

Autoclip 528 S

Autoclip 530 SG

Autoclip 550 SG

EN - Operator's manual
FR - Manuel d'utilisation
DE - Gebruikershandleiding
IT - Manuale di istruzioni
NL - Gebruikershandleiding
SV - Bruksanvisning
DA - Brugsanvisning

STIGA



TABLE DES MATIÈRES

FR

Informations générales.....	2
But de ce manuel.....	2
Identification constructeur et appareillage.....	3
Informations sur la sécurité.....	3
Normes de sécurité.....	3
Équipements de sécurité.....	4
Signaux de sécurité.....	5
Informations techniques.....	6
Données techniques.....	6
Description générale appareillage.....	7
Organes principaux.....	8
Installation.....	9
Emballage et déemballage.....	9
Planification installation équipement.....	9
Définition parcours câble périmétral.....	11
Méthode de rentrée au poste de rechargement.....	11
Prédisposition de rentrée rapide du robot au poste de rechargement.....	12
Préparation et délimitation des aires de travail.....	13
Installation câble périmétral.....	17
Installation poste de rechargement et alimentateur.....	18
Réglages.....	20
Recommandations pour les réglages.....	20
Réglage hauteur de coupe.....	20
Utilisation et fonctionnement.....	21
Obligations pour l'utilisation.....	21
Description panneau de commandes et présentation des menus.....	21
Configuration initiale.....	23
Accès au menu.....	23
Configuration menu - modes de programmation.....	24
Mise en service – mode automatique.....	28
Arrêt en sécurité du robot.....	28
Retour automatique au poste de rechargement.....	28
Usage du robot dans des zones fermées non dotées de station de recharge.....	29
Affichage écran pendant phase de travail.....	30
Inactivité prolongée et remise en service.....	30
Recharge batteries pour inactivité prolongée.....	31
Conseils d'utilisation.....	31
Entretien ordinaire.....	32
Conseils d'entretien.....	32
Tableau des fréquences d'entretien programmé.....	32
Nettoyage robot.....	33
Recherche de pannes.....	34
Pannes, causes et remèdes.....	34
Remplacement des composants.....	37
Recommandations pour le remplacement des pièces.....	37
Remplacement batteries.....	37
Remplacement lame.....	37
Mise hors service du robot.....	38
Déclaration de conformité.....	39

Toute reproduction, même partielle, de ce document sans l'autorisation écrite du Fabricant est interdite. Le fabricant est engagé dans une politique d'amélioration constante de ses produits et se réserve donc le droit d'apporter des modifications à ce document sans obligation de préavis, sous réserve que cela n'entraîne pas de risques pour la sécurité. © 2008 - Auteur des textes, des illustrations et de la mise en page : Tipolito La Zecca. Les textes peuvent être reproduits, intégralement ou partiellement, sous réserve que le nom de leur auteur soit mentionné.

BUT DE CE MANUEL

FR

- Ce manuel, qui fait partie intégrante de la machine, a été réalisé par le Fabricant dans le but de fournir les informations nécessaires aux personnes qui sont autorisées à interagir avec elle tout au long de son existence.
- Afin d'adopter une bonne technique d'utilisation, les destinataires des informations devront les lire attentivement et les appliquer de façon rigoureuse.
- Ces informations sont fournies par le Fabricant dans sa langue d'origine (l'italien) et peuvent être traduites dans d'autres langues pour répondre aux exigences législatives et/ou commerciales.
- La lecture de ces informations permettra d'éviter de nuire à la santé et à la sécurité des personnes et de provoquer des préjudices économiques.
- Conserver ce Manuel pendant toute la durée de vie de la machine dans un endroit connu et facile d'accès afin de toujours l'avoir à sa disposition dès lors qu'il s'avère nécessaire de le consulter.
- Certaines informations et illustrations reportées dans ce Manuel pourraient ne pas correspondre parfaitement à la machine qui est entre vos mains, mais ceci ne porte aucunement atteinte à son fonctionnement.
- Le Fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications sans obligation de le communiquer au préalable.
- Pour mettre en exergue certaines parties du texte particulièrement importantes ou pour indiquer quelques prescriptions essentielles, des symboles ont été adoptés. En voici la signification :



Danger - Attention

Ce symbole signale des situations de grave danger qui, si elles sont négligées, peuvent nuire sérieusement à la santé et à la sécurité des personnes.



Précaution - Avertissement

Ce symbole signale qu'il est nécessaire d'adopter des comportements appropriés pour ne pas nuire à la santé et à la sécurité des personnes et ne pas provoquer de préjudices économiques.



Important

Ce symbole signale des informations techniques particulièrement importantes, à ne pas négliger.

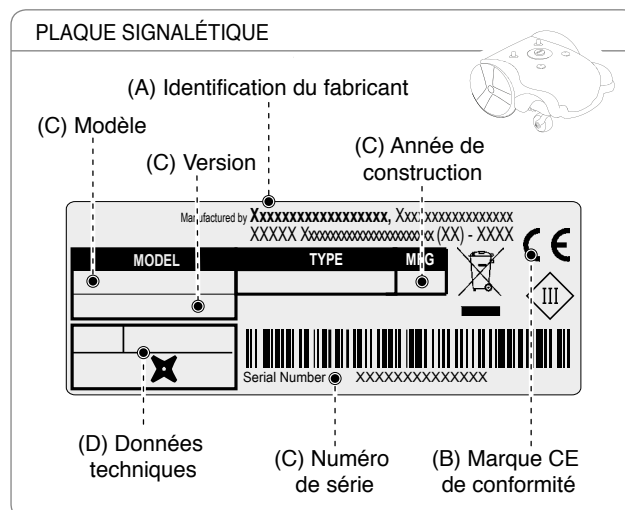
IDENTIFICATION CONSTRUCTEUR ET APPAREILLAGE

La plaque signalétique représentée est directement appliquée sur la machine. Elle reporte les références et toutes les indications indispensables à un fonctionnement sûr.

Pour toute exigence, s'adresser au Service d'Assistance du Fabricant ou à un des centres agréés.

Pour toute demande d'assistance technique, indiquer les données figurant sur la plaque signalétique, les heures approximatives d'utilisation et le type de défaut relevé.

- A. Identification Fabricant.
- B. Marque CE de conformité.
- C. Modèle et Version / numéro de série / année de construction.
- D. Données techniques : tension, courant, degré de protection, masse, largeur de coupe.



FR

INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

Le Constructeur a prêté une attention particulière aux aspects pouvant provoquer des risques à la sécurité et à la santé des personnes qui ont à faire avec l'appareillage. Le but de ces informations est celui de sensibiliser les utilisateurs à faire suffisamment attention pour prévenir tous les risques.



NORMES DE SÉCURITÉ

CE PRODUIT EST DOTÉ DE LAME ET CE N'EST PAS UN JOUET !

- Lire attentivement tout le manuel et bien le comprendre, notamment toutes les informations concernant la sécurité. Utiliser l'appareillage uniquement dans le but pour lequel il a été conçu par le Constructeur. Suivre scrupuleusement les instructions relatives au fonctionnement, à l'entretien et aux réparations.
- Durant le fonctionnement du robot, s'assurer que dans la zone opérationnelle il n'y a personne, surtout des enfants, personnes âgées ou handicapées et des animaux domestiques. Le cas échéant, il est conseillé de programmer l'activité du robot durant les heures où il n'y a personne dans cette zone. Surveiller l'appareil si l'on sait qu'il y a des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes à proximité. Si une personne ou un animal se trouve sur le parcours du robot, arrêter ce dernier immédiatement.
- Dans des zones opérationnelles adjacentes à des espaces publics ou privés non délimités par une clôture difficilement franchissable, surveiller l'appareil durant le fonctionnement.
- Ce robot n'est pas destiné à être utilisé par des enfants et des personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou dénuées d'expérience et/ou de connaissance nécessaire, à moins qu'ils ne soient surveillés par une personne responsable de leur sécurité ou aient reçu les instructions sur comment utiliser le dispositif. Les enfants doivent être surveillés pour s'assurer qu'ils ne jouent pas avec l'appareil.
- Ne pas permettre l'utilisation du robot à des personnes qui n'en connaissent pas le fonctionnement et le comportement.
- Les opérateurs qui effectuent les interventions d'entretien et de réparation doivent avoir une totale familiarité avec ses caractéristiques spécifiques et normes de sécurité. Avant d'utiliser le robot, lire attentivement le manuel de l'opérateur et s'assurer d'en avoir compris les instructions.
- Utiliser seulement des pièces détachées d'origine, ne pas modifier le design du robot, ne pas altérer, négliger, éliminer ou bypasser les dispositifs de sécurité installés. Le Constructeur décline toute responsabilité en cas d'utilisation de pièces détachées non d'origine. Le non-respect de ces conditions peut entraîner des problèmes graves pour la santé et la sécurité des personnes.

- Contrôler qu'il n'y ait pas de jouets, outils, branches, vêtements ou autres objets sur le gazon qui puissent endommager les lames. D'éventuels objets sur le gazon peuvent également endommager ou bloquer le robot.
- Ne jamais permettre de s'asseoir sur le robot. Ne jamais soulever le robot pour inspecter la lame ou pour le transporter quand il est allumé. Ne pas introduire les mains et les pieds sous l'appareillage quand il est allumé.
- Ne pas utiliser le robot quand un arroseur est en fonction. Dans ce cas, programmer le robot et l'arroseur de manière à ce qu'ils ne fonctionnent pas simultanément. Ne pas laver le robot avec des jets d'eau à haute pression et ne pas le plonger, partiellement ou complètement, dans de l'eau, car il n'est pas étanche.
- Débrancher l'alimentation électrique et actionner le dispositif de sécurité avant d'effectuer toute intervention de réglage ou d'entretien pouvant être effectuée par l'utilisateur. Utiliser les protections individuelles prévues par le Constructeur, en particulier, lorsque l'on intervient dans la lame, utiliser les gants de protection.
- Le nettoyage et l'entretien destinés à être exécutés par l'utilisateur ne doivent pas être effectués par des enfants sans surveillance.
- Ne pas utiliser le robot avec la lame de coupe endommagée. La lame de coupe doit être remplacée.
- Ne pas utiliser le robot avec les parties externes endommagées. En cas de dommages mécaniques à celles-ci, il faut les remplacer.
- Ne pas utiliser le robot avec le câble d'alimentation du transformateur endommagé. Un câble endommagé peut porter au contact avec des parties sous tension. Le câble doit être remplacé par le Constructeur ou par son service d'assistance ou par une personne avec une qualification similaire, de sorte à prévenir tout risque.
- Durant l'utilisation, en cas d'endommagement du câble d'alimentation, appuyer sur la touche « STOP » pour arrêter le robot et débrancher la fiche d'alimentation de la prise électrique.
- Contrôler visuellement le robot à des intervalles réguliers pour s'assurer que la lame, les vis de montage et le mécanisme de coupe ne soient pas usés ou endommagés. S'assurer que tous les écrous, les boulons et les vis sont serrés pour garantir le bon fonctionnement du robot.
- Durant l'utilisation, en cas de vibration anormale du robot, appuyer sur la touche « STOP » pour l'arrêter et débrancher la fiche d'alimentation de la prise électrique.
- Il est absolument interdit d'utiliser et de recharger le robot dans des milieux explosifs et dans des milieux inflammables.
- Utiliser seulement le chargeur de batterie et l'alimentateur fourni par le fournisseur. Une utilisation inappropriée peut causer des secousses électriques, une surchauffe ou perte de liquides corrosifs de la batterie. En cas de sortie de liquide, la batterie doit être lavée avec de l'eau/agent neutralisant, en cas de contact avec les yeux, consulter un médecin.

ÉQUIPEMENTS DE SÉCURITÉ

1. Pare-chocs

En cas de choc avec un objet solide d'une hauteur supérieure à 10 cm (3.94 "), le capteur de choc s'active, le robot bloque le mouvement dans cette direction et revient en arrière pour éviter l'obstacle.

2. Inclinomètre

Si le robot travaille sur une surface inclinée hors des spécifications techniques ou qu'il capote, le robot arrête la lame de coupe.

3. Interrupteur d'arrêt d'urgence

Placé sur la partie supérieure de la tondeuse-robot avec l'inscription « STOP » écrite en plus gros par rapport aux autres commandes présentes sur le bloc de touches numériques. Si on appuie sur ce bouton pendant le fonctionnement, la tondeuse-robot s'arrêtera aussitôt et la lame se bloquera.

4. Protection contre la surintensité de courant

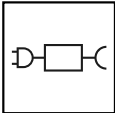
Chacun des moteurs (lame et roues) est contrôlé en permanence pendant le fonctionnement dans toutes les situations susceptibles d'entraîner une surchauffe. En cas de surintensité de courant dans le moteur-roues, le robot effectue des tentatives dans le sens opposé. Si la surintensité de courant persiste, le robot s'arrête pour signaler l'erreur. Si la surintensité de courant se présente dans le moteur de la lame de coupe, il y a deux champs d'intervention. Si les paramètres sont compris dans le premier champ, le robot effectuera des manœuvres pour débloquer la lame de coupe. Si la surintensité de courant est en dessous du

champ de protection, le robot s'arrêtera en signalant l'erreur moteur.

5. Capteur absence de signal

En cas d'absence du signal, le robot s'arrête automatiquement.

SIGNAUX DE SÉCURITÉ

	Lire attentivement les instructions d'emploi et bien en comprendre la signification avant d'utiliser la machine.		Garder les distances de sécurité avec la machine durant son fonctionnement. Pendant le fonctionnement du robot vérifier l'absence de personnes (notamment enfants, personnes âgées ou invalides) et d'animaux domestiques dans la zone de travail. Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à distance de sécurité avec la machine lorsque celle-ci est en marche. Pour éviter ce risque, on conseille de programmer l'activité productive du robot à des heures appropriées.
	Ne pas toucher la lame rotative, ne pas introduire les mains et les pieds sous la machine lorsqu'elle est en marche. Attendre l'arrêt complet de la lame et des parties rotatives avant d'y accéder.		Attention ! Ne pas nettoyer ou laver la machine avec des jets d'eau. Pendant le fonctionnement du robot vérifier l'absence de personnes (notamment enfants, personnes âgées ou invalides) et d'animaux domestiques dans la zone de travail. Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à distance de sécurité avec la machine lorsque celle-ci est en marche. Pour éviter ce risque, on conseille de programmer l'activité productive du robot à des heures appropriées.
	Ne pas monter sur la machine.		Utiliser le robot uniquement avec les modèles d'alimentateurs indiqués dans les « Données techniques » du chapitre « Informations techniques ».
	Actionner le dispositif de sécurité avant de travailler sur la machine ou de la soulever.		

FR

DONNÉES TECHNIQUES
FR

Description		Modèle		
		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG	Autoclip 550 SG
		7250DE0	7250EL0	8250ES0
Surface maximum pouvant être rasée				
Capacité de travail (-20%(*))	m2 (sq ')	2600 (27976')	3200 (34432 ')	5000 (53800 ')
Caractéristiques				
Dimensions (B x A x P)	mm	890x440x700		
Poids robot batterie y compris	kg	15,3		16,2
Hauteur coupe (Min-Max)	mm (")	25-70 (0,99 - 2,76 ")		
Diamètre lame	mm (")	290 (11,42 ")		
Moteurs		sans charbons		
Vitesse lame de coupe	RPM	3000 Maintien		
Vitesse de mouvement	Mètres / Minute	30 (98.43 ')		
Pente maximum gérée et recommandée (*)	%	45% admissible, en fonction des conditions du gazon et des accessoires installés. 35% maximum gérée et recommandée. Dans des conditions régulières du gazon. 20% à proximité du bord extérieur ou du câble périmétral.		
Température d'exercice ambiante	Max °C	ROBOT : -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) POSTE DE RECHARGEMENT : -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) CHARGEUR DE BATTERIE : -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)		
Niveau de puissance sonore mesurée	dB(A)	66		
Degré de protection à l'eau	IP	IP44		
Caractéristiques électriques				
Alimentateur (pour batterie au lithium)		Mean Well ELG-150-30ZCTE Entrée : 100 - 240 V~; 2 A; 50/60 Hz; Classe 1 Sortie : 29.4 V ===; 5.0 A	Mean Well PB-360P-24KF Entrée : 100-120 V~; 7 A; 200-240 V~; 3 A; 50/60Hz; Classe 1 Sortie : 29.4 V ===; 12.5 A	
Type d'accumulateurs et de recharge				
Batterie Rechargeable Lithium-ion (tension nominale)		25.9V 1x7.5Ah		25.9V 2x7.5Ah
Chargeur de batterie		29.4 Vcc - 5.0 A		29,4 Vcc - 12.5 A
Durée moyenne de la recharge	hh:mm	2:30		3:00
Durée moyenne de travail après un cycle complet de recharge (*)	hh:mm	3:30		7:00

(*) En fonction des conditions du gazon, du manteau d'herbe et de la complexité de la zone de coupe.

