

Kurzanleitung Kress

Rasenroboter

Für RTKn- und EyePilot-Modelle

Version 2.0 · Stand: 19. Mai 2026

Demmelhuber

Modellunterschied auf einen Blick

	RTKn-Modell	EyePilot-Modell
Erkennen am	RTK-Antennenkopf oben auf dem Mäher	Kamera vorn am Mäher
PIN-Code	AAAA	0000
Tasten	8 Tasten (4 mit Doppelbelegung Pfeil/Buchstabe)	3 Tasten (alle Doppelbelegung)
Befehle (START+OK, HAUS+OK)	identisch	identisch
Ausführungsdauer Befehl	ca. 15 Sek — nicht doppelt drücken!	

RTKn-Modelle gibt es in zwei Varianten: **KR1..** (privater Bereich) und **KR2..** (kommerzieller Bereich). EyePilot-Modelle beginnen mit **KR2...** Die Modellnummer allein ist daher nicht eindeutig — entscheidend ist: RTK-Antennenkopf oben (RTKn) oder Kamera vorn (EyePilot).

Die Bedienung ist sonst zu 95 % identisch.

Tasten am Mäher

RTKn — 8 Tasten (4 mit Doppelbelegung)

- Start
- Kurvenpfeil = zurück
- ↑ / A (PIN: **AAAA**)
- OK
- Haus
- ← / C
- ↓ / B
- → / D

EyePilot — 3 Tasten (alle Doppelbelegung)

- START / ↑
- HAUS / ↓
- OK

Zusätzlich bei **beiden Modellen**: An/Aus-Schalter und rote **STOP-Taste**.

Was kann die EyePilot-Kamera?

Die EyePilot-Modelle sind zusätzlich zum GPS mit einer Kamera ausgestattet. Daraus ergeben sich zwei wesentliche Vorteile:

1. Zentimetergenaue Positionsberechnung

Ausgehend vom GPS-Referenzpunkt erkennt die Kamera die tatsächliche Bewegung des Mähers (vorwärts, rückwärts, seitwärts) und nutzt sie zur Positionsberechnung. Ergebnis: deutlich präzisere Navigation als mit GPS allein.

2. Objekterkennung — schonen oder mähen

Die Kamera unterscheidet zwischen Objekten, die **geschont** werden sollen, und Flächen, die **gemäht** werden sollen:

Schonen

Tiere, Spielzeug, Nutzpflanzen, Bäume

Mähen

Gras, Unkraut

Stereo-Kamera — noch dichter am Hindernis

Größere EyePilot-Modelle sind mit einer **Stereo-Kamera** ausgestattet. Sie funktioniert wie das menschliche Auge: Entfernungen werden bereits **im Stand** zuverlässig erkannt — der Mäher muss sich dafür nicht erst bewegen.

Ergebnis: Der Mäher fährt **dichter an Hindernisse heran** und mäht Kanten an Bäumen, Beeten und Pflanzkübeln noch sauberer aus.

Hängende Äste werden erkannt — Mäher umfährt sie

Die Kamera erkennt **hängende Äste bis ca. 50 cm über dem Boden** als Hindernis und umfährt sie automatisch.

Wichtig für saubere Kanten: Damit der Mäher näher an den **Stamm bzw. das Zentrum der Pflanze** heranfahren kann, müssen die Äste entsprechend **zurückgeschnitten** sein. Andernfalls bleibt rund um Bäume und Sträucher ein größerer Bereich ungemäht.

Laufende Kantenkartierung — der Mäher wird mit jeder Fahrt besser

Bei **jedem Mähvorgang** vermisst die EyePilot-Kamera die **Außenkanten** der Mähfläche und die **Kanten der Sperrflächen** neu. Mit jeder Fahrt tastet sich der Mäher dabei **etwas weiter nach außen** an die kartierte Kante heran — die Fläche wird über mehrere Durchgänge zunehmend sauberer und vollständiger ausgemäht.

Auffällig bei den ersten Fahrten: An den Kanten **schwenkt der Mäher nach links und rechts**. So erfasst die Kamera die Umgebung möglichst vollständig. Das ist normales Verhalten der Vermessung — **kein Fehler**.

Aktueller Entwicklungsstand

Die Erkennung funktioniert prinzipiell bereits sehr gut. Bei der Feinunterscheidung zwischen einzelnen Pflanzen und verschiedenen Untergründen (z. B. beschädigte Grasnarbe, verdorrtes Gras) gibt es noch Optimierungspotenzial — daran wird aktuell gearbeitet.

