

Autoclip M3

Autoclip M5

EN - Operator's manual

FR - Manuel d'utilisation

DE - Gebruikershandleiding

IT - Manuale di istruzioni

NL - Gebruikershandleiding

SV - Bruksanvisning

DA - Brugsanvisning

STIGA



TABLE OF CONTENTS

General information.	2
Purpose of the manual.....	2
Identification of manufacturer and equipment.....	3
Safety information.	3
Safety regulations.....	3
Safety devices.....	4
Safety signals.....	5
Technical information.	6
Technical specifications.....	6
General description of the appliance.....	7
Main parts.	8
Installation.	9
Packing and unpacking.....	9
Planning of system installation.....	9
Setting up of the perimeter wire.	11
Preparation and marking the boundaries of the work areas.	12
Installation of perimeter wire.	16
Installation of the charging station and power supply unit.....	17
Battery charging on first use.	18
Adjustments.	19
Adjustment recommendations.....	19
Adjustment of cutting height.....	19
Use and operation.	20
Requirements for use.....	20
Description of control panel and menu overview.....	20
Set up.....	21
Access to the menu via app.	21
Setting the user menu via the mobile application.....	22
Settings – programming mode.....	22
Work schedules – programming mode.....	23
Secondary areas – programming mode.....	24
Robot safety stop.	24
Automatic return to the charging station.....	25
Prolonged inactivity and restarting.	25
Battery charging after prolonged inactivity.	26
Operating tips.....	26
Routine maintenance.	27
Maintenance recommendations.....	27
Scheduled maintenance table.....	27
Robot cleaning.	28
Troubleshooting.	29
Troubleshooting guide.	29
Part replacement.	32
Recommendations for replacing parts.	32
Battery replacement.	32
Blade replacement.	32
Robot disposal.	33
EC declaration of conformity.	34

EN

Reproduction, even partial, of this document without written permission by the manufacturer is strictly forbidden. The manufacturer assumes a policy of continual improvement and reserves the right to modify this document without prior notice on condition that the changes do not constitute health and safety risks.

© 2008 – Text, illustrations and page layout by Tipolito La Zecca. The text may be reproduced, in whole or in part, on condition that the author is mentioned.

PURPOSE OF THE MANUAL

- This manual forms an integral part of the appliance and was produced by the Manufacturer to provide the necessary information to people authorised to interact with it during its working life.
- Operators of the appliance must adopt correct working practices and must carefully read and follow all the instructions contained in this manual.
- This manual is written by the Manufacturer in the original language of Italian and may be translated into other languages to meet legal and/or commercial requirements.
- Carefully read the instructions contained in this manual to avoid any unnecessary risks to people's health and safety, as well as economic damages.
- Keep this manual in a safe and easily accessible place for quick reference.
- Some information and illustrations contained in this manual may not perfectly correspond with the appliance in your possession; however, this does not affect its functioning.
- The Manufacturer reserves the right to make changes without any obligation to provide prior notice.
- The following symbols are used throughout this manual to highlight some particularly important information or to identify some important specifications.



Danger - Attention

This symbol indicates situations involving imminent danger, which, if ignored, could put people's health and safety at risk.



Warning – Caution

This symbol indicates situations where it is necessary to behave in a certain way in order to avoid putting people's health and safety at risk, and to protect the device.



Important

This symbol identifies particularly important technical information which must not be ignored.

IDENTIFICATION OF MANUFACTURER AND EQUIPMENT

The nameplate shown here is applied directly onto the appliance. It contains references and all the information essential for safely operating the device.

For any technical requirements, please contact the Manufacturer's Technical Service Centre or an authorised dealer.

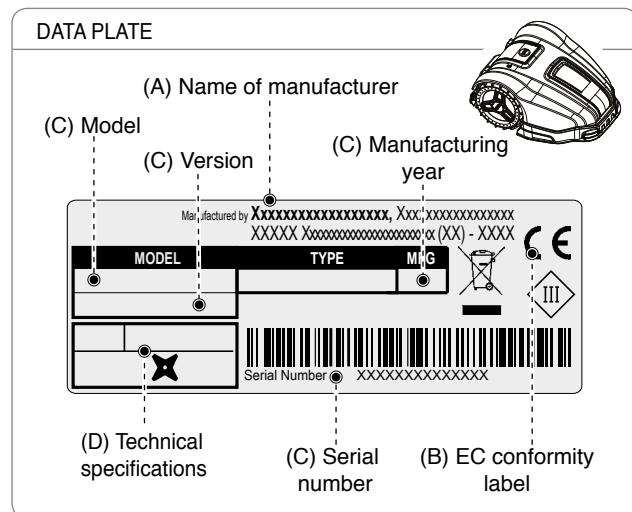
For technical assistance, please indicate the data reported on the identification plate, the approximate hours of use and the type of fault detected.