équipements/accessoires/fonctionnalités			
Zones gérées y compris la principale		8	
Capteur pluie		de série	
Mode ECO Autoprogrammation (breveté)		de série	
Module Connect (GPS, GPRS)		non disponible	de série
Méthode de rentrée au poste de rechargement		« V-Meter » - « Par le câble »	
Longueur maximum câble périmétral (indicative, calculée sur la base d'un périmètre régulier)	m (')	1000 (3280 ')	

(*) En fonction des conditions du gazon, du manteau d'herbe et de la complexité de la zone de coupe.

DESCRIPTION GÉNÉRALE APPAREILLAGE

L'appareil est un robot conçu et construit pour tondre automatiquement l'herbe de jardins ou pelouses d'habitations à n'importe quelle heure du jour et de la nuit. Il est petit, compact, silencieux et facile à transporter.

En fonction des différentes caractéristiques de la surface à tondre, le robot peut être programmé de façon à travailler sur plusieurs aires : une aire principale et plusieurs aires secondaires (en fonction des spécificités de chaque modèle).

Lorsqu'il est en marche, le robot effectue la tonte de l'aire délimitée par le câble périmétral.

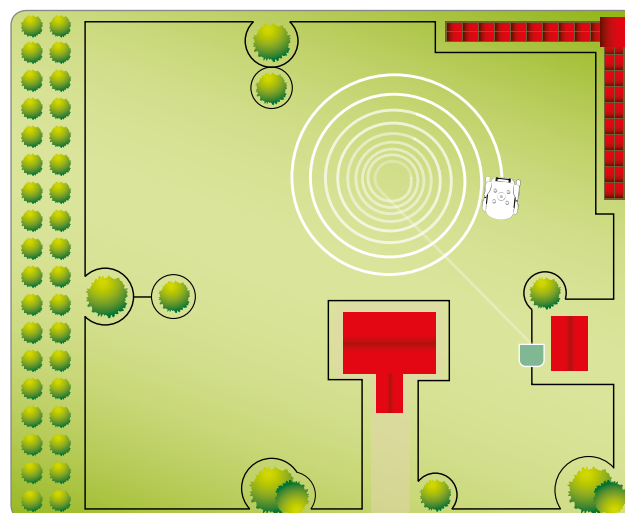
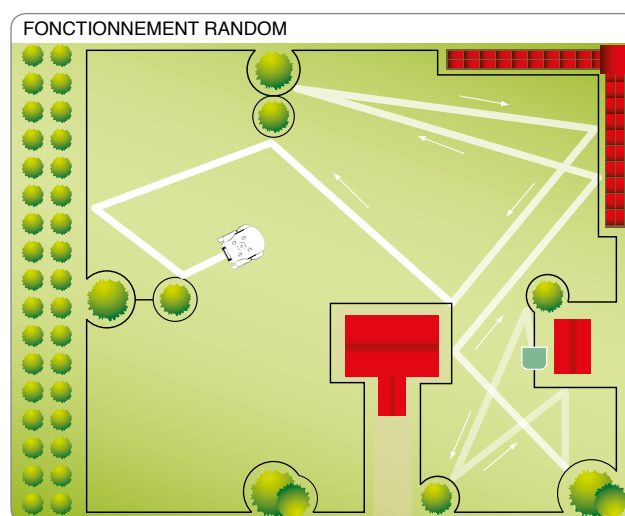
Lorsque le robot relève le câble périmétral ou rencontre un obstacle, il change casuellement de trajectoire et repart dans la nouvelle direction. Le robot ne dépasse pas le fil de délimitation du périmètre pour une distance supérieure à la moitié de sa longueur.

En fonction du principe de fonctionnement random, le robot effectue la tonte automatique et complète de la pelouse délimitée (voir figure).

Le robot est en mesure de reconnaître la présence d'herbe plus haute et/ou plus touffue dans une zone du jardin et d'actionner automatiquement, s'il le juge nécessaire, le mouvement à spirale pour une finition de coupe parfaite de la pelouse. Le mouvement à spirale peut être également actionné par l'opérateur à l'aide de la commande "ENTER" pendant que le robot est en train de tondre.

La surface de pelouse que le robot peut tondre dépend d'une série de facteurs :

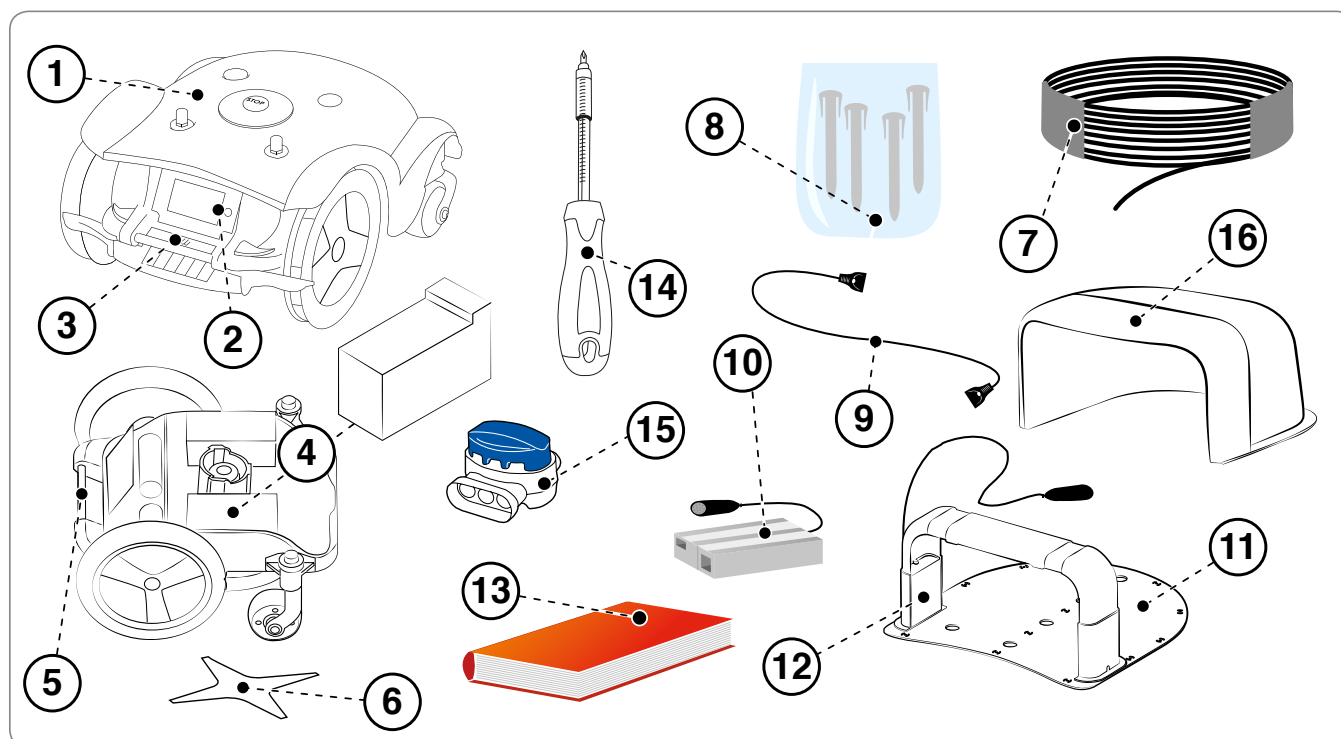
- modèle du robot et batteries installées ;
- caractéristiques de l'aire (périmètres irréguliers, surface non uniforme, fractionnement de l'aire, etc.) ;
- caractéristiques de la pelouse (type et hauteur de l'herbe, humidité, etc.) ;
- conditions de la lame (avec aiguisage plus efficace, sans résidus ni incrustations, etc.).



ORGANES PRINCIPAUX

FR

MODÈLE		Autoclip 528 S	Autoclip 530 SG	Autoclip 550 SG
		7250DE0	7250EL0	8250ES0
Version		A	B	B
①	Robot	✓	✓	✓
②	Clavier commandes	✓	✓	✓
③	Capteur pluie	✓	✓	✓
④	Batterie	✓	✓	✓
⑤	Manche	✓	✓	✓
⑥	Lame de coupe	✓	✓	✓
⑦	Écheveau câble périmétral	0	0	0
⑧	Clous	20	20	20
⑨	Câble d'alimentation pour l'alimentateur	✓	✓	✓
⑩	Alimentateur	✓	✓	✓
⑪	Poste de rechargement	✓	✓	✓
⑫	Transmetteur	✓	✓	✓
⑬	Manuel d'emploi	✓	✓	✓
⑭	Clef pour le réglage de la hauteur de coupe	✓	✓	✓
⑮	Joint pour fil de délimitation du périmètre	-	-	-
⑯	Toiture station de recharge	-	✓	✓



L'appareil est livré opportunément emballé. Lors de son déemballage, le sortir avec précaution et vérifier l'intégrité des pièces le composant.



Précaution - Avertissement

Garder les pellicules en plastique et les récipients en plastique hors de portée des bébés et des enfants en bas âge : danger d'étouffement!



Important

Conserver le matériel d'emballage pour toute utilisation future.

PLANIFICATION INSTALLATION ÉQUIPEMENT

L'installation du robot ne comporte pas d'opérations difficiles à exécuter mais demande un minimum de planification préliminaire de façon à définir la zone la mieux indiquée pour installer le poste de rechargement, l'alimentateur et pour tracer le parcours du câble périmétral.

- Le poste de rechargement doit être positionné au bord de la pelouse, de préférence dans l'aire la plus grande et à partir de laquelle d'autres zones de pelouse seraient plus faciles d'accès. L'aire où est installé le poste de rechargement sera ci-après définie « Zone Principale ».



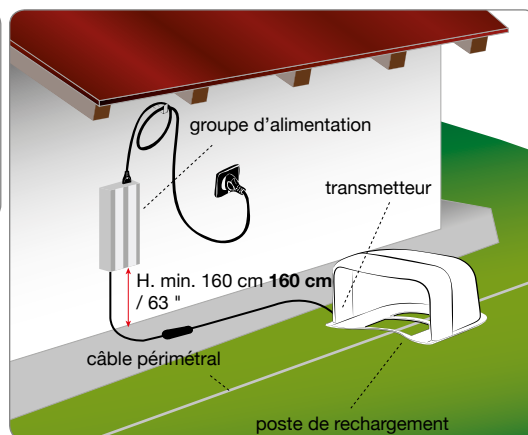
Précaution - Avertissement

Positionner l'alimentateur dans une zone à laquelle les enfants ne peuvent pas avoir accès. Par exemple, à une hauteur supérieure à 160 cm (63 ").



Précaution - Avertissement

Faire en sorte que l'accès à l'alimentateur ne soit permis qu'aux personnes autorisées.



Précaution - Avertissement

Afin de pouvoir effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'à proximité de la zone d'installation, il y ait une prise de courant. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière. Pour opérer en toute sécurité, l'installation électrique à laquelle est branché l'alimentateur doit être équipée d'un système de mise à la terre fonctionnant correctement. Le circuit fourni doit être protégé par un interrupteur différentiel (DDR) avec un courant d'activation non supérieur à 30 mA.



Important

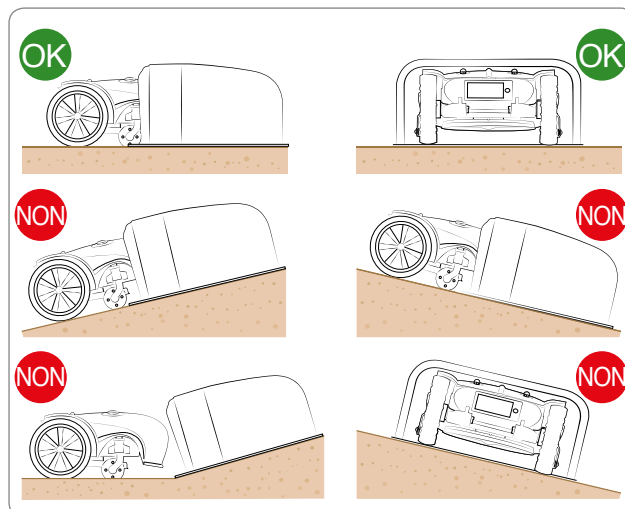
Il est conseillé d'installer le groupe dans une armoire à équipements électriques (pour intérieur ou extérieur) équipée d'une fermeture à clef et bien aérée pour maintenir une bonne circulation de l'air.

- À la fin de chaque cycle de travail, le robot doit pouvoir facilement trouver son poste de rechargement qui sera le point de départ pour un nouveau cycle de travail et pour atteindre éventuellement d'autres zones de travail, ci-après définies « Aires Secondaires ».
- Positionner le poste de rechargement en respectant les règles suivantes :
 - zone plate ;
 - terrain compact et stable, en mesure de garantir un bon drainage ;
 - de préférence dans la zone la plus grande de la pelouse ;
 - vérifier que les asperseurs éventuellement présents ne dirigent pas leur jet d'eau à l'intérieur du poste de rechargement ;
 - l'entrée du poste de rechargement doit être positionnée comme dans la figure pour permettre au robot d'y rentrer en suivant le câble périmétral dans le sens des aiguilles d'une montre ;
 - avant le poste de rechargement, il doit y avoir 200 cm (78,74 ") rectilignes ;
 - éventuels bords ou barres en métal de séparation du gazon à proximité de la base peuvent créer des interférences au signal. Positionner la base d'un autre côté du jardin ou éloigner la base du bord de séparation. Pour plus d'informations, s'adresser au Service Après-vente du Fabricant ou à l'un des centres agréés.

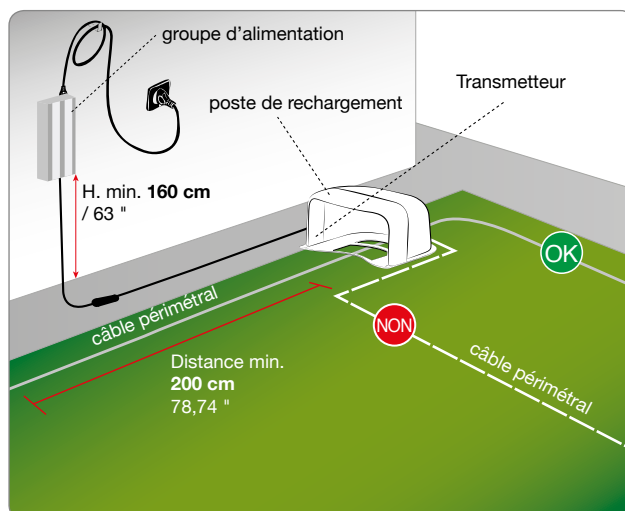
- Le poste de rechargement doit être bien fixé au sol. Pour empêcher qu'une marche d'entrée ne se forme au poste de rechargement, positionner si nécessaire à son entrée un petit tapis d'herbe artificielle pour compenser la marche. Autrement, enlever une partie de la pelouse et installer le poste de rechargement au ras de l'herbe.
- Le poste de rechargement est relié à l'alimentateur par un cordon qui doit s'éloigner du poste de rechargement par le côté extérieur de l'aire de coupe.

- Positionner l'alimentateur en respectant les règles suivantes :

- dans une zone aérée, à l'abri des agents atmosphériques et de la lumière directe du soleil ;
- de préférence à l'intérieur de l'habitation, d'un garage ou d'une remise ;
- s'il est placé en extérieur, il ne doit jamais être directement exposé au soleil et à l'eau : il est donc nécessaire de le protéger à l'intérieur d'une boîte correctement aérée. Ne jamais le positionner en contact direct avec le sol ou des endroits humides ;
- le positionner à l'extérieur de la pelouse et non à l'intérieur ;
- étendre le cordon en plus qui va du poste de rechargement à l'alimentateur. Ne pas raccourcir ni allonger le cordon.

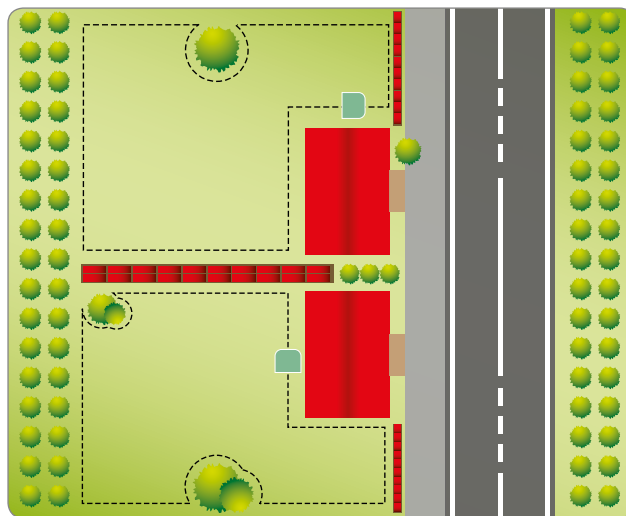


- La portion de câble en entrée doit être rectiligne et perpendiculairement alignée au poste de rechargement sur au moins 200 cm (78,74 ") et la portion en sortie doit s'éloigner du poste de rechargement ; ceci permettra au robot d'entrer correctement.