- **Gepflegte Flächen:** bereits sehr gute Ergebnisse.
- **Neue Flächen / noch unregelmäßiger Bestand:** dauert etwas länger, bis das Bild gleichmäßig wird.

Die Software wird durch die gesammelten Erfahrungen und Daten kontinuierlich verbessert — Ihr Mäher wird mit der Zeit immer besser.

Wann ist der Mäher betriebsbereit?

Nach dem Einschalten braucht der Mäher 1–2 Min, bis er vollständig hochgefahren und mit dem RTK-/Mobilfunknetz verbunden ist. **Erst dann Befehle ausführen.**

RTKn

Rechte LED am **RTK-Antennenkopf** leuchtet dauerhaft **grün**.

EyePilot

Mobilfunksymbol oben links im Display leuchtet **dauerhaft**, im Display läuft „idle“ durch.

GPS-/RTK-Signal — wann wird es gebraucht?

Zum **Starten** benötigen beide Modelle direkt nach dem Verlassen der Ladestation ein gutes GPS-/RTK-Signal, um ihre Position zu bestimmen.

EyePilot

Ist die absolute Position im weltweiten Koordinatensystem einmal festgestellt, ist das Signal für den weiteren Mähvorgang **praktisch nicht mehr relevant** — die Kamera übernimmt die genaue Positionsbestimmung.

RTKn

Benötigt das GPS-/RTK-Signal **durchgehend**. Im Garten ist es in der Regel ausreichend vorhanden. Fehlt es an einer Stelle, versucht der Mäher bis zu **ca. 30 Sekunden** lang selbstständig, eine Position mit ausreichendem Signal zu finden.

Reaktivierung nach Störung

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

1. Foto machen & an Demmelhuber schicken



WhatsApp: 037207 99700

Direkter Link: wa.me/493720799700

QR-Code mit dem Smartphone scannen — öffnet WhatsApp direkt mit unserer Nummer.

Hinweis: Der Roboter ist nicht selbstlernend. Wir brauchen das Foto, um die Kartierung anzupassen und den Fehler zukünftig zu vermeiden.

2. Mäher befreien & aufstellen

- Nach ca. 20 Min schaltet sich der Mäher automatisch ab.
- Mäher in eine offene Stelle der Mähfläche stellen.
- Wenn aus: einschalten und PIN eingeben (**RTKn: AAAA / EyePilot: 0000**).
- **Warten, bis er vollständig betriebsbereit ist** (siehe Indikatoren oben).

3. Fehlermeldung zurücksetzen

- Mäher zeigt die letzte Fehlermeldung.
- **Nur wenn das Display dazu auffordert:** drücken.
- Wichtig: nur **einmal** drücken — und nur bei Aufforderung.

4. Arbeitsweise wählen

- **An gleicher Stelle weitermähen:** +
- **Heim fahren & nach Zeitplan weiter:** +
- **Manuelles Andocken:** siehe nächster Abschnitt

⚠ Achtung beim Mehrfachdruck:

- 2× + = zeitplanunabhängiges 24/7-Mähen (läuft bis Abschluss oder neuer Befehl)
- 3× + = Kantenschnitt für alle Zonen

Hinweis: Jeder Befehl dauert ca. 15 Sek — bitte abwarten, **nicht doppelt drücken**.

Manuelles Andocken an die Ladestation

RTKn

1. Mäher außerhalb der Ladestation einschalten.
 2. PIN **AAAA** eingeben, vollständig hochfahren lassen (LED am RTK-Kopf grün).
 3. Mäher **von hinten** in die Ladestation schieben.
 4. Sobald Strom über die Ladkontakte fließt, werden alle Fehlermeldungen automatisch zurückgesetzt.
- Mäher lädt voll und setzt den Mähplan automatisch fort.

EyePilot

1. Mäher einschalten und PIN **0000** eingeben.
2. Vollständig hochfahren lassen (Mobilfunksymbol leuchtet, „idle“ im Display).
3. Mäher **von vorn** an die Ladestation ansetzen und einschieben.

Empfehlung: Statt manuell andocken besser **HAUS** + **OK** drücken — der Mäher fährt selbstständig heim. Das ist sicherer und vermeidet Fehler beim Andockvorgang.

⚠ Großflächenmäher KR23X

Manuelles Andocken NICHT möglich! Die Ladespannung der Station ist so hoch, dass falsches Andocken zum Defekt führt.

Großflächenmäher müssen immer **selbstständig** zur Ladestation fahren. Sie identifizieren sich per Bluetooth — erst dann wird die Ladespannung freigeschaltet.

