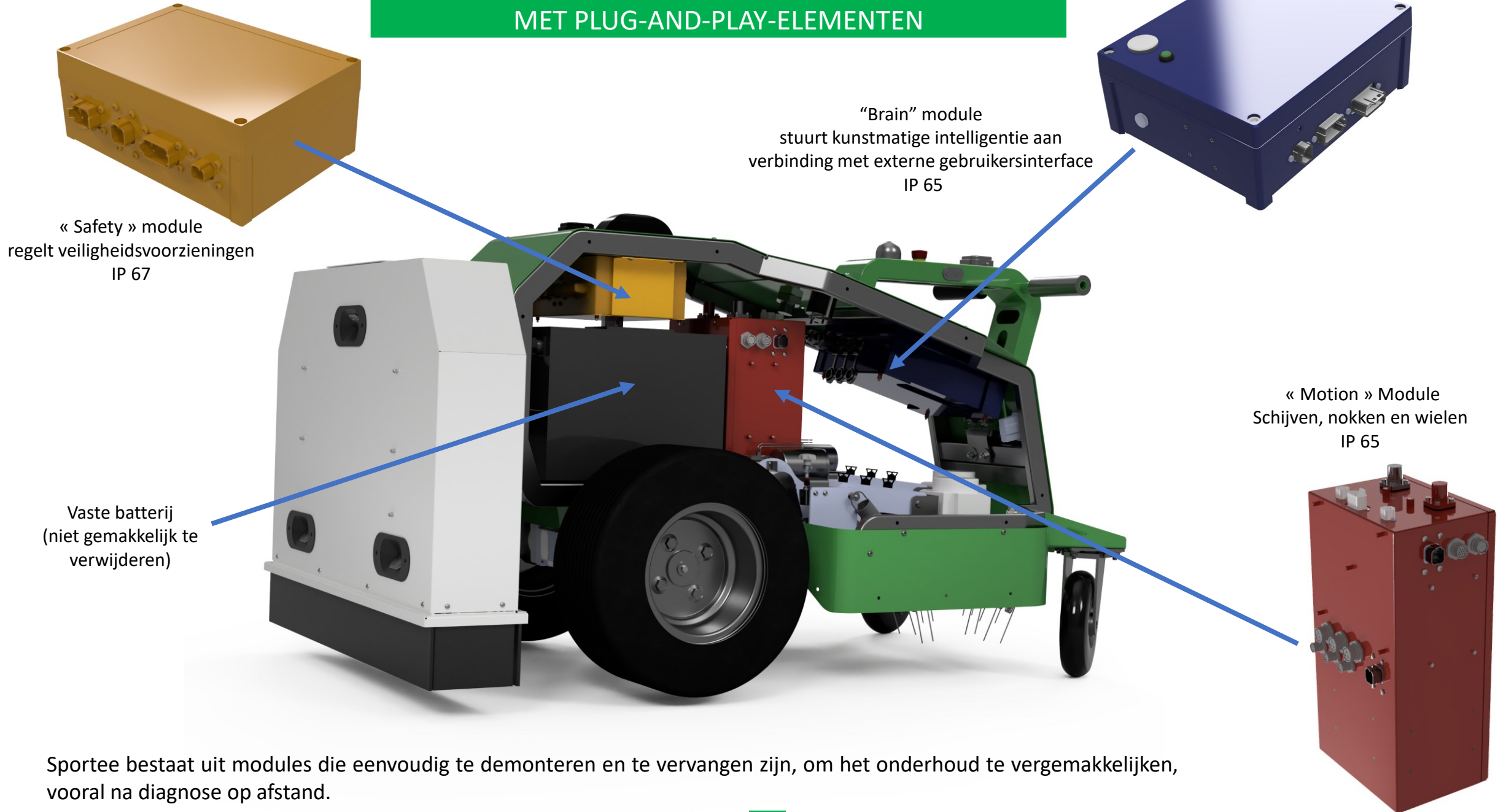


CONSOLE

- ⑦ Verlicht waarschuwingslicht
- ⑧ Batterijlaad- en spanningsindicator
- ⑨ Aan (-) / Uit (O) schakelaar
- ⑩ Noodstopknop



EENVOUDIG ONDERHOUD MET PLUG-AND-PLAY-ELEMENTEN



Sportee bestaat uit modules die eenvoudig te demonteren en te vervangen zijn, om het onderhoud te vergemakkelijken, vooral na diagnose op afstand.

DE SPORTEE STARTEN

- ① Starten: zet de tuimelschakelaar in de stand - (aan).



- ② Controleer of de oplaadindicator brandt, % batterij aangeeft en of het kijkvenster brandt.



- ③ Zet de tablet aan, maak verbinding met het WIFI-netwerk "Sportee N° XX" en klik, zodra er verbinding is, op de snelkoppeling IC GREEN: de interface wordt geopend.



- ④ Controleer of in het menu "Bedieningselementen" de bewegingsmodus is ingesteld op **Handmatig** en de bewegingssnelheid op **Gemiddeld** of **Snel**.