En cas d'installation du robot près d'une zone où est installé un autre robot (identique ou d'un autre producteur), il faudra effectuer, lors de l'installation, une modification au transmetteur et récepteur du robot de sorte que les fréquences des deux robots ne se dérangent pas réciproquement.

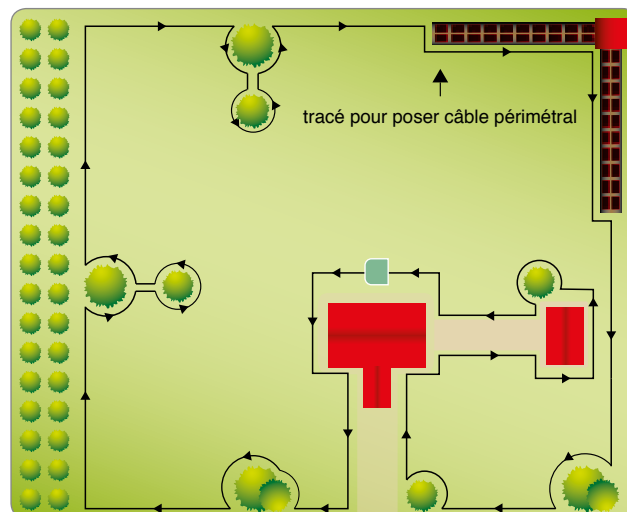
Dans ce cas, contacter le centre d'assistance le plus proche.



DÉFINITION PARCOURS CÂBLE PÉRIMÉTRAL

Avant de procéder à l'installation du câble périmétral, il est nécessaire de vérifier toute la surface de la pelouse. Évaluer toute modification à apporter à la pelouse ou toute mesure à prendre pendant la pose du câble périmétral pour le bon fonctionnement du robot.

1. Évaluer quelle méthode de rentrée au poste de rechargement il est préférable d'utiliser selon les indications décrites au chapitre « MÉTHODE DE RENTRÉE AU POSTE DE RECHARGEMENT ».
2. Évaluer l'endroit particulier où il serait nécessaire de positionner le câble périmétral selon les indications décrites au chapitre « PRÉDISPOSITION DE RENTRÉE RAPIDE DU ROBOT AU POSTE DE RECHARGEMENT ».
3. Préparation et délimitation aires de travail.
4. Installation câble périmétral.
5. Installation poste de rechargement et alimentateur. Lors de la pose du câble périmétral, respecter le sens d'installation (sens des aiguilles d'une montre) et de rotation autour des plates-bandes (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre). Voir figure.

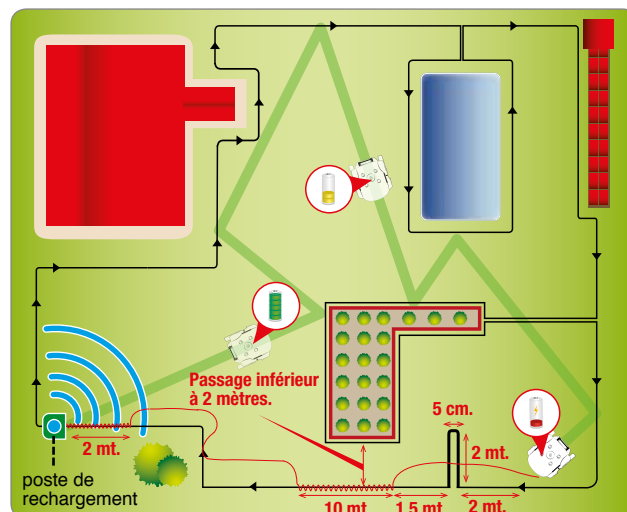


MÉTHODE DE RENTRÉE AU POSTE DE RECHARGEMENT

Le robot peut rentrer au poste de rechargement selon deux méthodes différentes, en fonction de la configuration du menu utilisateur sous l'entrée « Configurations » - « Rentrée à la Base ». Utiliser la méthode « Par le câble » uniquement au cas où il y aurait beaucoup d'obstacles dans le jardin et à proximité du câble périmétral (inférieur à 2 mètres). Dans tous les autres cas, il est préférable d'utiliser la méthode « V-Meter » pour une rentrée plus rapide au poste de rechargement.

« **Par le câble** ». Cette méthode de rentrée au poste de rechargement signale au robot qu'il faut qu'il suive le câble périmétral en positionnant ses roues à cheval sur le câble en question. Si cette méthode est activée, il n'est pas nécessaire de prédisposer le (« Rappel sur le câble ») ainsi qu'il est décrit ci-après.

« **V-Meter** ». En configurant cette méthode de rentrée au poste de rechargement, le robot longera le câble périmétral à une distance indicative qui va de quelques cm à 1 mètre (3.2 ') en allant le toucher de temps à autre, surtout dans les points non rectilignes, jusqu'à ce qu'il reconnaisse le signal émis par la station de recharge pour se diriger sur le fil et entrer correctement dans la station de recharge.



S'il y a des passages étroits ou une flèche pour le retour rapide à la station de recharge, il faut positionner le fil avec une forme particulière, nommée « Rappel sur le fil ».

Dès qu'il reconnaît un « Rappel », le robot suivra le câble périmétral à vitesse réduite et avec plus de précision sur une distance d'environ 10 mètres (33 '), pour revenir ensuite à la modalité de rentrée à la base « V-Meter » s'il n'a pas rencontré le poste de rechargement ou la rentrée rapide.

Suivre les règles suivantes pour l'installation du « Rappel » :

- le « Rappel » est un tronçon de câble qui s'étend dans le jardin sur 2 mètres (6,6 ') et sur une distance d'un câble à l'autre de 5 cm (1,96 ") ;
- le « Rappel » doit être positionné dans la portion qui précède les passages étroits inférieurs à 2 mètres (6,6 ") ;
- le « Rappel » doit être positionné dans la portion qui précède les « Rentrées Rapides ».

NB : Si le robot ne parvient pas à rencontrer le poste de rechargement en un certain laps de temps, il suivra le câble périmétral en modalité « Par le câble ».

PRÉDISPOSITION DE RENTRÉE RAPIDE DU ROBOT AU POSTE DE RECHARGEMENT

La rentrée rapide est une pose particulière du câble périmétral qui permet au robot de réduire le trajet de rentrée au poste de rechargement. Utiliser cette pose particulière du câble périmétral uniquement dans les jardins où la rentrée rapide entraîne une réduction effective du trajet et lorsque la longueur du périmètre est indicativement supérieure à 200 mètres.

FR

Pour installer la rentrée rapide, positionner le câble périmétral sur le terrain de façon à former un triangle ayant un côté de **50 cm** (19,7 ") et les deux côtés de câble périmétral de **40 cm** (15,75 ") – voir figure.

En rentrant au poste de rechargement, avec les roues à cheval sur le câble, et lorsqu'il intercepte cette forme triangulaire particulière, le robot interrompt sa marche, se tourne approximativement de 90° vers l'intérieur du jardin et reprend sa marche dans la nouvelle direction jusqu'à ce qu'il rencontre le câble périmétral du côté opposé.

Configurer la rentrée rapide en un point qui serait précédé d'au moins **200 cm** (78,74 ") de câble rectiligne et qui serait suivi d'au moins **150 cm** (59,05 ") de câble rectiligne.

La configuration ne doit pas être effectuée le long de la portion rectiligne qui précède immédiatement le poste de rechargement ou à proximité d'obstacles. Vérifier l'absence d'obstacles le long de la trajectoire de rentrée rapide qui pourraient empêcher la rentrée rapide.

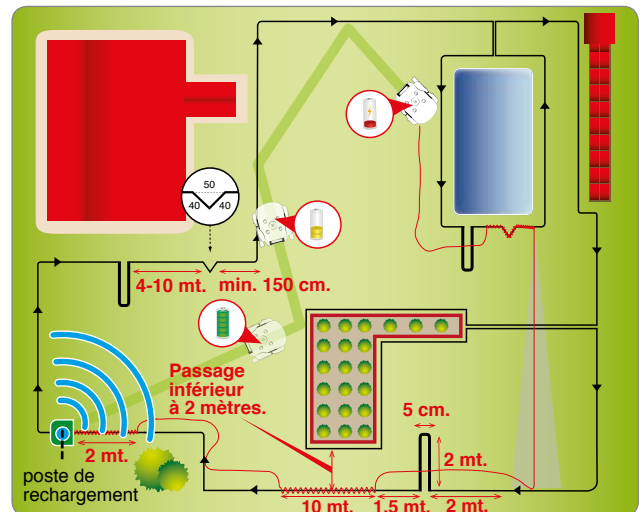
La configuration ne doit pas être effectuée sur des pentes excessives pour que le robot puisse la reconnaître aisément. La pente maximale dépend beaucoup des conditions du terrain. À titre indicatif, il est opportun de rester en dessous de 20 %.



Important

La configuration de rentrée rapide positionnée sur un point non correct pourrait ne pas permettre au robot de rentrer rapidement au poste de rechargement. Lorsque le robot parcourt le périmètre pour atteindre une aire secondaire, il ne relève pas la configuration de rentrée rapide.

L'illustration fournit quelques indications utiles pour installer correctement la configuration de rentrée rapide.



Préparation de la pelouse à tondre

1. Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme et sans trous, cailloux ou autres obstacles. Si tel n'est pas le cas, effectuer les opérations d'assainissement qui s'imposent. S'il n'est pas possible d'éliminer certains obstacles, il est nécessaire de délimiter convenablement les zones concernées à l'aide du câble périmétral.
2. Le robot peut tondre des surfaces à l'intérieur de la zone de travail ayant une pente maximum de 45% (45 cm par mètre de longueur) en cas de gazon régulier, sec ou les roues ne risquent pas de glisser et en fonction des accessoires installés. Dans d'autres cas il est nécessaire de respecter la pente de 35%.

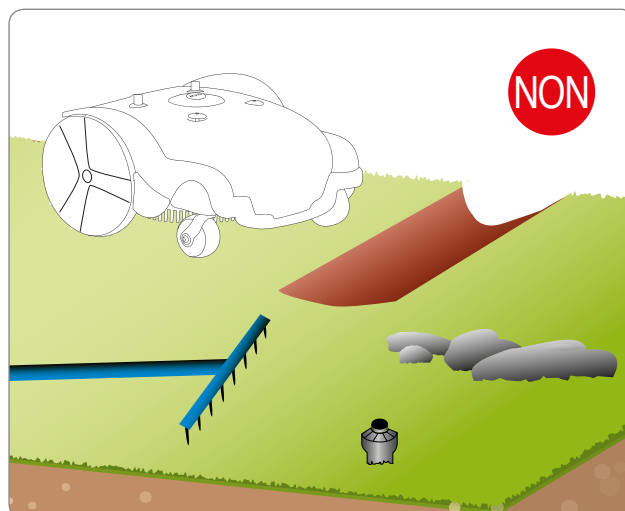
Le câble périmétral doit être posé au sol sur une pente non supérieure à 20% (20 cm par mètre de longueur). On doit tenir au compte que le robot a besoin d'une meilleure adhérence pendant le retour à la station de rechargement. Il est donc nécessaire de vérifier attentivement l'état du sol et respecter les limites.

Si le câble périmétral est posé sur une pente supérieure à 20%, le robot peut décider de s'écarter du câble pour marcher plus aisément, n'étant pas en mesure de dépasser des passages étroits ou de relever la configuration de la rentrée rapide.

La pente ne doit pas augmenter au moins 35cm à l'intérieur et à l'extérieur du câble périmétral.

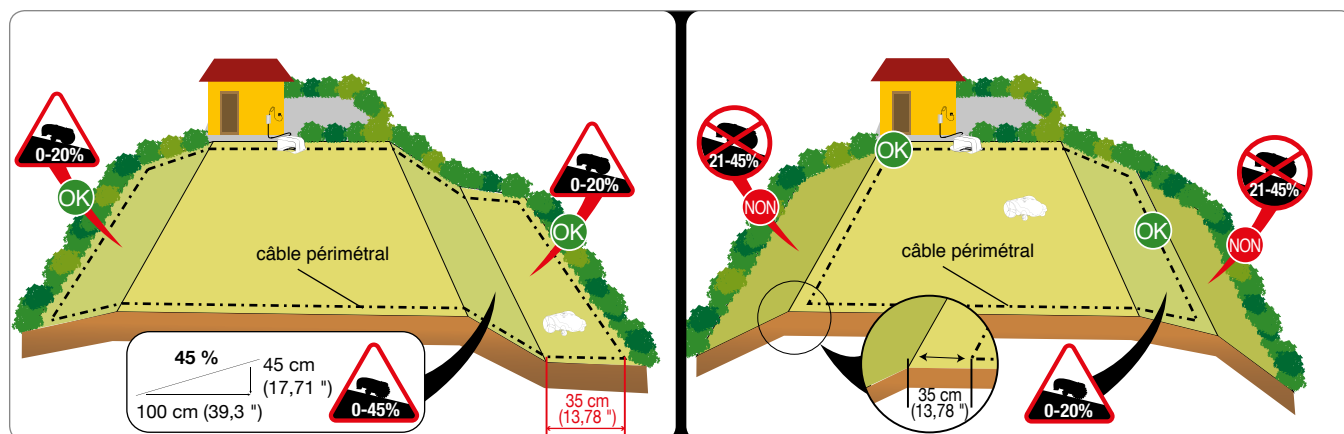
Si les instructions ne sont pas respectées, lors d'un travail normal dans des zones inclinées, lorsque le robot relève le câble, les roues pourraient glisser et le faire sortir de la zone de travail.

En cas d'obstacles sur des pentes proches des limites décrites ci-dessus, il est nécessaire d'uniformiser le terrain sur au moins 35 cm du côté situé en amont de l'obstacle afin de réduire la pente.



Important

Les zones qui présentent des pentes supérieures à celles admissibles ne peuvent pas être tondues avec le robot. Positionner donc le câble périmétral avant la pente en excluant de la coupe la zone de pelouse en question.



Délimitation aire de travail

3. Vérifier l'ensemble de la surface de la pelouse et évaluer la nécessité de la diviser en plusieurs aires de travail séparées selon les critères décrits ci-après. Avant d'entreprendre les opérations d'installation du câble périmétral et pour les rendre aisées et faciles à exécuter, il est conseillé de vérifier l'ensemble du parcours. L'illustration représente un exemple de pelouse avec le tracé pour la pose du câble périmétral.

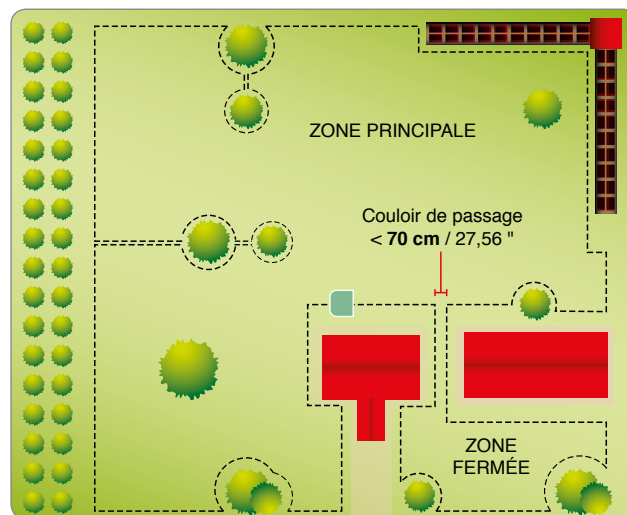
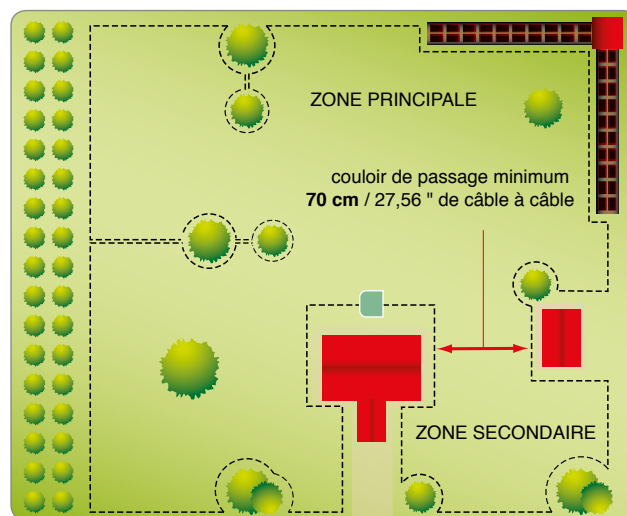
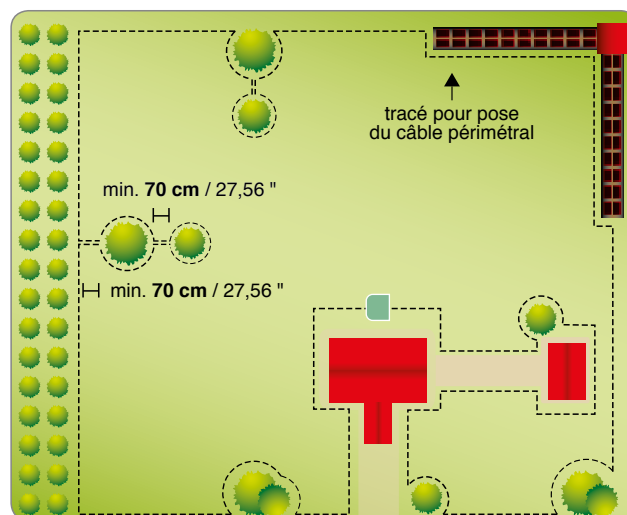
Pendant l'installation de l'équipement, il est nécessaire d'identifier les zones secondaires ainsi que les zones fermées éventuelles. Par aire secondaire, on entend une partie de pelouse reliée à la pelouse principale par un rétrécissement que le mouvement casuel du robot ne parvient pas à passer. L'aire doit pouvoir être atteinte sans marches ni dénivellations dépassant les caractéristiques admises. Si la zone est définie « aire Secondaire », cela dépend aussi de la dimension de l'aire primaire. Plus l'aire primaire est grande et plus il sera difficile de passer les passages étroits. En général, un passage inférieur à **200 cm (78,74 ")** est à considérer comme une aire secondaire. Le robot gère un nombre d'aires secondaires en fonction des caractéristiques du modèle (« Voir Données Techniques »).