Mäher pausieren (um Rasenfläche zu nutzen)

1. Rote **STOP-Taste** drücken — Mäher hält an.
2. **HAUS** + **OK** drücken — Mäher fährt zur Ladestation.

→ Zur nächsten Startzeit im Zeitplan setzt der Mäher die Arbeit automatisch fort.

Zeitplan & Mähfrequenz

Zeitplan – wann darf gemäht werden?

Der Zeitplan gibt nur den **möglichen Zeitraum** frei — **nicht** die tatsächliche Mähdauer.

→ Sperren Sie im Zeitplan nur die Zeiten, in denen die Fläche anderweitig genutzt wird (Kinder, Veranstaltungen, Gäste).

Mähfrequenz – wie oft pro Zone?

Nach jedem abgeschlossenen Mähvorgang (inkl. Randschnitt) pausiert die Zone für die eingestellte Anzahl Tage.

Bedingung	Empfehlung
Standard	alle 3 Tage
Trockenes Wetter / wenig Wachstum	alle 7 Tage
Sehr starkes Wachstum	alle 2 Tage

⚠ **Bei mehreren Zonen:** Frequenz nicht zu kurz wählen. Sonst startet der Mäher täglich neu bei Zone 1 und erreicht Zone 4 oder 5 nie. Die Frequenz muss länger sein als die Zeit, die der Mäher realistisch für alle Zonen braucht (bei Regen oder Unterbrechungen entsprechend mehr).

i Hinweis EyePilot: Die Frequenz-Einstellung wird derzeit noch programmiert.

Randabstand — wie nah mäht der Mäher an die Kante?

Ein schmaler Streifen direkt an der Kante bleibt technisch bedingt stehen. Wie breit dieser ist, hängt vom Modell ab:

RTKn

- **Ebene Kanten** (z. B. flache Beeteinfassung, Wegplatten): werden **komplett überfahren** — hier bleibt nichts stehen.
- **Normale Kanten:** Randabstand ca. **30 cm**.
- **Stark verschattete Hausecken:** ca. **50 cm**.

EyePilot

- Modelle mit **Stereo-Kamera** fahren besonders dicht heran — Randabstand nur ca. **10 cm**.
- Modelle mit Mono-Kamera: ca. **30 cm**.

Hinweis: Die EyePilot-Kamera erkennt auch **Blätter und Äste** als Hindernis. An Hecken, Sträuchern und überhängendem Bewuchs hält der Mäher daher entsprechend mehr Abstand — für einen randnahen Schnitt den Bewuchs zurückschneiden.

Enge Passagen

Beide Modelle (RTKn und EyePilot) brauchen für eine sichere Durchfahrt nur **ca. 100 cm Breite**. Die Mäher sind dabei so **wendig**, dass sie selbst in solchen Engstellen noch vor **Gegenständen oder Tieren ausweichen** oder bei Bedarf **wenden** können.

Hinweis: Achten Sie darauf, dass **hereinwachsende Äste oder Pflanzen** die Passage nicht zusätzlich verengen — bei Bedarf zurückschneiden, damit die ca. 100 cm frei bleiben.

Intelligenter Kantenschnitt (EyePilot) — derzeit nicht nutzen

Die Funktion „Intelligenter Kantenschnitt“ (Mähroboter fährt so weit wie möglich über die kartierte Linie hinaus) wird aktuell noch programmiert.

Unsere Empfehlung: derzeit nicht aktivieren. Im jetzigen Entwicklungsstand kann der Mäher Nutzpflanzen beschädigen oder zu weit aus der Fläche fahren.

⚠ Absturzgefahr an Mauern und erhöhten Kanten!

Befindet sich in der Mähzone eine **Mauer, ein Hochbeet oder eine erhöhte Kante**, auf der der Mäher **oben entlangfährt**, darf der intelligente Kantenschnitt **niemals** aktiviert sein. Die Kamera erkennt den Absturz nach unten **nicht** — der Mäher kann über die Kante hinunterfahren.

⚠ **Versteckte Aktivierung beim Start über die RTK-App!**

Wird der Mäher über die **RTK-App** „gestartet“, ist der intelligente Kantenschnitt **automatisch aktiviert**. Das ist **nicht sichtbar** — der Mäher kann dadurch unbemerkt eine Mauer hinunterfahren.