- ⑤ Beweeg de Sportee door erachter te gaan staan en het midden van de joystick in de gewenste richting te drukken.



- ⑥ Gebruik de joystick om de Sportee naar het gewenste veld te sturen en positioneer hem iets buiten het speelveld, idealiter in de buurt van een hoek.

DE INTERFACE - ALGEMEEN OVERZICHT

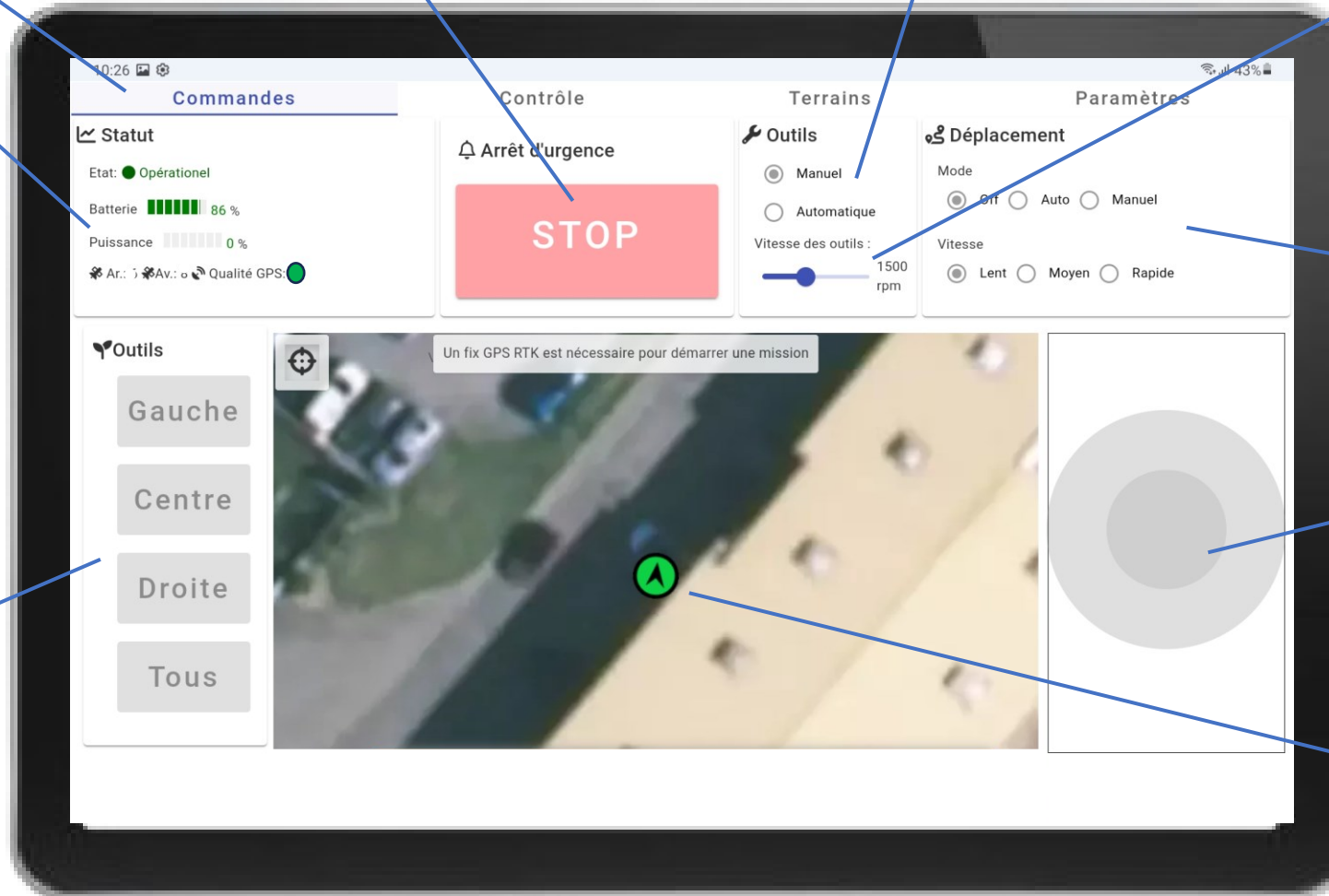
Open de tab Opdrachten

De noodstopknop kan indien nodig vanaf het tablet worden geactiveerd

Modi paneel voor schijfbeheer. Handmatig of automatisch

Schuifregelaar voor het aanpassen van de schijfsnelheid

Displaypaneel met batterijniveau, operationele status, gebruikte stroom en GPS-signalen. Om een missie te starten moet de GPS-kwaliteit groen zijn.