Le passage minimum admis est de **70 cm (27,56 ")** de câble à câble périmétral. Le câble périmétral doit être positionné loin (la distance sera indiquée ci-après) d'éventuels objets extérieurs à la pelouse ; donc, plus en général, le passage nécessaire disponible doit être au total de **140 cm (55,12 ")** s'il y a un muret ou une haie des deux côtés.

Si ce passage est très long, il est préférable que la largeur soit supérieure à **70 cm (27,56 ")** de câble à câble périmétral.

Pendant la programmation, il est nécessaire de configurer les dimensions des aires secondaires en pourcentage par rapport à la pelouse ainsi que la direction pour les atteindre plus vite (dans le sens des aiguilles d'une montre / dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre) en plus des mètres de câble nécessaires pour arriver dans l'aire secondaire. Voir « Modalité de programmation ».

Si les conditions minimales requises décrites plus haut ne sont pas respectées et donc dans le cas d'une zone séparée par une marche, par une dénivellation dépassant les caractéristiques du robot ou par un passage (couloir) d'une largeur inférieure à **70 cm (27,56 ")** de câble à câble périmétral, la zone de pelouse est à considérer comme une « Aire Fermée ». Pour installer une « Aire Fermée », poser l'aller et le retour du câble périmétral dans le même tracé, à une distance inférieure à **1 cm (0,40 ")**. Dans ce cas, le robot n'est pas en mesure d'atteindre la zone de façon autonome. Elle sera donc gérée selon les instructions fournies au chapitre « Gestion Aires Fermées ». La gestion des « Aires Fermées » réduit les mètres carrés gérables par le robot de façon autonome.

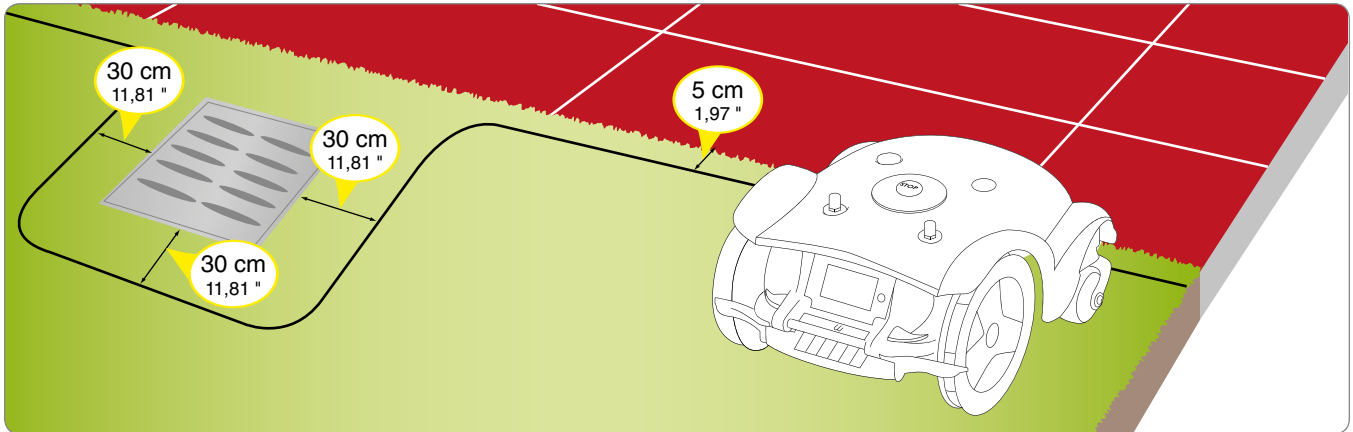


4. Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, il y a une allée ou un carrelage se trouvant au même niveau que la pelouse, positionner le câble périmétral à 5 cm (1,96 ") du bord du carrelage. Le robot sortira légèrement de la pelouse et toute l'herbe sera tondue. Se le carrelage est de type métallique ou qu'il y a un caniveau métallique, un receveur de douche ou des fils électriques, disposer le câble métallique à 30 cm au moins (11,81 ") afin d'empêcher que le robot fonctionne mal et que le câble périmétral soit dérangé.

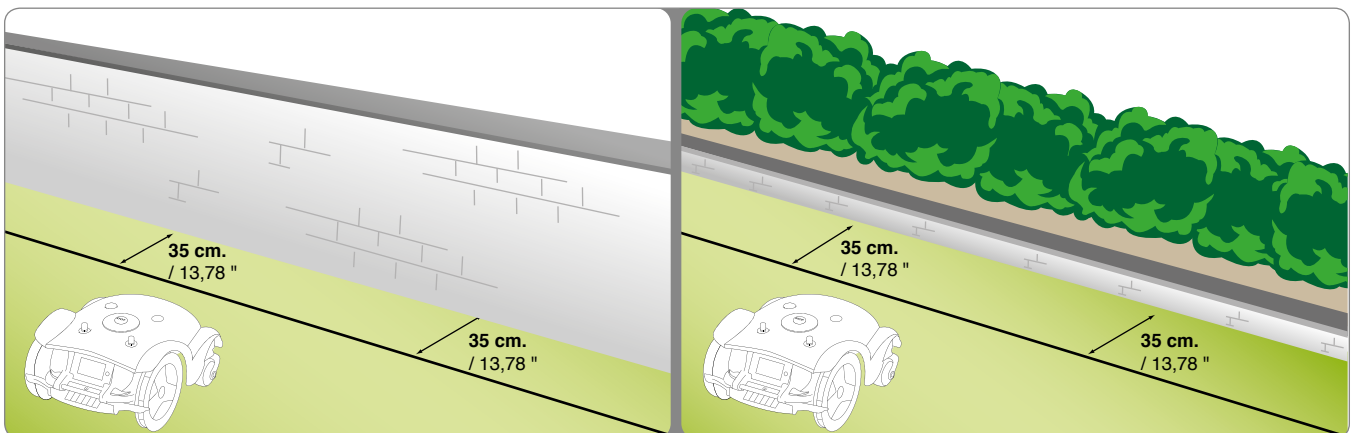


Important

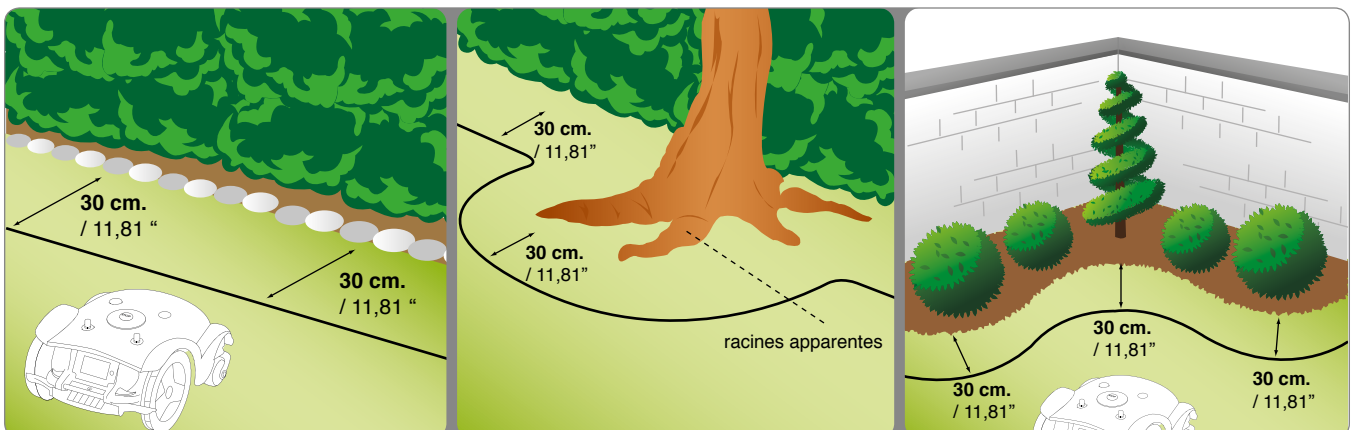
L'illustration montre un exemple d'éléments à l'intérieur et en périphérie de la zone de travail et les distances qui doivent être respectées pour la pose du câble périmétral. Délimiter tous les éléments en fer ou autre métal (caniveaux, branchements électriques, etc.) pour éviter toute interférence avec le signal du câble périmétral.



Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, se trouve un obstacle, par exemple une bordure, une paroi ou un muret, mettre le câble périmétral à 35 cm (13,78 ") au moins de l'obstacle; si l'on souhaite éviter que le robot le heurte, positionner le fil de délimitation du périmètre à au moins 40 cm (15,75"). La tonte d'herbe se trouvant sur une bordure où on a décidé de ne pas faire passer le robot pourra être finie avec un coupe-bordure ou une débroussailluse.



S'il y a à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail une plate-bande, une haie, un arbre ayant des racines apparentes, un petit fossé de 2-3 cm ou une petite bordure de 2-3 cm, mettre le câble périmétral à 30 cm (11,81 ") au moins afin d'empêcher que le robot n'abîme ou ne soit abîmé par les obstacles présents. La tonte de l'herbe présente dans la zone où on a décidé de ne pas faire passer le robot pourra être finie avec un coupe-bordure ou une débroussailluse.



Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, il y a une piscine, un étang, un escarpement, un fossé, une marche à descendre, des routes publiques non protégées ou protégées par une clôture facilement franchissable, positionner le fil de délimitation du périmètre à au moins 90 cm (35,43").

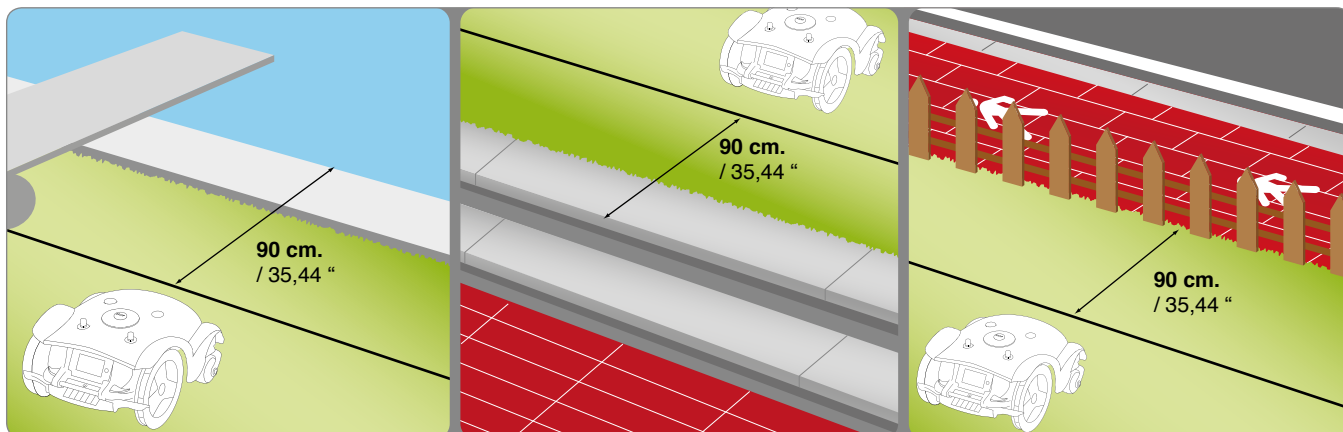
Pour installer le fil de délimitation du périmètre le plus près possible du bord de la zone de coupe, il est conseillé de positionner une clôture difficilement franchissable, si adjacente à des espaces publics, ou une clôture d'au moins 15 cm dans les autres cas. Cela permettra de poser le fil de délimitation du périmètre en respectant les distances décrites aux points précédents.

FR



Important

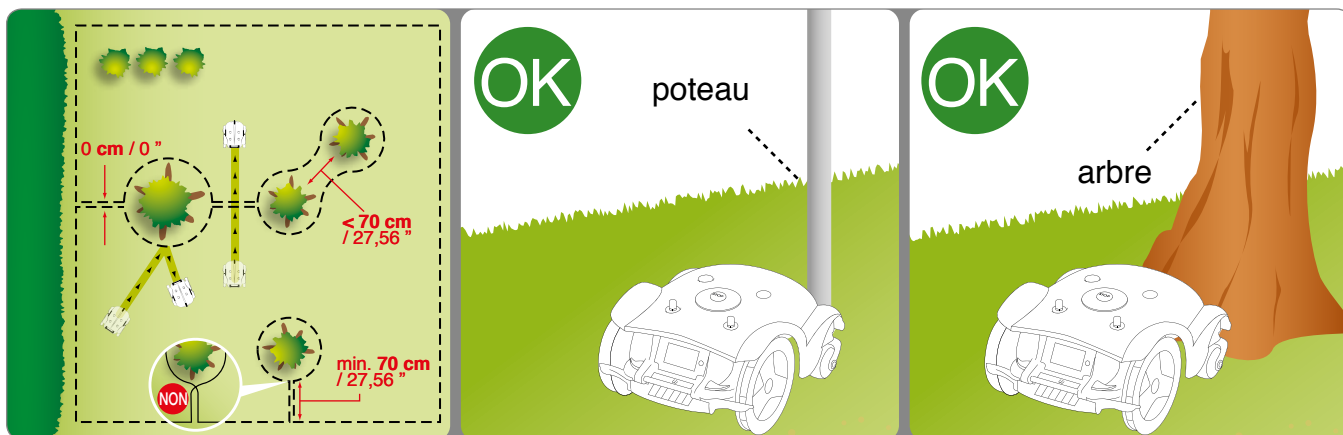
Le respect rigoureux des distances et des pentes spécifiées dans le manuel garantit une installation optimale et un bon fonctionnement du robot. En présence de pentes ou de terrains glissants, augmenter la distance d'au moins 30 cm / 11,81".



Si à l'intérieur de la zone de travail, il y a des obstacles qui résistent aux chocs, par exemple arbres, buissons ou poteaux sans angles vifs, il ne faut pas les délimiter. Le robot heurte l'obstacle et change de direction. Si on préfère que le robot ne heurte pas les obstacles et qu'il fonctionne sûrement et silencieusement, il est conseillé de délimiter tous les obstacles fixes. Les obstacles légèrement inclinés tels que pots de fleurs, pierres ou arbres à racines apparentes doivent être délimités afin d'éviter d'endommager la lame de coupe et les obstacles en question.

Pour délimiter l'obstacle, à partir du point du périmètre extérieur le plus proche de l'objet à délimiter, poser le câble périmétral jusqu'à l'obstacle, le contourner en respectant les distances régulières décrites aux points précédents et remettre le câble le long du parcours précédent. Superposer le câble d'aller et de retour sous le même clou de sorte que le robot dépasse le câble périmétral.

Pour le bon fonctionnement du robot, la longueur minimum du câble périmétral superposé doit être de 70 cm (27,56 ") pour permettre au robot de se déplacer normalement.



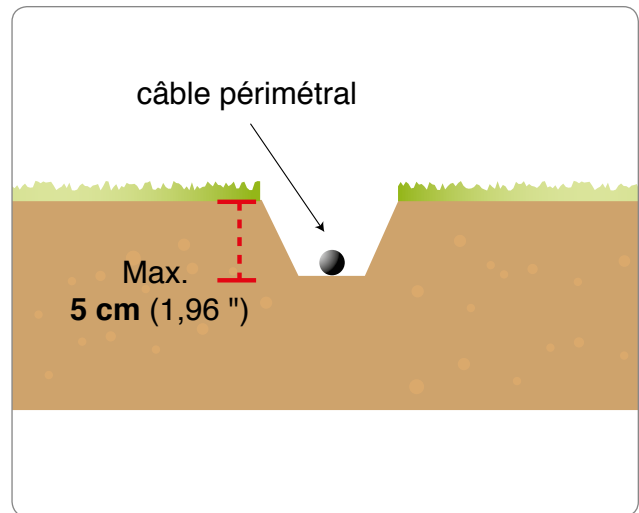
INSTALLATION CÂBLE PÉRIMÉTRAL

Le câble périmétral peut être enterré ou posé au sol. Si on dispose d'une machine pour poser le câble, il est préférable d'enterrer ce dernier afin de mieux le protéger. Différemment, poser le câble au sol à l'aide des clous prévus à cet effet (voir description ci-après).