Wenn ein manueller Start über die App nötig ist: Melden Sie sich **einmalig in der Kress Fleet App** an. Ihr Kundenkonto erhält dadurch automatisch erweiterte Rechte. In der Kress Fleet App lässt sich der intelligente Kantenschnitt beim Start dann gezielt **aktivieren bzw. deaktivieren**.

Wir informieren Sie, sobald die Funktion regulär freigegeben ist.

Häufige Fragen

Es regnet nicht mehr — der Mäher fährt trotzdem nicht (beide Modelle)

Im Mäher ist eine **Regenverzögerung** eingestellt. Diese Verzögerungszeit beginnt erst zu laufen, **nachdem der Regensensor vollständig abgetrocknet ist**. Erst nach Ablauf der Verzögerung nimmt der Mäher die Arbeit wieder auf.

→ Geduld — auch bei trockenem Wetter kann es noch eine Weile dauern, bis der Mäher startet.

Meldung „Kamerafehler“ bei Regen oder nassem Gras (EyePilot)

Bei Regen oder stark nassem Gras entstehen auf Halmen, Pfützen und feuchten Flächen **Spiegelungen und Reflexionen**, die die Kamera nicht zuverlässig auswerten kann. Wird die Bildinterpretation so schlecht, dass der Mäher seine Position nicht mehr eindeutig anhand der Kamera berechnen kann, meldet er **„Kamerafehler“**, unterbricht den Mähvorgang und fährt zur Ladestation zurück.

→ **Das ist kein Defekt an der Kamera** — viele Kunden vermuten zunächst einen Schaden. Zur nächsten regulären Startzeit im Zeitplan nimmt der Mäher seine Arbeit automatisch wieder auf.

Der Mäher mäht nicht, obwohl im Zeitplan eine Mähzeit eingetragen ist (RTKn)

Das ist richtig so — **kein Fehler**. Der RTKn-Mäher arbeitet jede Zone nur im Rhythmus der hinterlegten **Mähfrequenz** ab, **nicht** an jedem Tag, an dem der Zeitplan eine Mähzeit freigibt.

Beispiel: Eine Zone wird **Montag** fertig gemäht und hat die Frequenz **„alle 3 Tage“**. Dann wird diese Fläche **Dienstag und Mittwoch nicht** gemäht — frühestens wieder am **Donnerstag**.

→ **Merksatz:** Der Zeitplan gibt nur den *erlaubten Zeitraum* frei. Die **Frequenz** bestimmt, *wie oft* tatsächlich gemäht wird. (Siehe Abschnitt „Zeitplan & Mähfrequenz“.)

Der Mäher ist defekt — er mäht nachts, obwohl der Zeitplan nur bis 18:00 Uhr erlaubt (beide Modelle)

Kein Defekt. Im Arbeitsmodus *nach Zeitplan* würde der Mäher um 18:00 Uhr aufhören. Er wurde hier aber **manuell gestartet** — über den **Play-Button in der App** oder mit **2×** + am Gerät.

Einen manuell ausgelösten Befehl führt der Mäher so lange aus, bis er **einen neuen Befehl** erhält (per App oder am Gerät) **oder** eine **Startzeit aus dem Zeitplan** greift — auch dann, wenn die Arbeit zwischendurch z. B. durch **Regen unterbrochen** wurde.

→ **Lösung:** Mäher per + heimschicken — er startet zur nächsten Startzeit im Zeitplan automatisch.

Häufige Fehler bei RTKn — „Nicht erreichbare Ladestation“

Diese Fehlermeldung erscheint immer gleich, hat aber drei verschiedene Ursachen:

1. Mäher steht in der Ladestation und hat sich abgeschaltet

Ursache: Ladekontakte ohne Strom (Steckdose ausgesteckt oder Zeitschaltuhr).

Lösung: Die Ladestation muss permanent mit Strom versorgt sein.

2. Mäher steht vor der Ladestation und hat sich abgeschaltet

Ursache: Bei der 360°-Drehung wurde das Magnetband vom Sensor nicht erkannt.

Lösung: Eingewachsenes Magnetband leicht anheben, damit es wieder erkannt wird.

3. Mäher fährt beim Eindocken über die Ladestation hinaus

Ursache: Ladekontakte ohne Strom (siehe 1.).

Lösung: Dauerhafte Stromversorgung sicherstellen.



Service & Hotline

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

WhatsApp (z. B. Foto einer Störung): **037207 99700** • wa.me/493720799700

Telefon-Hotline: 037207 9970-200 • **E-Mail:** kress@demmelhuber.net

Öffnungszeiten: Mo–Fr 10:00–18:00 Uhr • Sa 9:00–13:00 Uhr