Handmatig bedieningspaneel voor gereedschap. Vooral handig voor kleine oppervlakken of om af te werken. Houd je vinger ingedrukt tijdens gebruik :

Schijf Links
Schijf midden
Schijf rechts
Alle schijven

Beheerpaneel voor reismodi Sportee reismodi en gewenste snelheden

Virtuele joystick voor beweging

Weergave van het speelveld, exacte satellietweergave

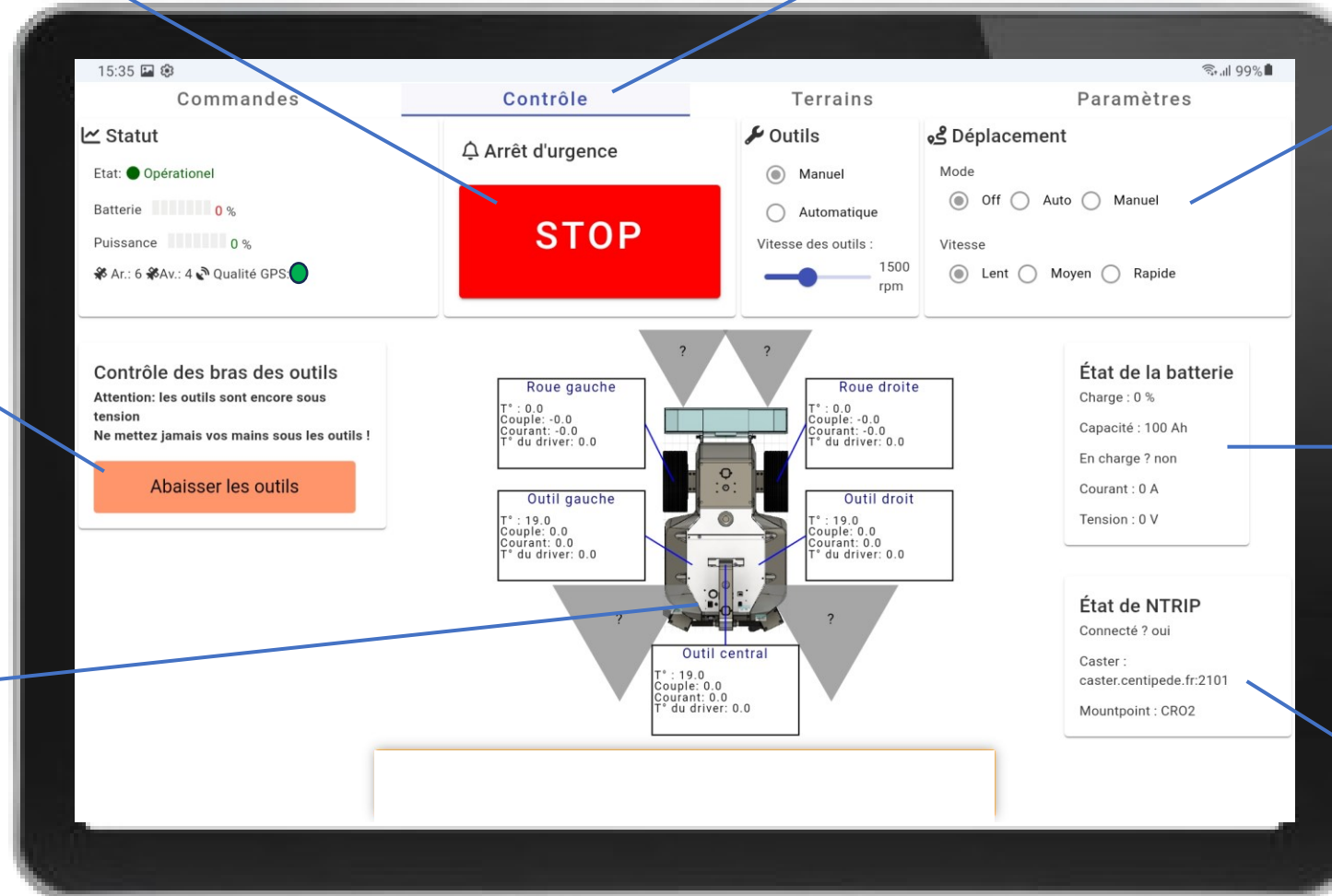
DE INTERFACE - BESTURING

Noodstopknop die indien nodig vanaf het tablet kan worden geactiveerd
Om aan de schijven te werken, bijvoorbeeld

Opdracht om het tabblad Besturing te openen

Bediening om de schijven te laten zakken om hun werkhoopte aan te passen Na activering verandert de bediening in "Gereedschap omhoog"

Sportee bedieningspaneel voor reismodus
Op deze bedieningsinterface is de modus UIT



Scherm met directe technische gegevens voor gemotoriseerde elementen :

Temperatuur
Koppel
Temperatuur Kaart

Fysieke en operationele staat van de batterij

Verbindingsstatus NTRIP-server: RTK-operator ingevoerd in het tabblad "Instellingen"

DE INTERFACE - DE SPEELVELD

Weergave van het speelveld. De groene lijnen geven het werk aan dat al is gedaan. Rode lijnen geven het werk aan dat nog gedaan moet worden.