Important

Poser le câble périmétral à partir de l'endroit où est installé le poste de rechargement et en laisser deux bons mètres pour pouvoir ensuite le couper sur mesure lors de l'opération finale de raccordement au groupe.

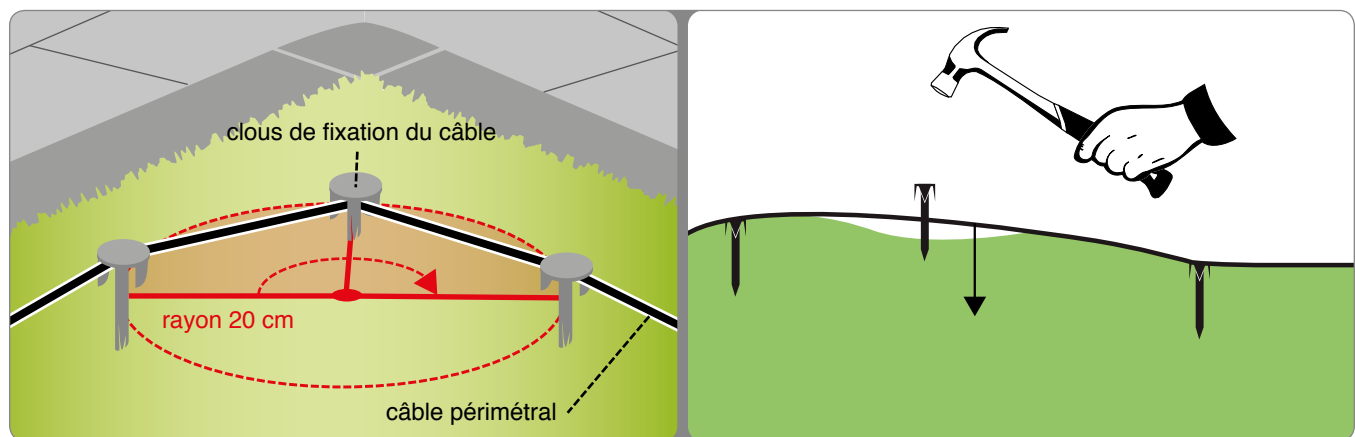
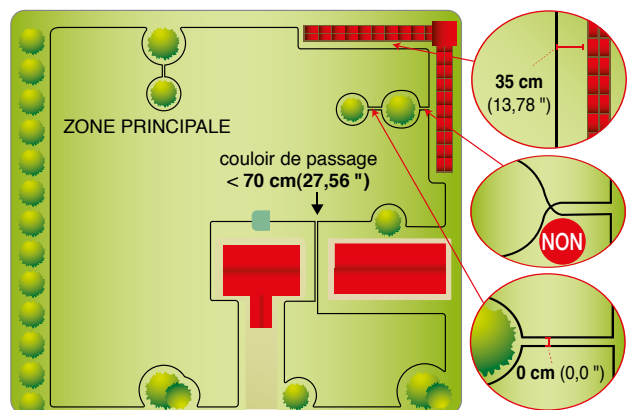


FR

Fil posé sur le terrain

Couper l'herbe très basse à l'aide d'un coupe-bordure ou d'une débroussailluse tout le long du parcours où le câble sera posé. Il sera ainsi plus simple de disposer le câble en contact avec le terrain et éviter que la tondeuse à gazon coupe le câble ou en endommage l'isolation.

1. Positionner le fil, dans le sens des aiguilles d'une montre, tout le long du parcours et le fixer à l'aide des clous fournis espacés d'environ 10 cm (39,37 "). Le fil doit être en contact avec le terrain, afin d'éviter qu'il soit endommagé par la tondeuse à gazon avant que l'herbe le recouvre.
 - Lors de la pose du câble périmétral, respecter le sens de rotation autour des plates-bandes qui devra être contraire à celui des aiguilles d'une montre.
 - Dans les portions non rectilignes, fixer le câble de sorte qu'il ne s'entortille pas mais qu'il se courbe régulièrement (rayon 20 cm).



Fil enterré

1. Creuser un sillon dans le terrain de manière régulière (environ 2÷3 cm (0,787÷ 1,181")).
2. Positionner le câble dans le sens des aiguilles d'une montre tout le long du parcours à une profondeur de quelques centimètres. Ne pas enterrer le câble à plus de 5 cm afin de ne pas réduire la qualité et l'intensité du signal capté par le robot.
3. Lors de la pose du câble, le bloquer si nécessaire à certains endroits à l'aide des clous prévus à cet effet pour bien le maintenir en place lors de la phase de recouvrement.
4. Recouvrir tout le câble et faire en sorte qu'il reste bien tendu sous le sol.

Jointure du câble périmétral.

Utiliser un joint d'origine si un autre fil de délimitation du périmètre s'avère nécessaire pour compléter l'installation.

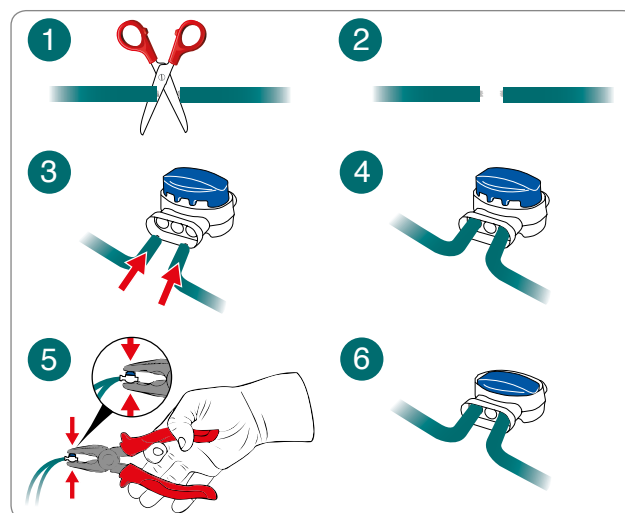
Insérer les extrémités du câble dans le joint, vérifier que les câbles soient complètement insérés de manière que les extrémités soient visibles de l'autre côté. Bien enfoncer le bouton situé sur le côté supérieur à l'aide d'une paire de pinces.

FR



Important

- Utiliser seulement des joints d'origine car ils garantissent un raccordement électrique sûr et étanche.
- Ne pas utiliser d'adhésif isolant ou d'autres types de jonctions qui ne garantissent pas une bonne isolation (cosse, bornes, etc.), l'humidité du terrain provoque, au fil du temps, l'oxydation et l'interruption du fil de délimitation du périmètre.



INSTALLATION POSTE DE RECHARGEMENT ET ALIMENTATEUR



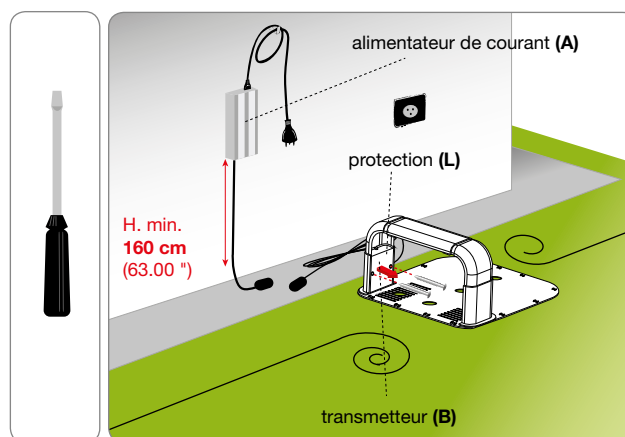
Précaution - Avertissement

Avant d'effectuer une quelconque opération, couper l'alimentation électrique générale.

Positionner l'alimentateur dans une zone à laquelle les enfants ne peuvent pas avoir accès. Par exemple, à une hauteur supérieure à 160 cm (63.00 ").

Le cordon, qui va au poste de recharge, ne peut être raccourci ni allongé, le cordon en plus doit être enroulé en forme de << 8 >> . Voir figure.

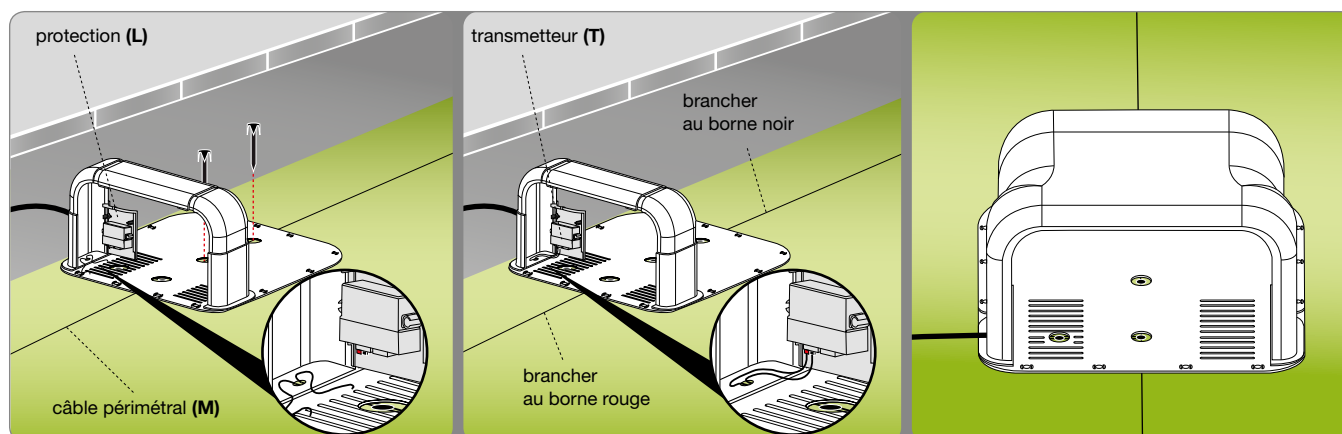
Le câble périmétral utilisé pour l'installation ne peut pas être inférieur à 50m, contacter le centre d'assistance le plus proche.



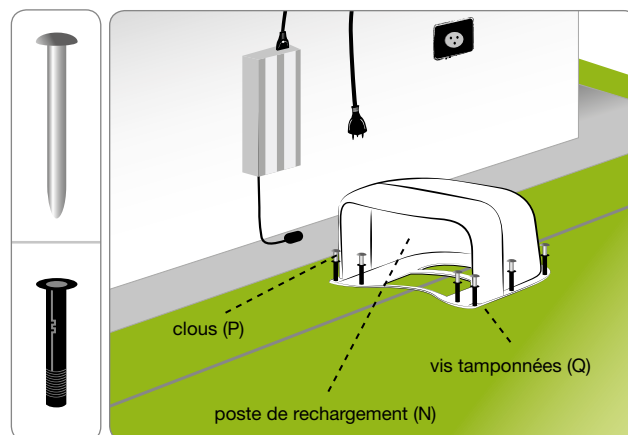
1. Démonter la protection (L).
2. Positionner le poste de recharge dans la zone prédéfinie.
3. Placer le câble périmétral (M) le long du guide dans le poste de recharge. Couper le fil de délimitation du périmètre en excès à environ 5 cm sur les connecteurs.
4. Brancher le câble en entrée du poste au borne rouge de l'émetteur (T). Brancher le câble en sortie du post au borne noir.



Les bornes doivent être utilisés exclusivement pour brancher le fil de délimitation du périmètre d'origine.

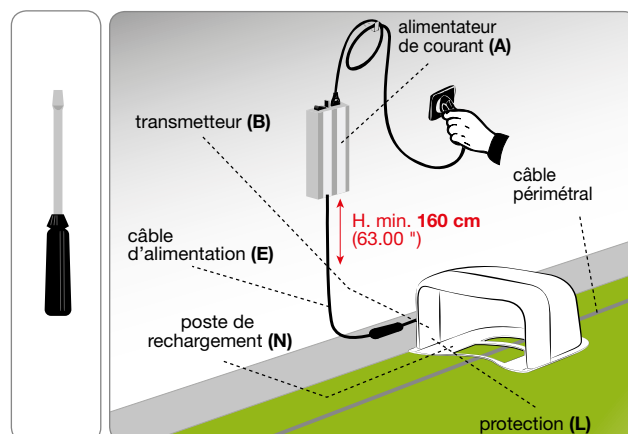


5. Fixer le poste de rechargement (N) au sol à l'aide des clous (P). Si nécessaire, fixer le poste de rechargement à l'aide des vis tamponnées (Q).



FR

6. Installer l'alimentateur (A).
7. Brancher le câble d'alimentation (E) du poste de rechargement (N) à l'alimentateur (A).
8. Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique.
9. Si le voyant du transmetteur clignote, le branchement est correct. Inversement, il est nécessaire d'identifier l'anomalie (voir « Recherche pannes »).
10. Monter la protection (L).





Important

L'utilisateur doit effectuer les réglages en suivant les procédures décrites dans le manuel. N'effectuer aucun réglage qui ne serait pas expressément indiqué dans le manuel. Tout réglage supplémentaire non expressément indiqué dans le manuel doit être effectué uniquement par le personnel des Centres d'Assistance Agréés du Fabricant.

RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE

Avant d'établir la hauteur de coupe de la lame, s'assurer que le robot est en arrêt dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot dans des conditions de sécurité »).



Important

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

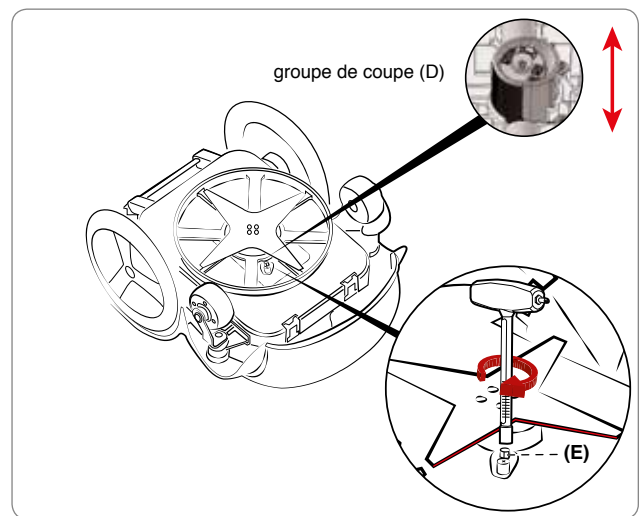
1. Capoter le robot et le poser de façon à ne pas abîmer son toit.
2. Tourner la bride (E) dans le sens des aiguilles d'une montre à l'aide de la clef prévue à cet effet.
3. Soulever ou baisser le dispositif de coupe (D) pour définir la hauteur de coupe souhaitée. La valeur peut être relevée dans l'échelle graduée positionnée sur la clef fournie dans l'équipement.



Important

Ne pas utiliser le robot pour tondre de l'herbe d'une hauteur supérieure à 1 cm (0,40 ") par rapport à la lame de coupe. Réduire graduellement la hauteur de coupe. On conseille de réduire la hauteur à moins de 1 cm (0,40 ") tous les 1÷2 jours jusqu'à parvenir à la hauteur idéale.

4. Une fois le réglage terminé, tourner la bride (E) dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre.
5. Redresser le robot pour le mettre en position de marche.





Important

- Lorsque l'on utilise le robot pour la première fois, il est conseillé de lire attentivement tout le manuel et de bien le comprendre, notamment toutes les informations concernant la sécurité.
- Mettre en œuvre uniquement les usages prévus par le Fabricant et ne saboter aucun dispositif pour obtenir des performances autres que celles de fonctionnement.
- Éviter d'utiliser le robot et ses unités périphériques dans des conditions météorologiques difficiles, notamment quand il y a le risque de foudres.

FR

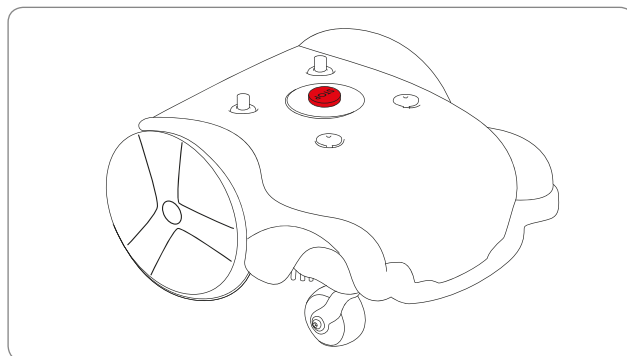
DESCRIPTION PANNEAU DE COMMANDES ET PRÉSENTATION DES MENUS

L'image illustre la position et la fonction des commandes présentes sur la machine.



STOP.

Appuyer pour arrêter en toute sécurité la tondeuse à gazon. Utiliser en cas de danger immédiat et pour effectuer les opérations d'entretien du robot.



Positionné à droite de l'écran, il permet d'allumer ou d'éteindre le robot. (A)



Indique l'état du récepteur de position GPS.



Indique l'état du récepteur bluetooth.



Indique l'état du récepteur de GPRS pour la transmission des données.



Indique le niveau de recharge de la batterie.



Informations sur le robot. Version installée et informations sur les temps et les cycles de travail.



Accueil. Pour accéder au menu utilisateur.



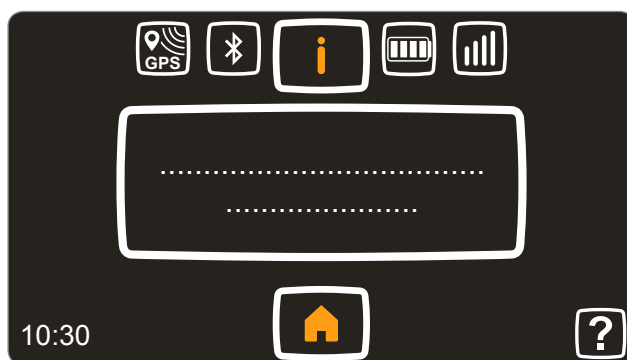
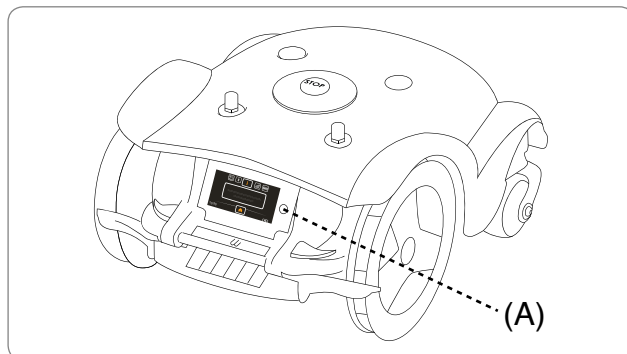
Aide en ligne : affiche une courte description des fonctions disponibles à l'écran.



Retour au niveau précédent.



Pour confirmer l'opération.



Robot dans la station de recharge



« Travail »

Commencement immédiat du cycle de travail. Pendant que le robot est en charge, il est possible de sélectionner la zone de travail et l'horaire de retour à la station de recharge.



Travaille immédiatement.



Permet de configurer la zone de travail et l'horaire de retour à la station de recharge.



« Pause »

Le robot suspend la programmation automatique. Il est possible d'indiquer le jour de la semaine durant lequel reprendre le cycle automatique. Pour suspendre le travail au-delà d'une semaine, éteindre le robot.



« Configurations »

Permet de programmer le robot. Voir chapitre « Configuration menu - Modes de programmation »



Robot dans le jardin



« Retour »

Rentre immédiatement à la station de recharge.



Rentre à la station de recharge et reprend le prochain cycle de travail selon la programmation.



Rentre à la station de recharge et y reste jusqu'au jour et l'heure de la semaine sélectionnée.



« Travail »

Permet de sélectionner les fonctions de travail spéciales.



Reprend le travail.



Travaille dans une zone sélectionnée jusqu'à un horaire programmable.



Travaille dans une zone fermée.



Éloigne-toi d'ici. Le robot ne travaille pas dans un rayon programmé. (disponible dans les modèles dotés de récepteur GPS).

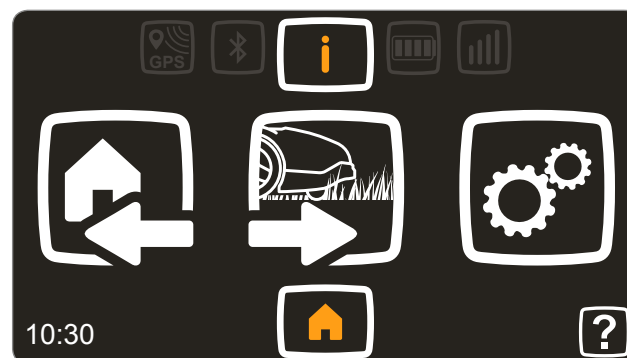


Effectue la spirale pour tondre de manière optimale dans la zone où se trouve le robot.



« Configurations »

Permet de programmer le robot. Voir chapitre « Configuration menu - Modes de programmation ».



CONFIGURATION INITIALE

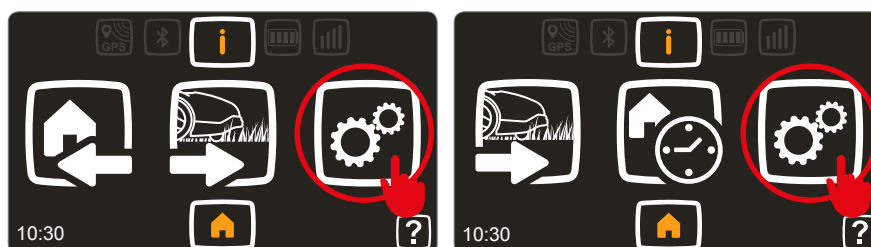
Lors du premier allumage du robot s'affichera la page des configurations initiales qui permet de configurer la langue, la date, l'heure et quelques paramètres principaux du robot.

- Positionner le robot dans la station de recharge.
- Appuyer sur la touche d'allumage ON/OFF.
- Lire les informations de sécurité avant de continuer.
- Configurer la langue souhaitée.
- Configurer la date avec le format JJ/MM/AAAA et l'heure dans le format 24 heures.
- Suivre la procédure guidée à l'écran pour une première configuration guidée du robot.

La procédure de configuration initiale est complétée. Accéder à la procédure de configuration du menu utilisateur pour modifier ou configurer les paramètres de fonctionnement du robot en fonction des caractéristiques de la zone de coupe.

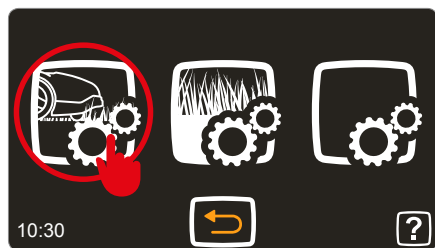
ACCÈS AU MENU

Accéder au menu utilisateur pour configurer les paramètres de l'installation et de fonctionnement du robot. Pour accéder au menu utilisateur, appuyer sur  quand le robot se trouve dans la station de recharge, appuyer sur STOP quand le robot est en marche sur le gazon.



Appuyer sur la touche de configuration  pour accéder au menu utilisateur.

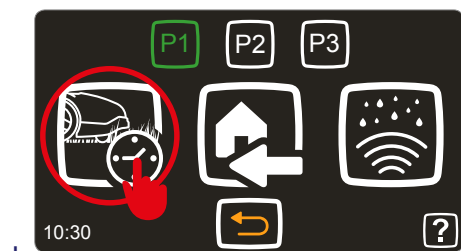
Programmation robot



Important

- Pour exploiter au mieux les potentialités du produit, il est conseillé de programmer le robot pour travailler tous les jours.
- S'il s'avère nécessaire de configurer plus d'une zone de travail, il est préférable d'utiliser dans la programmation au moins deux horaires de travail pour accroître la fréquence de coupe dans les zones.

Configuration du timer de travail

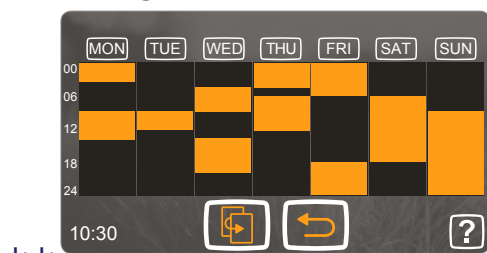


Il est possible de configurer 3 profils de travail différents qui peuvent être utilisés pour des moments spécifiques, par exemple quand on veut que le jardin soit libre de manière différente.

Le dernier profil configuré est entouré avec une couleur différente, c'est le profil activé durant le fonctionnement automatique du robot.

Appuyer plusieurs fois sur la touche pour retourner au menu principal.

Programme du travail

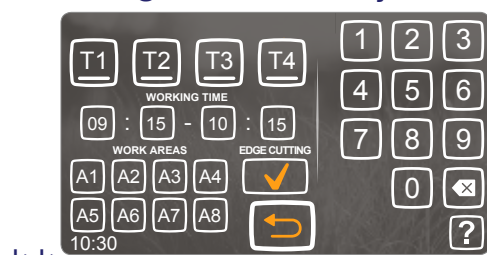


Pour chaque jour de la semaine, il est possible de configurer jusqu'à 4 horaires de fonctionnement.

Appuyer la zone de l'écran correspondante au jour que l'on souhaite configurer, passer ensuite à la programmation horaire.

REMARQUE : Pour copier la configuration d'une journée, sélectionner le symbole , puis le jour que l'on souhaite copier, et ensuite un à la fois les jours sur lesquels la copier. Terminer en appuyant à nouveau sur .

Programmation du jour



Pour chaque horaire de travail (T1,T2,T3,T4), configurer l'horaire de début, l'horaire de fin et les zones dans lesquelles le robot peut travailler.

⚠ Les horaires T1,T2,T3,T4 ne doivent pas se superposer, le robot éliminera l'horaire en conflit.

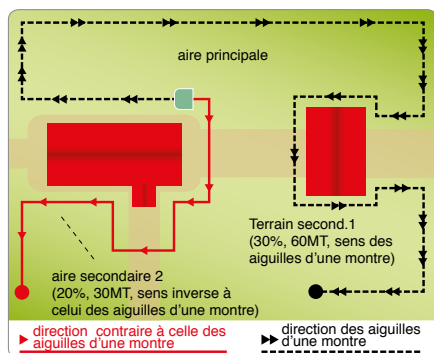
« Coupe du bord » Avec cette fonction activée, le robot commence le cycle de travail en tondant le gazon le long du bord. Il est conseillé d'activer cette fonction deux fois par semaine.

Par exemple, en configurant :
T1: 09:00 - 11:00, A1, A2, A3, A4
T2: 15:00 - 17:00, A1, A2

Le robot, dans l'horaire 15:00-17:00, essaiera d'effectuer le cycle de travail seulement dans la zone A1 ou A2.

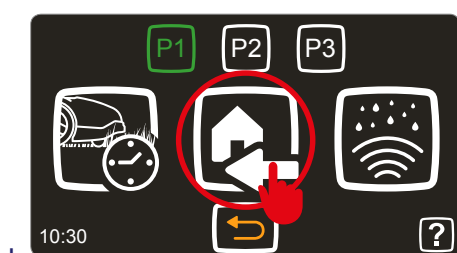
⚠ Pour atteindre les zones de travail, pour rentrer à la station de recharge ou en travaillant fortuitement, le robot peut entrer également dans la zone A3 et A4.

La configuration de l'horaire de travail du robot est fondamentale pour le bon fonctionnement du produit. Plusieurs paramètres influent sur la configuration de l'horaire de travail comme, par exemple, le nombre de zones, la capacité des batteries, la complexité du gazon, le type d'herbe, etc. En général, il est nécessaire d'augmenter légèrement les heures de travail en cas de jardins avec plus d'une zone, de jardins avec plusieurs obstacles et en cas de zones complexes. Ci-après un tableau indicatif à pouvoir utiliser pour une première configuration.



Modèle	m ² (ft ²)	T1	T2	T3	T4
Autoclip 528 S	500 (5380)	10:00 12:00			
	800 (8608)	10:00 13:00			
	1200 (12912)	10:00 12:00	14:30 17:00		
	2000 (21520)	10:00 13:00	16:00 19:00		
	2600 (27976')	09:00 11:30	14:00 16:30	19:00 21:30	
Autoclip 530 SG	500 (5380)	10:00 11:30			
Autoclip 550 SG	2000 (21520)	10:00 12:30	15:00 17:00		
	2600 (27976')	10:00 13:00	16:00 19:00		
	3200 (34432 ')	08:00 11:00	14:00 17:00	20:00 23:00	
Autoclip 550 SG	4000 (43040 ')	08:00 22:00			
	4500 (48420 ')	07:00 23:30			
	5000 (53800 ')	05:00 23:30			

Retour à la base



Configure la distance du robot depuis le fil de délimitation du périmètre durant le retour à la station recharge.



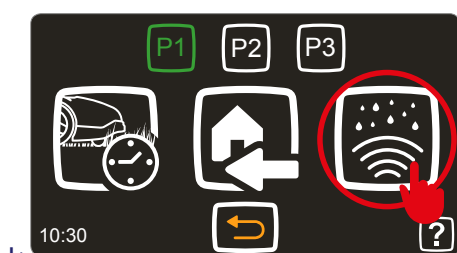
« 0 cm ». Configuration conseillée dans des jardins complexes avec plusieurs obstacles à proximité du fil de délimitation du périmètre et avec des passages étroits. Le robot positionnera les roues à cheval du fil de délimitation du périmètre pour revenir à la station de recharge.

⚠ L'installation du fil de délimitation du périmètre doit être effectuée en suivant le mode « Sur le fil », voir le paragraphe « Mode de retour à la station de recharge »

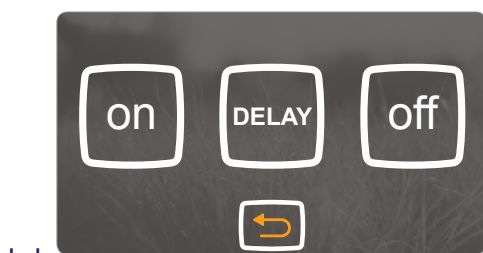
Avec les paramètres restants, le robot maintiendra de manière indicative la distance configurée par le fil de délimitation du périmètre pour le retour à la station de recharge. Option conseillée dans des zones avec de fortes pentes et/ou jardins exempts de chocs à proximité du fil de délimitation du périmètre.

⚠ L'installation du fil de délimitation du périmètre doit être effectuée en suivant le mode « V-Meter », voir le paragraphe « Mode de retour à la station de recharge »

Capteur de pluie



Configure le comportement du robot quand le capteur reconnaît la pluie.

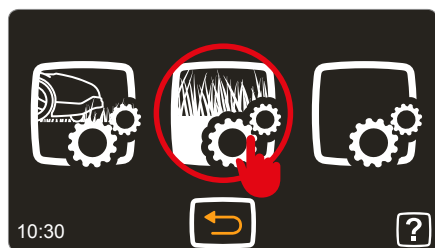


ON : en cas de détection de pluie, le robot retourne à la station de recharge. Une fois le cycle de recharge terminé, le robot reprend le fonctionnement normal de manière automatique, si le capteur ne détecte pas la pluie.

DELAY : en cas de détection de pluie, le robot retourne à la station de recharge et y reste pour la durée qui sera configurée dans la page suivante après avoir appuyé sur la commande « Delay » (Retard).

OFF : Le capteur de pluie est désactivé.

Configuration jardin



Configure les caractéristiques des zones de coupe.

⚠ dans les jardins formés d'une seule zone, il est quand même nécessaire de configurer au moins une zone.

Configuration des zones de travail

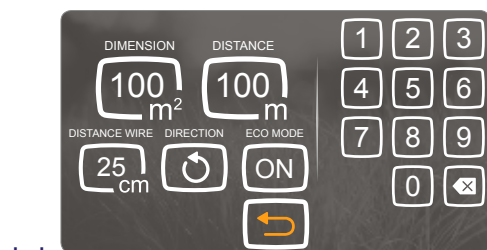


Il est possible de configurer jusqu'à 8 zones.

Appuyer sur la zone que l'on souhaite configurer.

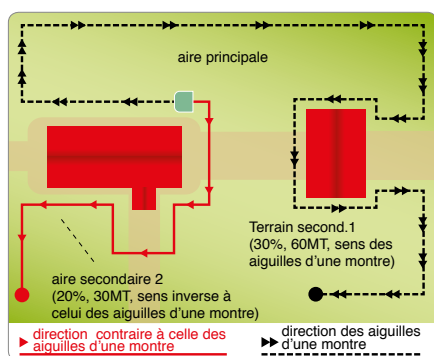
Pour désactiver une zone, il faut configurer la dimension à 0 m².

Programme du travail



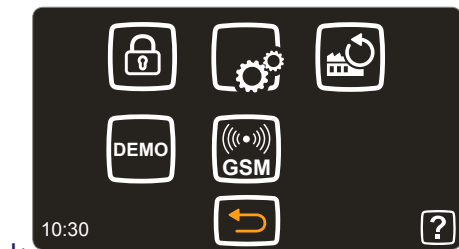
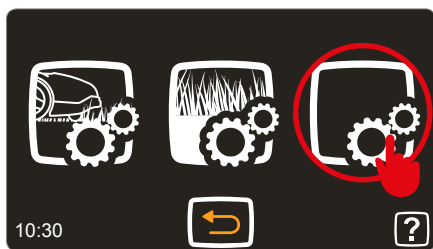
Pour chaque zone du jardin, il est nécessaire de configurer :

- **Dimension.** Dimension indicative en m² dans la zone de travail.
- **Distance.** Distance nécessaire au robot pour atteindre l'intérieur de la zone en suivant le fil de délimitation du périmètre. Il est conseillé de prendre comme référence de distance la moitié de la zone de travail pour avoir la certitude que le robot commence son travail à l'intérieur de la zone souhaitée. En configurant la valeur à 0 pour la zone où est positionnée la station de recharge.
- **Direction.** Direction plus courte pour atteindre la zone de travail. La direction peut être « Horaire » ou « Anti-horaire ». Le robot sorti de la station de recharge suivra le fil dans la direction configurée.
- **Distance Fil.** Distance du robot depuis le fil de délimitation du périmètre pour atteindre la zone de travail. Configurer 0 cm dans des jardins complexes avec plusieurs obstacles à proximité du fil de délimitation du périmètre et/ou avec des passages étroits.
- **Mode ÉCO.** Si activé et le robot détecte que la surface du gazon est tondue, il réduit le temps de travail dans cette zone pour passer à la mission suivante.