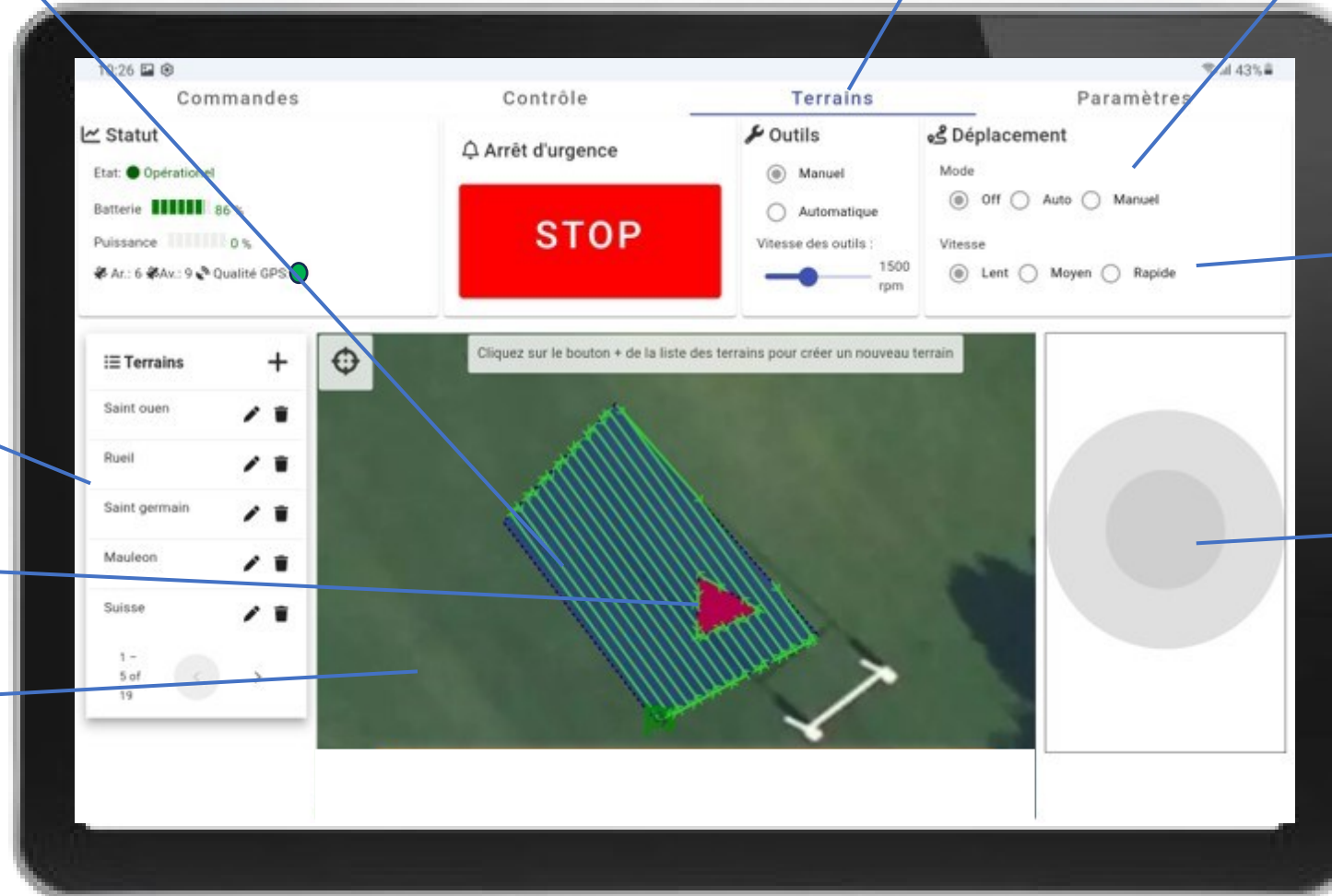
Commando om het tabblad "speelveld" te openen

Sportee reismodus beheerpaneel
Handmatig: standaard
Automatisch: activeert de missie modus

Weergavepaneel voor speelvelden die al zijn geconfigureerd en opgeslagen

No Go zones (Rood)

Weergave van het speelveld met exacte satellietweergave



Sportee snelheidsmanagement

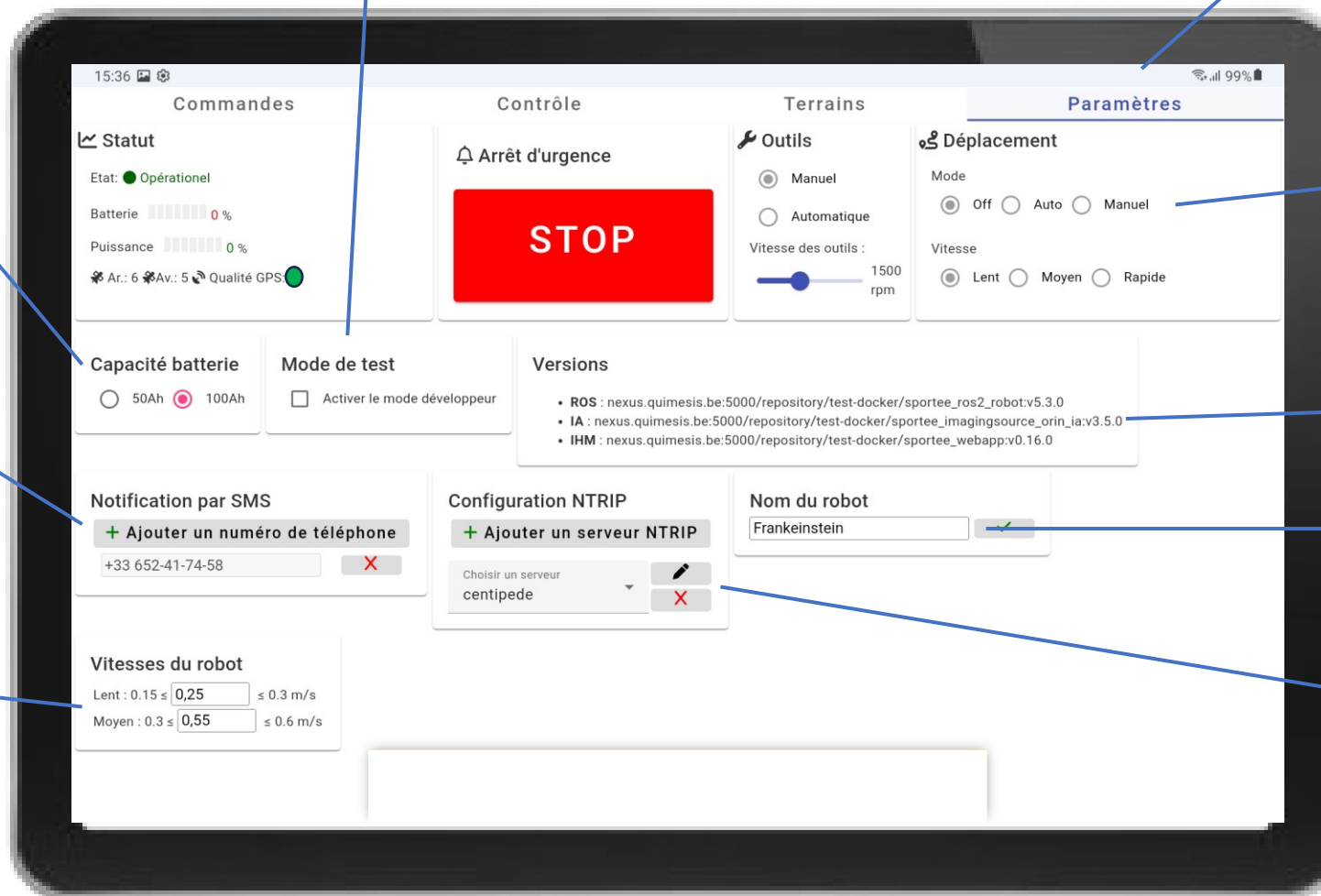
Virtuele joystick voor beweging

DE INTERFACE - PARAMETERS

Ontwikkelmodus. Niet activeren tenzij de technische afdeling hierom vraagt.

Opdracht om het tabblad "Instellingen" te openen

Capaciteit robotbatterij



Sportee modus beheerpaneelIn parameterbeheer is de modus UIT

Informatie over IT-structuur en versie

Robot naam

NTRIP-serverinformatie voor RTK-operatorbeheer
Bijvoorbeeld :
• Centipède (Frankrijk)
• Swipo (Zwitserland)

Voer het mobiele telefoonnummer van de operator in om SMS-waarschuwingen van de robot te ontvangen

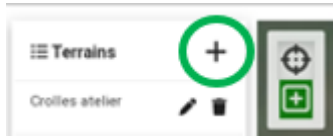
Mogelijkheid om snelheidsinstellingen te veranderen Langzaam en gemiddeld

01 Plaats de robot op het speelveld

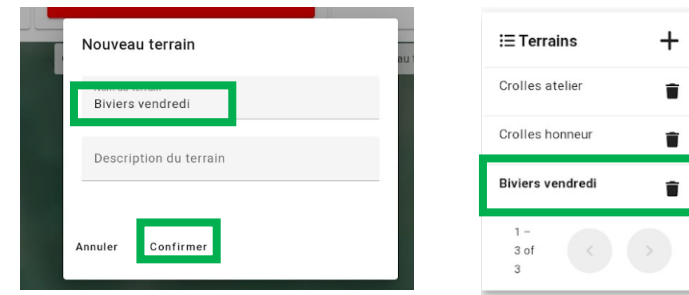
02 Druk op de :

Contrôle **Terrains** Paramètres

03 vervolgens op de “+” in het menu links van de interface



04 Voer de naam van de cursus in (bijv. “Biviers Vendredi”) en eventuele opmerkingen en druk vervolgens op bevestigen. De naam van de speelveld verschijnt in de lijst links. Om je strategie voor de dag te onthouden en/of door te geven, kun je een notitie maken op de beschrijvingsregel, bijvoorbeeld :
Robot snelheid... gemiddelde
Schijsnelheid.... 1300 tpm
En werk het bij aan het einde van elke missie voor overdracht.