Configurations générales

Configurations générales.



Protection. Permet d'activer/désactiver/modifier le CODE PIN du robot.

Pour configurer ou modifier le mot de passe, il est nécessaire de saisir d'abord le CODE PIN, puis le nouveau CODE PIN. Lors de l'achat, le mot de passe saisi par le Fabricant est « 0000 ».

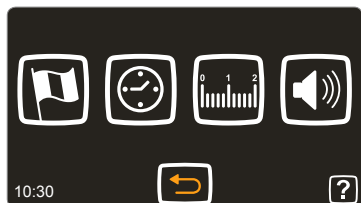
⚡ Pour éviter d'oublier le mot de passe, il est conseillé de choisir une combinaison facile à mémoriser.



Connectivité. (Seulement dans certains modèles). Permet de modifier les paramètres relatifs à la connectivité.



Configurations générales.



- Configuration de la langue d'affichage du menu utilisateur et des messages.
- Configuration de la date et de l'heure du robot.
- Configuration de l'unité de mesure des distances et des zones.
- Active/Désactive les avertissements sonores du robot.



Fonctionnalité qui permet de vérifier le fonctionnement de base du robot. Une fois activé, le robot effectuera une série de fonctionnalité de coupe pour en vérifier le fonctionnement. Pour revenir au fonctionnement automatique, il est nécessaire d'entrer à nouveau dans les paramètres et désactiver la fonctionnalité démo.



Rétablit les configurations d'usine.

⚡ Toutes les configurations seront perdues, il faudra configurer à nouveau les paramètres du robot et du jardin. Le CODE PIN configuré ne sera pas remis à la valeur d'usine.

MISE EN SERVICE – MODE AUTOMATIQUE

Le démarrage du cycle automatique doit être effectué à la première mise en service ou après une période d'inactivité.

1. Vérifier que la hauteur du gazon à tondre est compatible avec le bon fonctionnement du robot (voir caractéristiques techniques).
2. Régler la hauteur de coupe souhaitée (voir réglage hauteur de coupe).
3. Vérifier que la zone de travail a été correctement délimitée et qu'elle ne présente pas d'obstacles pour le fonctionnement régulier du robot (voir section « Préparation et délimitation zones de travail » et suivantes).
4. Placer le robot à l'intérieur du poste de rechargement.
5. Appuyer sur la touche « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement. Suivre les instructions affichées et saisir le mot de passe, si requis.
6. Si le robot est mis en marche pour la première fois, il est nécessaire d'effectuer sa programmation. Si, au contraire, le robot est mis en marche après une période d'inactivité, il est nécessaire de vérifier que les fonctions programmées correspondent à l'état de l'art effectif de la surface à tondre (exemple, ajout d'une piscine, d'arbres, etc.) (voir « Modalité de programmation »).
7. Au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message « RECHARGE ».
8. Le robot commence à tondre la pelouse selon les modalités programmées.
9. Vérifier qu'il n'y ait pas dans le jardin de grosses flaques d'eau suite à de fortes pluies ; si tel n'est pas le cas, il faudra assainir cette zone ou s'assurer que le robot est bien en position de « Pause ».

ARRÊT EN SÉCURITÉ DU ROBOT

Lors de l'emploi du robot, il peut s'avérer nécessaire d'arrêter le robot. Dans des conditions normales, le robot s'arrête à l'aide de la touche « STOP ». En cas de danger ou pour effectuer l'entretien, il est nécessaire de l'arrêter dans des conditions de sécurité afin d'éviter tout risque de démarrage imprévu de la lame. Appuyer d'abord sur la touche « STOP », puis sur la touche « ON/OFF », pour arrêter le robot. Débrancher la fiche d'alimentation de la prise électrique.



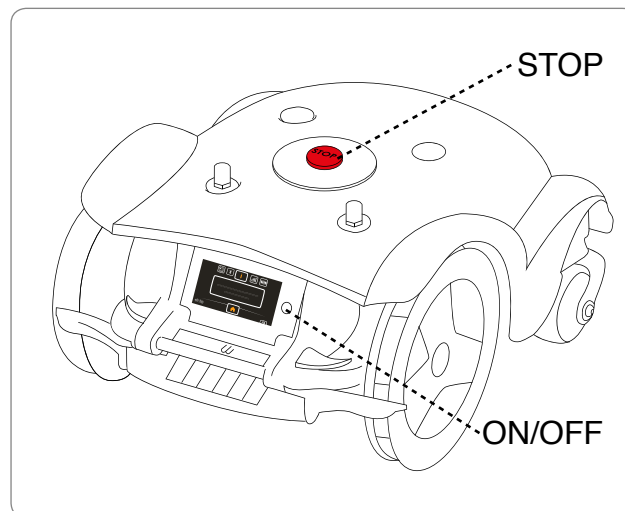
Important

L'arrêt du robot dans des conditions de sécurité est nécessaire pour pouvoir effectuer des opérations d'entretien et de réparation (par exemple : remplacement de la lame, opérations de nettoyage, etc.).

Pour démarrer le robot, procéder de la façon suivante :

- positionner le robot à l'intérieur de la zone de coupe ;
- appuyer sur la touche « ON/OFF » pour allumer le robot et effectuer à nouveau la procédure de démarrage.

Si le démarrage du robot a lieu hors de la zone de tonte, le moteur de la lame ne démarre pas et après une courte recherche du signal, le robot affiche à l'écran « HORS PÉRIMÈTRE ». Appuyer sur la touche « ON/OFF », positionner le robot à l'intérieur de la zone de tonte et effectuer à nouveau la procédure de démarrage.



RETOUR AUTOMATIQUE AU POSTE DE RECHARGEMENT

Le robot termine son cycle de travail lorsque les conditions ci-dessous sont remplies :

- **fin horaire de travail** : lorsque l'horaire de travail est terminé, le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement et se remettra en marche selon les modalités programmées (voir « Modalité de programmation ») ;
- **pluie** : lorsque la fonction est active, en cas de pluie, le robot rentre automatiquement au poste de rechargement et se remettra à fonctionner selon les modalités programmées (voir « Modalité de programmation ») ;
- **batteries à recharger** : le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement ;
- **mode ECO** : le capteur relève que la pelouse est tondue, le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement et se remettra en marche selon les modalités programmées (voir « Modalité de programmation »).

USAGE DU ROBOT DANS DES ZONES FERMÉES NON DOTÉES DE STATION DE RECHARGE

Le démarrage en mode zone fermée du robot est effectué pour tondre des zones fermées, délimitées par le fil de délimitation du périmètre et sans station de recharge.



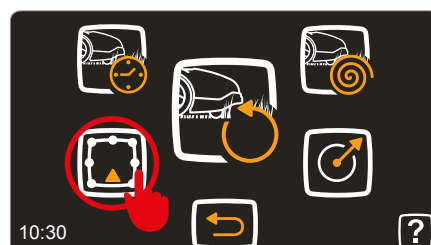
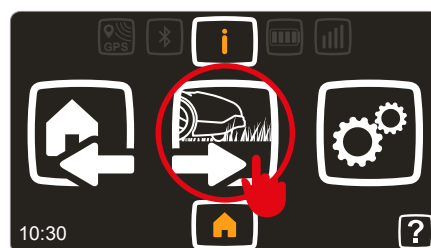
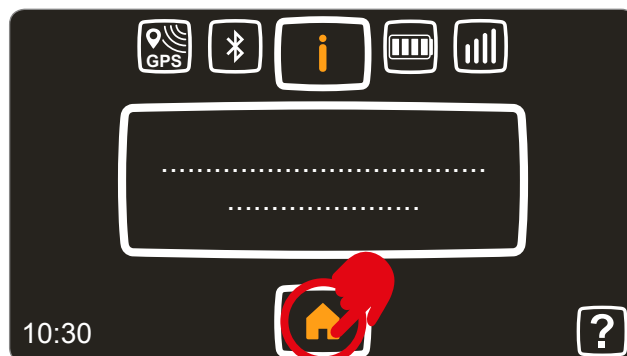
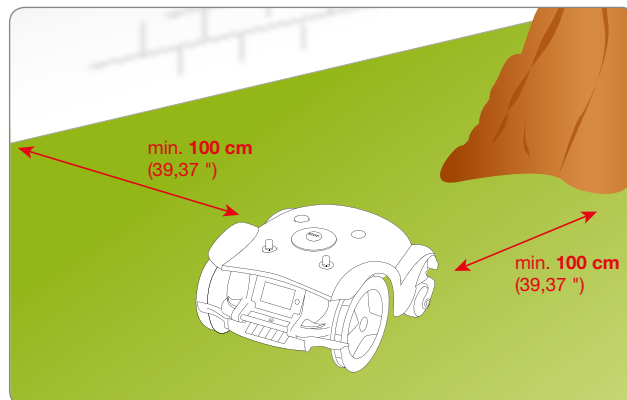
Prudence - Avertissement

Transporter le robot à l'aide de la poignée prévue à cet effet. Éviter de prendre le robot par la coque, utiliser toujours la poignée prévue à cet effet.

1. Positionner le robot à l'intérieur de la zone de travail à au moins 100 cm (39,37") de distance du fil de délimitation du périmètre et de tout autre obstacle.
2. Appuyer sur la touche « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement. Suivre les instructions affichées et saisir le mot de passe, si requis.
3. Sélectionner la touche
4. Sélectionner la touche « zone fermée ».
5. Configurer l'horaire de fin de travail et sélectionner « OK ».

Au terme du travail, arrêter le robot en toute sécurité (voir « Arrêt en toute sécurité du robot ») et le transporter à nouveau dans la zone avec la station de recharge.

Rétablir le fonctionnement normal du robot, tel que décrit au chapitre « MISE EN SERVICE - MODE AUTOMATIQUE ».



AFFICHAGE ÉCRAN PENDANT PHASE DE TRAVAIL

Pendant que la tondeuse travaille, l'écran affiche les informations suivantes :

- vitesse de la tondeuse à gazon ;
- vitesse de la lame de coupe ;
- pourcentage de charge de la batterie.

Pendant que la tondeuse à gazon est en recharge, l'écran affiche l'état de la recharge.

Si la tondeuse n'est pas dans l'horaire de travail, l'écran affiche le jour et l'heure de début du travail.



INACTIVITÉ PROLONGÉE ET REMISE EN SERVICE

En cas d'inactivité prolongée du robot et avant la saison de coupe, il est nécessaire d'effectuer une série d'opérations pour garantir son bon fonctionnement lors de sa réutilisation.

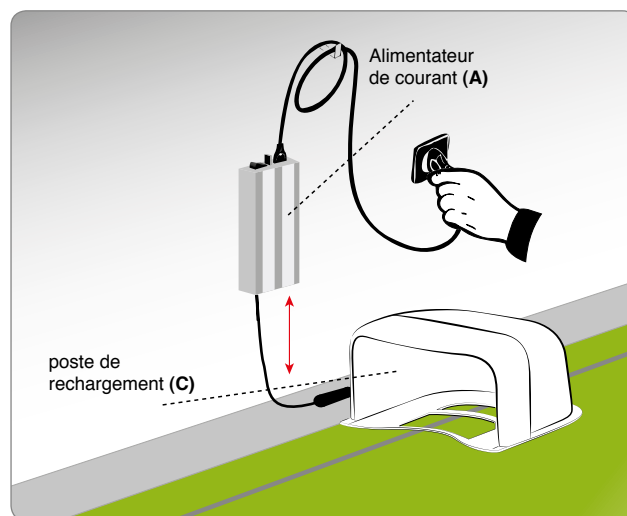
1. Recharger complètement la batterie avant de stocker la machine pour l'hiver. Recharger la batterie au moins tous les 5 mois.
2. Faire appel à un revendeur agréé pour procéder à l'entretien programmé. Cette mesure est fondamentale pour maintenir le robot dans de bonnes conditions. D'habitude, la maintenance comprend les opérations suivantes :
 - nettoyage complet du cadre du robot, de la lame de coupe et de toutes les autres parties mobiles ;
 - nettoyage de l'intérieur du robot ;
 - contrôle du bon fonctionnement du robot ;
 - contrôle et, si nécessaire, remplacement des pièces usagées telles que, par exemple, la lame de coupe, les balais (seulement pour les modèles de robots dotés de moteurs avec balais) ;
 - contrôle de la capacité de la batterie ;
 - en l'occurrence, le revendeur peut également charger le nouveau logiciel.
3. Nettoyer soigneusement le robot et le poste de rechargement (voir « Nettoyage robot »).
4. Vérifier toute pièce usagée ou abîmée comme, par exemple, la lame de coupe et en évaluer le remplacement.
5. Ranger le robot dans un endroit à l'abri et sec (température ambiante appropriée de 10-20°C) et pas facile d'accès par les enfants, les animaux, d'autres corps étrangers, etc. Conserver le robot à une température inférieure à 20°C afin d'éviter au maximum que les batteries ne s'auto-déchargent.
6. Débrancher la fiche d'alimentation (A) de la prise électrique.
7. Couvrir le poste de rechargement (C) pour empêcher que n'y entre du matériel (feuilles, papier, etc.) et pour préserver les plaques de contact.

Remise en service

Avant de remettre le robot en service après une longue période d'inactivité, procéder de la façon suivante :

1. brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique ;
2. réactiver l'alimentation électrique générale ;

Rétablir le fonctionnement normal du robot, tel que décrit au chapitre « MISE EN SERVICE - MODE AUTOMATIQUE ».



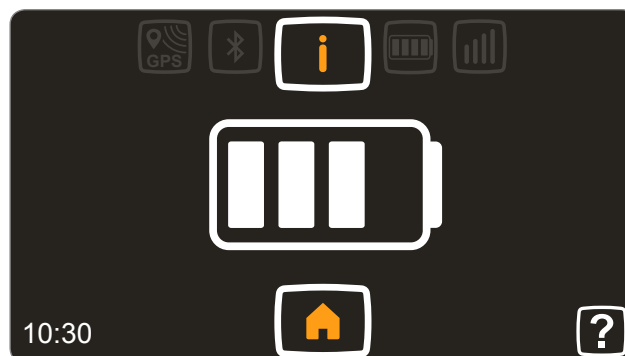
RECHARGE BATTERIES POUR INACTIVITÉ PROLONGÉE



Danger - Attention

Il est interdit de recharger le robot dans des environnements explosifs ou inflammables.

1. Alimenter électriquement la base de recharge et s'assurer que les plaques de recharge sont propres.
2. Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge sans l'allumer.
3. Vérifier que les poignées de recharge fassent contact avec les plaques de recharge et que l'écran s'allume en affichant le niveau de recharge de la batterie.
4. Une fois la recharge complétée (environ 6 heures), enlever le robot de la station de recharge.
5. Ranger le robot dans un lieu abrité et sec ayant une température ambiante adéquate de 10 à 20 °C et non facilement atteignable par des enfants, animaux, autres corps étrangers, etc.



FR

CONSEILS D'UTILISATION

Ci-après quelques indications à respecter durant l'utilisation du robot :

- même si vous vous êtes suffisamment informés, il vaut mieux pour la première utilisation simuler quelques manœuvres d'essai pour identifier les commandes et les fonctions principales ;
- vérifier le serrage des vis de fixation des principaux organes ;
- tondre la pelouse fréquemment pour éviter que l'herbe ne pousse trop ;
- ne pas utiliser le robot pour tondre de l'herbe ayant une hauteur supérieure à **1 cm** (0,40 ") par rapport à la lame de coupe. En cas d'herbe haute, lever la lame de coupe pour la baisser graduellement les jours suivants ;
- si la pelouse a un système d'irrigation automatique, programmer le robot de sorte qu'il entre dans son poste de rechargement au moins 1 heure avant le début de l'irrigation ;
- vérifier la déclivité du terrain et s'assurer qu'il ne dépasse pas les valeurs maximum admises de sorte que l'emploi du robot soit sans dangers ;
- nous conseillons de programmer le robot de sorte qu'il ne travaille pas plus que le nécessaire et d'évaluer également la pousse de l'herbe, différente selon les saisons, de façon à ne pas le soumettre à une usure inutile et à une baisse de la durée des batteries ;
- pendant le fonctionnement du robot, pour éviter de nuire à la sécurité, vérifier l'absence de personnes (notamment enfants, personnes âgées ou handicapés) et d'animaux domestiques dans la zone de travail. Pour éviter ce risque, on conseille de programmer l'activité productive du robot à des heures appropriées.