05 Ga naar “Opdrachten”, navigeer naar het eerste punt dat je wilt en druk, eenmaal op zijn plaats, op dat groen knippert, waarna de puntaanmaak-indicator verschijnt. Herhaal deze handeling zo vaak als er punten zijn die de omtrek vormen van de missie die je wilt uitvoeren.



PLAN EEN MISSIE - 2

06 Zodra alle punten zijn ingevoerd, verschijnt de geometrische vorm van de missie in de vorm van een groene veelhoek.

1 - Klik op de groene swoosh om aan te geven dat je klaar bent met het definiëren van het bereik van je opdracht.

2 – Bepaal het beginpunt van de missie en ga naar het punt toe ⁰⁷

Ga naar de volgende pagina als je No Go zones wilt maken



PLAN EEN MISSIE– 2Bis

MET EEN NO GO ZONE

06

De interface biedt u de mogelijkheid om een uitsluitingszone te creëren (overbelaste zones, randen, bunkers. ...).

Als dit niet uw bedoeling is, valideer dan de perimeter van de missie en ga direct naar het volgende punt. 07

Als dit uw behoefte is, zult u op dezelfde manier als bij het creëren van een werkzone de X punten en X uitsluitingszones invullen.

Bijvoorbeeld :

Een driehoekige zone met 3 punten.

Een vierkante of rechthoekige zone met 4 punten.

Een parallelepipedum met X punten.

Zodra alle punten zijn ingevuld, verschijnt de geometrische vorm van de perimeter van de missie in de vorm van een ROOD polygoon.

Valideer deze zone(s) en ga naar het volgende punt



PLAN EEN MISSIE

VEREENVOUDIGDE
MODUS



2 – Met of zonder uitsluitingszone hervat bij stap:
bepaal het beginpunt van de missie

07

Onderaan het scherm verschijnt een schuifregelaar om de werkriching van Sportee te sturen: om de reis- en werktijd te optimaliseren, geef je zoveel mogelijk de voorkeur aan langere afstanden, terwijl je parallel blijft aan de perimetergrens om eraan te blijven “plakken”. Start vervolgens de navigatieberekening door op het rode pad te drukken

2- Geoptimaliseerde
navigatieberekening



1 - De schuifregelaar bepaalt
de richting van de navigatie

Tip: klik op de langste zijde van je
missiezone om deze zo evenwijdig
mogelijk aan de rand van de zone te
maken.

PLAN EEN MISSIE

VEREENVOUDIGDE
MODUS

08

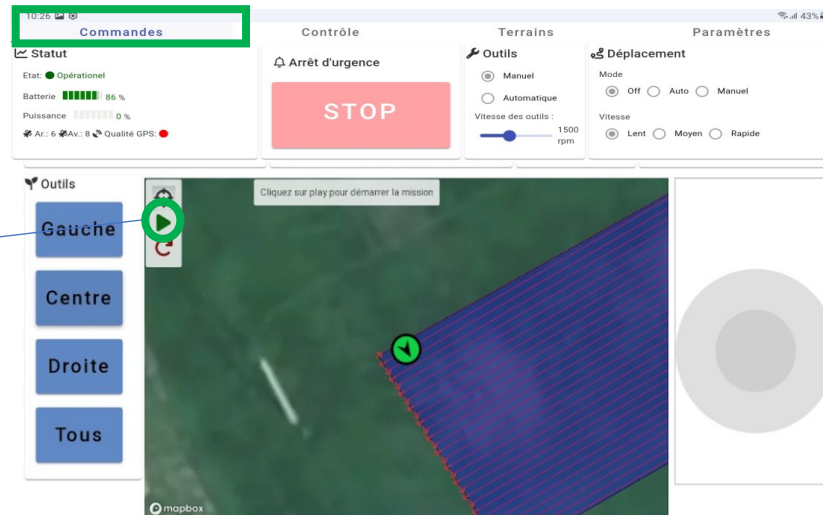
Controleer nog steeds in het menu "SPEELVEELD" of de robot zich in de missiezone bevindt. Verplaats hem daar zo nodig naartoe met het tablet in handmatige modus



Voorbeeld van de omtrek inclusief de berekening van de missiezone en zonder NOGO-ZONE

09

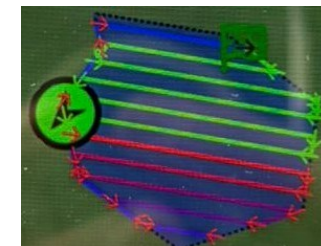
Zodra de Sportee in de missiezone is, ga je naar het menu "Opdrachten", ga je naar de automatische modus en klik je op de knipperende groene pijl om de missie te starten..



2- Start van de missie

Sportee kan ronde vormen aan
Foto genomen tijdens de missie die de voortgang van het werk laat zien

- De groene lijnen zijn die waaraan al is gewerkt
- De rode lijnen zijn die waaraan nog gewerkt moet worden



10

Sportee begint dan automatisch aan zijn missie door het eerste gedefinieerde punt te bereiken.

Onderbreking van missie

- Druk fysiek op de noodstopknop van de robot
 - Herstarten is dan alleen mogelijk door de positie van de noodstopknop fysiek te veranderen.
 - Sportee start opnieuw op vanaf hetzelfde punt waar het gestopt is (je moet op de Afspeelknop op het tablet drukken) en begint opnieuw vanaf het begin van de strook werk die is gestart maar niet is voltooid.
- Of druk op de rode STOP-knop op het tablet :
 - Als je op de Afspeelknop drukt, wordt de missie opnieuw gestart. Daarna verschijnt er een bericht met de vraag of je door wilt gaan met de missie.
- Of druk op de pauzeknop :
 - druk op de Afspeelknop om de missie te hervatten waar je gebleven was.

Wijziging van de missie

- Punten toevoegen aan of verwijderen uit de missie
 - Druk in het speelveldmenu het potlood naast de naam van het speelveld dat je wilt wijzigen.
 - Breng de gewenste wijzigingen aan en druk vervolgens op “bevestigen”.
- Bewegingsnelheid van de robot tijdens een missie :
 - Kan net als de andere parameters handmatig worden gewijzigd
- Schijfrotatiesnelheid :
 - Ga naar het menu “Instellingen” en verander de schuifregelaar “Schijfsnelheid”
 - Opmerking: de schijfsnelheid kan op elk moment worden gewijzigd.

Hervatting van de missie

1. Ga naar het menu “Speelveld” en kies het speelveld voor de missie in kwestie
2. Verplaats de robot naar het missiegebied met behulp van het tablet
3. Schakel over naar de automatische bewegingsmodus door de bewegingsnelheid van Sportee te kiezen
4. Start de missie door op de knop “Play” linksboven in beeld te drukken.

Een missie verwijderen

1. Ga naar het menu “Speelveld” en kies het speelveld voor de missie in kwestie
2. Druk op het prullenbakpictogram
3. Bevestig de verwijdering van het geselecteerde speelveld

Tips en trucs voor het oplossen van problemen

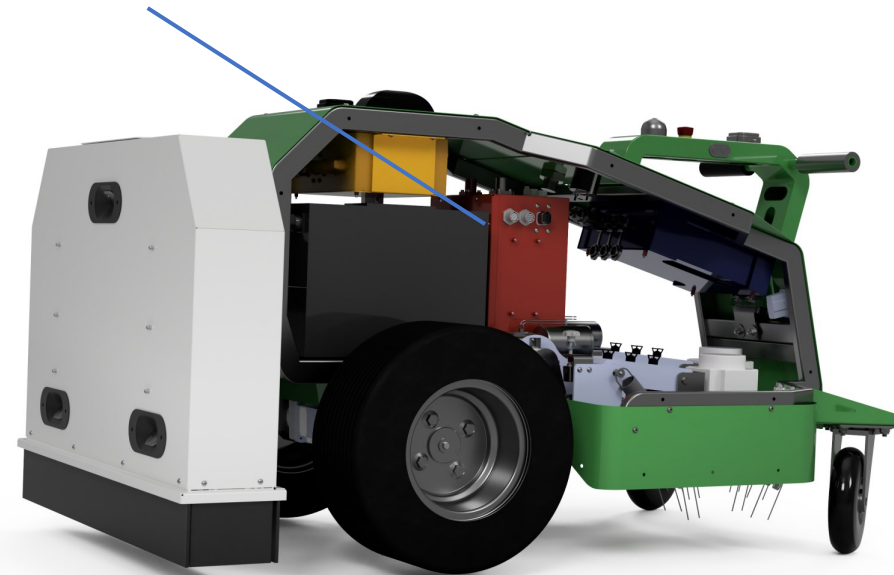
Volg in geval van een probleem de onderstaande instructies, waarin de oplossingen voor de meest waarschijnlijke storingen worden opgesomd.
Neem in alle andere gevallen contact op met uw distributeur of de supportafdeling op tech.support@icgreen.fr

Aan / Uit

Observatie : de frontzichtmodule verlicht blijft gedurende meer dan 30 seconden nadat de robot is uitgeschakeld

→ **Waarschijnlijke oorzaak**: het accumanagementcentrum is de uitschakelinformatie kwijtgeraakt..

Oplossing: Verwijder het linkerzijpaneel en druk op de resetknop in het midden achteraan de batterij. Hierdoor wordt de robot onmiddellijk uitgeschakeld.

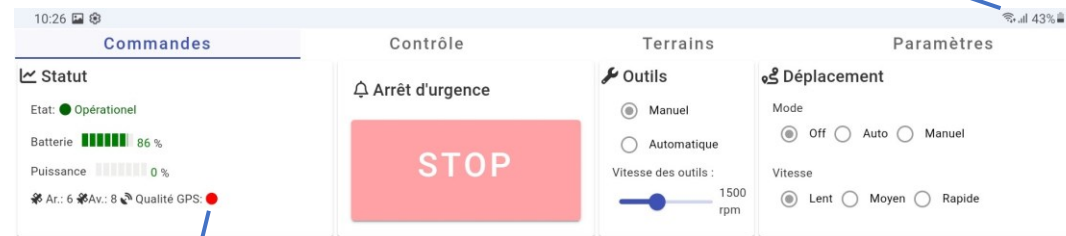


Aansluiting

Observatie: het WIFI-symbool van de tablet wordt niet weergegeven.