Le fabricant ne garantit pas une compatibilité totale entre la tondeuse à gazon robotisée et les autres types de systèmes sans fil, tels que les télécommandes, les émetteurs radio, les appareils acoustiques, les enceintes électriques enterrées pour les animaux ou similaires.



Important

Pendant les opérations d'entretien, porter les EPI indiqués par le Fabricant, notamment lorsqu'on intervient sur la lame. Avant d'effectuer les opérations d'entretien, vérifier que le robot est bien en position d'arrêt (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »).

TABLEAU DES FRÉQUENCES D'ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Fréquence	Composant	Type d'intervention	Référence
Toutes les semaines	Lame	Nettoyer la lame et vérifier son état de fonctionnement. Si la lame est pliée à cause d'un choc ou si elle est très usée, la changer	Voir « Nettoyage robot » Voir « Remplacement lame »
	Poignées de rechargement batteries	Nettoyer et éliminer toute oxydation	Voir « Nettoyage robot »
	Plaques de contact	Nettoyer et éliminer toute oxydation	Voir « Nettoyage robot »
	Capteur pluie	Nettoyer et éliminer toute oxydation	Voir « Nettoyage robot »
Tous les mois	Robot	Procéder au nettoyage	Voir « Nettoyage robot »
Une fois par an ou à la fin de la saison de coupe	Robot	Effectuer la révision auprès d'un centre d'assistance agréé	Voir « Inactivité prolongée et remise en service »

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »).



Précaution - Avertissement

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

2. Nettoyer toutes les surfaces extérieures du robot avec une éponge mouillée à l'eau tiède et au savon neutre et bien essorée de façon à enlever l'eau en trop avant l'utilisation.



Précaution - Avertissement

L'emploi excessif d'eau peut provoquer des infiltrations et endommager les éléments électriques.

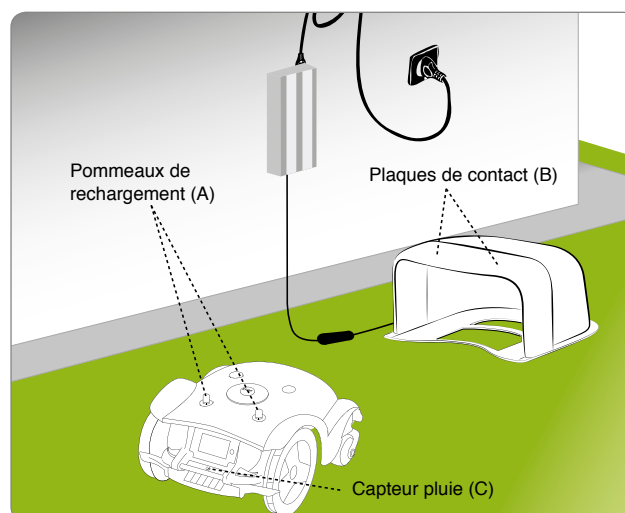
3. Ne pas utiliser de solvants ni d'essence pour ne pas endommager les surfaces vernies et les éléments en plastique.
4. Ne pas laver les parties internes du robot et ne pas utiliser de jets d'eau car ceci pourrait endommager les éléments électriques et électroniques.



Précaution - Avertissement

Pour ne pas endommager irréversiblement les éléments électriques et électroniques, ne pas plonger le robot dans l'eau, ni partiellement ni entièrement, car il n'est pas étanche.

5. Vérifier la partie inférieure du robot (zone de la lame de coupe, roues avant et arrière), utiliser une brosse appropriée pour enlever incrustations et/ou résidus qui pourraient entraver le bon fonctionnement du robot.
6. Enlever tout résidu d'herbe et de feuilles de la zone de préhension du robot.
7. Nettoyer les poignées du chargeur de batteries (A), les plaques de contact (B) et éliminer toute trace d'oxydation ou de résidus dus aux contacts électriques à l'aide d'un chiffon sec et, si nécessaire, d'un papier abrasif à grain fin.
8. Nettoyer le capteur de pluie (C) et éliminer tout résidu de saleté ou d'éventuelles oxydations.
9. Nettoyer l'intérieur du poste de rechargement des résidus qui s'y sont accumulés.



PANNES, CAUSES ET REMÈDES

FR

Les informations ci-dessous ont pour but d'aider à l'identification et à la correction d'éventuelles anomalies et dysfonctionnements qui pourraient se présenter lors de l'utilisation du robot. Certaines pannes peuvent être réparées par l'utilisateur ; d'autres demandent une compétence technique spécifique ou des capacités particulières et doivent être réparées exclusivement par un personnel qualifié ayant une expérience reconnue et acquise dans le secteur d'intervention spécifique.

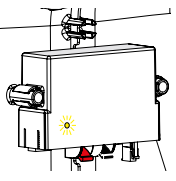


Précaution - Avertissement

Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt en sécurité du robot »), dans le cas où il s'avérerait nécessaire d'inspecter le robot pour éviter le danger d'activation imprévue de la lame.

Problème	Causes	Solutions
Vibration anormale Le robot est très bruyant	Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir « Remplacement lame »)
	Lame de coupe coincée par des résidus (bandes, cordes, bouts de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »). Libérer la lame  Précaution - Avertissement Porter des gants de protection pour éviter de se couper
	Le démarrage du robot a eu lieu en présence d'obstacles inattendus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité ») Enlever les obstacles et redémarrer le robot [voir « Mise en service - modalité automatique »]
	Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
	Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir « Réglage hauteur de coupe »)
		Effectuer une tonte préliminaire de la zone à l'aide d'une tondeuse classique
Le robot ne se positionne pas correctement à l'intérieur de son poste de rechargement	Position incorrecte du câble périmétral ou du cordon d'alimentation du poste de rechargement	Vérifier le raccordement du poste de rechargement (voir « Installation poste de rechargement et de l'alimentateur »)
	Affaissement du terrain à proximité du poste de rechargement	Positionner le poste de rechargement sur une surface plate et stable (voir « Planification installation système »)
Le robot se comporte de façon anormale autour des plates-bandes.	Câble périmétral mal positionné	Repositionner correctement le câble périmétral (sens des aiguilles d'une montre) (voir « Installation câble périmétral »)
Le robot travaille dans les mauvais horaires	Horloge mal configurée	Reconfigurer l'horloge du robot (voir « Modalité de programmation »)
	Horaire de travail mal configuré	Reconfigurer l'horaire de travail (voir « Modalité de programmation »)
Le robot n'effectue pas la rentrée rapide	Rentrée rapide mal disposée	Vérifier la position exacte de la rentrée rapide (voir « Prédiposition de rentrée rapide du robot à son poste de rechargement »)

Problème	Causes	Solutions
La zone de travail n'est pas entièrement tondue	Heures de travail insuffisantes	Prolonger l'horaire de travail (voir « Modalité de programmation »)
	Lame de coupe avec incrustations et/ou résidus	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »)  Précaution - Avertissement Porter des gants de protection pour éviter de se couper. Nettoyer la lame de coupe
	Lame de coupe usagée	Remplacer la lame par une lame de rechange originale (voir « Remplacement lame »)
	Aire de la zone de travail trop grande par rapport à la capacité effective du robot	Adapter l'aire de travail (voir « Données techniques »)
	Le cycle de vie des batteries est en train de s'épuiser	Remplacer les batteries par des pièces de rechange originales (voir « Remplacement batteries »)
	Les batteries n'ont pas été entièrement rechargées	Nettoyer et éliminer les éventuelles oxydations des points de contact des batteries (voir « Nettoyage robot »). Recharger les batteries pour 12 heures minimum
Zone secondaire pas entièrement tondue	Mauvaise programmation	Programmer correctement l'aire secondaire (voir « Modalité de programmation »)
L' écran affiche « Service »	Il est nécessaire d'effectuer la révision du robot	Contacteur son centre d'assistance agréé le plus proche
L' écran affiche « Levage »	Le robot est soulevé du sol	Vérifier que le robot n'est pas bloqué ou bouché par un objet quelconque. Nettoyer et éliminer les résidus d'herbe se trouvant éventuellement sous la carrosserie et qui pourraient boucher les capteurs (voir « Nettoyage robot »)
L'écran affiche « Non Signal »	Le câble périmétral n'est pas correctement raccordé (rupture du câble, absence de branchement électrique, etc.)	Vérifier la fonctionnalité de l'alimentation électrique, le branchement correct de l'alimentation et celui du poste de rechargement (voir « Installation poste de rechargement et de l'alimentateur »)
L'écran affiche « Hors Périmètre »	Déclivité excessive du terrain	Délimiter la zone qui est trop en pente (voir « Planification installation système »)
	Câble périmétral mal posé	Vérifier que le câble est correctement installé (profondeur excessive, proximité d'objets métalliques, distance entre le câble délimitant deux éléments inférieure à 70 cm, etc.) (voir « Planification installation système »)
	Câble périmétral de délimitation des aires internes (plates-bandes, buissons, etc.) posé dans le sens des aiguilles d'une montre	Repositionner correctement le câble périmétral (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre) (voir « Installation câble périmétral »)
	Alimentateur surchauffé	Prendre des mesures adéquates pour réduire la température de l'alimentateur (aérer ou modifier la zone d'installation, etc.) (voir « Planification installation système »)
	Mauvaise transmission des roues	Vérifier et, si nécessaire, fixer correctement les roues

Problème		Cause	Solutions
L'écran affiche « Erreur roue »		Terrain accidenté ou avec des obstacles empêchant le mouvement	Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme et sans trous, cailloux ou autres obstacles. Si tel n'est pas le cas, effectuer les opérations d'assainissement nécessaires [voir « Préparation et délimitation aires de travail (principale et secondaires) »]
		Un moteur ou les deux moteurs actionnant la transmission des roues est/sont en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
L'écran affiche « Herbe haute » ou « Erreur Lame »		Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir « Remplacement lame »)
		Lame de coupe coincée par des résidus (bandes, cordes, bouts de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »)  Précaution - Avertissement Porter des gants de protection pour éviter de se couper. Libérer la lame
		Le démarrage du robot a eu lieu en présence ou d'obstacles imprévus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité ») Enlever les obstacles et redémarrer le robot [voir « Mise en service - modalité automatique »]
		Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
		Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir « Réglage hauteur de coupe »). Effectuer une coupe préliminaire de la zone avec une tondeuse classique
L'écran affiche « Renversement »		Le robot se trouve sur une pente plus haute que les limites admises	Exclure, en la délimitant, la zone présentant une déclivité hors des limites admises
	La diode (C) ne s'allume pas	Absence de tension d'alimentation	Vérifier le branchement correct à la prise de courant de l'alimentateur
		Fusible coupé	Faire remplacer le fusible par son centre d'Assistance agréé le plus proche
	La diode (C) du transmetteur est allumée	Câble périmétral coupé	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »). Débrancher la prise de courant de l'alimentateur. Effectuer la jonction du câble périmétral

REPLACEMENT DES COMPOSANTS

RECOMMANDATIONS POUR LE REMPLACEMENT DES PIÈCES



Important

Procéder aux opérations de remplacement et de réparation des pièces en suivant les indications fournies par le fabricant ou bien s'adresser au Service d'Assistance si ces opérations ne sont pas indiquées dans le Manuel.

FR

REPLACEMENT BATTERIES



Important

Faire remplacer les batteries par un centre d'assistance agréé.

REPLACEMENT LAME

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt du robot en toute sécurité »).



Important

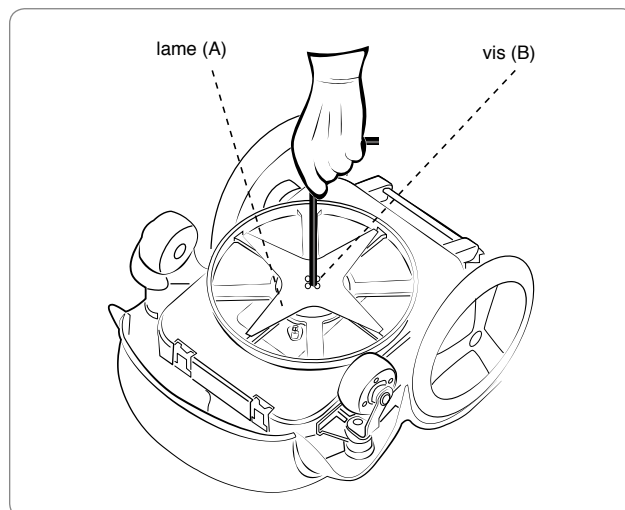
Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

Pour le remplacement, utiliser exclusivement la lame originale adaptée à la machine.

MODÈLE: Autoclip 528 S, Autoclip 530 SG, Autoclip 550 SG

Code lame de coupe: 122104112/0

2. Capoter le robot et le poser de façon à ne pas abîmer son toit.
3. Dévisser les vis (B) pour démonter la lame (A).
4. Introduire une nouvelle lame et serrer les vis.
5. Redresser le robot en position de marche.



- Au terme de sa vie utile, ce produit appartient à la classe des RAEE (rebut d'appareillages électriques et électroniques) : il est donc interdit de le jeter dans les déchets ménagers normaux, dans les déchets urbains mixtes (collecte générale) ou dans les déchets urbains séparés (tri sélectif).
- Au moment de la mise au rebut du robot, l'utilisateur devra vérifier que le produit est recyclé conformément aux prescriptions locales pour l'élimination des déchets ; en particulier, il devra obligatoirement séparer les composants électriques et électroniques et les éliminer séparément dans les centres de collecte spécialisés en RAEE ou bien rendre au revendeur le produit encore intègre lors de l'achat d'un nouveau produit. L'élimination abusive des RAEE sera punie au moyen de sanctions régies par les lois en vigueur dans le territoire où l'infraction a eu lieu.
- La présence de substances dangereuses dans les appareils électriques et électroniques a un effet potentiellement nocif sur l'environnement et sur la santé humaine, l'utilisateur joue donc un rôle fondamental afin de promouvoir la réutilisation, le recyclage et d'autres formes de récupération des RAEE.
- Tous les éléments qui doivent être séparés et écoulés de façon particulière sont marqués d'un signal spécial.



Danger - Attention

RAEE – Les rebuts d'appareillages électriques et électroniques (RAEE) peuvent contenir des substances dangereuses ayant des effets potentiellement nocifs sur l'environnement et sur la santé humaine. Il est obligatoire de procéder correctement à l'élimination des RAEE et seulement dans des centres de collecte agréés.

- Emballage - L'emballage du produit est fait avec des matériaux recyclables et doit être éliminé de façon durable dans les containers de collecte prévus à cet effet ou dans des centres de collecte agréés.
- Batteries - Les batteries usagées ou épuisées contiennent des substances nocives pour l'environnement et pour la santé de l'homme, il ne faut donc pas les jeter dans les déchets ménagers normaux. L'utilisateur devra éliminer les batteries de manière durable dans les containers de collecte conçus à cet effet ou dans des centres spéciaux autorisés à la collecte.

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

Déclare sous sa responsabilité que le produit :

tondeuse-robot automatique alimentée par batterie, modèle 7250DE0, 7250EL0, 8250ES0 est conforme aux prescriptions essentielles en matière de sécurité, de santé et de protection de l'environnement prévues par les directives de l'Union européenne suivantes :

Directive machines 2006/42/CE, **directive compatibilité électromagnétique** 2014/30/CE, **directive Radio (RED)** 2014/53/UE, **directive RoHS** 2011/65/CE, **directive RAEE** 2012/19/UE, **directive émission sonore dans l'environnement** 2005/88/CE ;

est conforme aux normes harmonisées suivantes :

EN 50636-2-107:2015 et EN 60335-1:2012 + A11:2014 (**sécurité**) ;

EN 62233:2008 (**champs électromagnétiques**) ;

EN 55014-1:2008 + A1:2010 + A2:2012 (**émission**) ;

EN 61000-3-2:2015 et EN 61000-3-3:2014 (**émission**) ;

EN 55014-2:2015 (**immunité**) ;

EN 50419:2006 (**RAEE – Marquage des appareils**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Compatibilité électromagnétique**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Compatibilité électromagnétique**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Efficacité du spectre radio**)

ETSI EN 301 511 V9.0.2 (**Efficacité du spectre radio**)

VERSION

ETSI EN 303 447 V1.1.0_0.0.2 (2017-04)

déclare par ailleurs qu'en vertu de la directive 2005/88/CE, le niveau Lwa de puissance sonore sur un échantillon significatif est de 66.0 dB $\pm$ 2.0 dB (pondéré sur courbe A et se rapportant à 1 pW), que le niveau Lwa de puissance sonore garantie est inférieur à 68 dB (pondéré sur courbe A et se rapportant à 1 pW) et qu'en vertu des directives 2005/88/CE et 2006/42/CE, les brochures techniques sont réalisées chez Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (Arezzo), Italie.

Terranuova B.ni 02/10/2017

Bernini Fabrizio
(P.D.G.)



Manufactured for STIGA SpA

by **Zucchetti Centro Sistemi SpA**

via Lungarno 305/A - 52028 Terranuova Bracciolini (AR) - ITALY



www.stiga.com