→ **Waarschijnlijke oorzaak :** netwerk in witte zone of instabiel

Oplossing : controleer de dekking van uw operator. NB: multi-operator serviceprovider aanbevolen door IC GREEN maakt automatisch verbinding met het beste signaal.



Observatie : de indicator voor de kwaliteit van de GPS-verbinding op het tablet rood blijft.

→ **Waarschijnlijke oorzaak :** GPS-dekking wordt bemoeilijkt door externe obstakels (bomen, een tribune of wolken...)

Oplossing : Controleer het aantal satellieten. 6 vooruit en 8 achteruit, zoals in het voorbeeld, is niet genoeg. Wacht een paar minuten om minstens > 20 en maximaal ~ 30 te bereiken. Verplaats de robot een paar meter om de verbinding te vergemakkelijken. Dit is vaak voldoende om buiten het afgedekte gebied weer een goed operationeel signaal te krijgen. Zodra de indicator groen is, kan de missie beginnen. Als de missie echter niet lijkt te werken, controleer dan op het tabblad 'Besturing' of de juiste RTK-operator is geselecteerd.

Als dit niet het geval is, ga dan naar het tabblad 'Instellingen' en wijzig om de juiste operator te valideren. Neem in laatste instantie contact op met het technische team

Verplaatsing

Observatie : Sportee start en stopt plotseling.

→ **Waarschijnlijke oorzaak** : De gevoeligheid van de joystick is hoog

Oplossing : Na verloop van tijd zul je leren om de manier waarop je duim de joystick bedient te moduleren. Merk op dat elke snelheid kan worden aangepast door de actie van de duim op de joystick soepel en progressief te regelen.

Observatie : Na een tijdje niet gebruikt te zijn, blijft Sportee ingeschakeld, tablet aangesloten, maar de robot reageert niet.

→ **Waarschijnlijke oorzaak** : Verlies van gegevensoverdracht tussen tablet en robot.

Oplossing : Schakel het tablet uit, daarna de robot en start ze opnieuw op.

Observatie : In de automatische modus Mission produceert de robot geen perfect rechte werklijnen.

→ **Waarschijnlijke oorzaak 1** : De grond kan erg oneffen zijn

→ **Oplossing** : Het speelveld nivelleren

→ **Waarschijnlijke oorzaak 2** : Het GPS-signaal is weggevallen of verslechterd.

→ **Oplossing** : Is het weer erg ongunstig (wolken, enz.) of is de omgeving gecompliceerd (hoge bomen, opstanden, enz.)? Ter informatie, de aanwezigheid van hoge bomen, tenzij je in een bos bent, kan ervoor zorgen dat je het RTK-contact een paar meter verliest, maar de robot kan zijn positie behouden en terugkeren naar zijn ideale route zonder dat je hiervan op de hoogte wordt gesteld.

→ **Waarschijnlijke oorzaak 3** : Onjuiste bandenspanningsbalans.

→ **Oplossing** : Controleer de voor- en achterwieldruk



Onkruidbestrijding



Observatie : onkruid wieden verwijderd te veel gras en te weinig onkruid.

→ **Waarschijnlijke oorzaak 1** : de scratchers vuil zijn, vol vilt of aarde en dode bladeren zitten.

Oplossing : ga verder met reinigen door de robot in de STOP-stand te zetten of door op de noodknop te drukken

→ **Waarschijnlijke oorzaak 2** : onjuiste combinatie van rijsnelheid, gereedschapssnelheid en instelling van de schijfhoogte.

Oplossing : voer voor elke nieuwe opdracht en elk nieuw speelveld werkproeven uit op een vrij deel van je gazon om een zo goed mogelijk idee te krijgen van de combinatie van alle meest effectieve parameters. De weersomstandigheden, de hoogte van het gazon, de soorten onkruid en het seizoen (lente, zomer, herfst) zijn allemaal factoren die het resultaat aanzienlijk kunnen beïnvloeden.

Observatie : Sportee beweegt correct maar de tools werken niet.

→ **Waarschijnlijke oorzaak** : de zichtmodule is verstopt met spatten of de elektronische kaarten werken niet goed.

Oplossing : schoonmaken

Als het probleem aanhoudt na het schoonmaken, neem dan contact op met Technische Ondersteuning, die een diagnose op afstand kan uitvoeren. Als er een fout wordt gedetecteerd, zullen zij je helpen deze ongewenste gebeurtenis zo snel mogelijk op te lossen, ofwel op afstand door de software te resetten, ofwel door je zo snel mogelijk een nieuw element te sturen in plaats van het defecte element.