A. Name of manufacturer.

B. CE conformity label.

C. Model and Version / serial number / manufacturing year.

D. Technical data: voltage, current, protection rating, mass, cutting width.



SAFETY INFORMATION

The manufacturer carefully considered the possible hazards and personal risks that may result from interacting with the equipment. The purpose of this information is to inform users on the need to use extreme caution in order to avoid risks.



SAFETY REGULATIONS



THIS PRODUCT COMES WITH A BLADE AND IS NOT A TOY!

- Please read the manual carefully, especially the safety instructions, and make sure you understand them fully before using the product. Only use the equipment for the purposes specifically intended by the manufacturer. Carefully follow the instructions on operation, maintenance and repair.
- When using the robot, make sure there is no one in the working area, in particular children, the elderly or disabled and pets. Otherwise, program the robot to operate during hours when there is no one in this area. Keep an eye on the robot if you know that pets, children or other people are in the area. If a person or animal is found on the robot's path, stop it immediately.
- In working areas not bounded by a fence that can not be easily climbed over, supervise the device during the operation.
- Warning signs shall be placed around the working area of the robotic lawnmower if it is used in public areas. The signs shall have the following text: "**Warning! Automatic lawnmower! Keep away from the machine! Supervise children!**"
- This robot is not suitable for use by children and people with reduced physical, sensory or mental capabilities or inexperienced people who are not familiar with the product, unless they are supervised by a person responsible for their safety or have received instructions on how to use the appliance. Children should be supervised to ensure that they do not play with the appliance.
- Do not allow the robot to be used by people who do not know how it works.
- Operators who perform maintenance and repair work must be fully conversant with its special features and safety regulations. Before using the robot, carefully read the operating manual and make sure you understand the instructions.
- Never remove, bypass or tamper with the safety devices installed. The Manufacturer shall not be held liable if non-original spare parts are used. Failure to comply with this requirement may seriously endanger the health and safety of people.

- Check that there are no toys, tools, branches, clothing or other objects on the lawn which can damage the blades. Any objects on the lawn can also damage or prevent the correct functioning of the robot.
- Never allow people to sit on the robot. Never lift the robot to inspect the blade or to carry it while it is running. Do not place hands and feet under the robot when it is in operation.
- Do not use the robot when a sprinkler system is running. In this case, program the robot and the sprinkler system so that they do not operate at the same time. Do not wash the robot with high-pressure water jets and do not immerse it in water, partially or completely, as it is not watertight.
- Disconnect the power supply and activate the safety device before performing any adjustment or maintenance that the user is authorised to perform. Use the personal protection devices recommended by the Manufacturer, in particular, always wear protective gloves when handling the cutting blade.
- Cleaning and maintenance must not be performed by unsupervised children.
- Do not use the robot when the cutting blade is damaged. Replace the cutting blade.
- Do not use the robot with damaged external parts. If the mechanical parts of the robot are damaged, replace them.
- Do not use the robot if the power cord of the transformer is damaged. A damaged cord can lead to contact with live parts. To avoid any risk, have the cord replaced by the manufacturer or by its technical service centre or by a person with similar qualifications.
- If the power cord is damaged during use, press "STOP" to stop the robot and disconnect the power cord from the electrical socket.
- Visually check the robot regularly to make sure the blade, mounting screws and cutting mechanism are not worn or damaged. Make sure that all the nuts, bolts and screws are tightened to ensure that the robot is in good working condition.
- If the robot starts to vibrate abnormally during use, press "STOP" and disconnect the power cord from the electrical socket.
- Never use and recharge the robot in explosive and/or flammable environments.
- Only use the battery charger and power supply unit supplied by the manufacturer. Improper use may cause electric shocks, overheating or leakage of corrosive liquids from the battery. If any liquid leaks, wash the battery with water/neutraliser; in case of contact with eyes, seek medical attention.

SAFETY DEVICES

1. Obstacle detector

The bumper sensor is activated if the robot strikes a solid object greater than 10 cm (3.94 ") in height, which stops the movement in that direction and moves backwards to avoid the obstacle.

2. Inclinometer

If the robot works on a slope which is steeper than the maximum limit, or tips over, the robot will stop the cutting blade.

3. Emergency stop switch

Located on the upper part of the robot with the word "STOP" larger than the other commands on the keypad. Pressing this button at any time during operation will immediately stop the movement of the lawnmower robot and the rotation of the blade will stop.

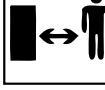
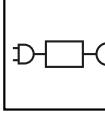
4. Over-current protection

Each motor (blade and wheels) is monitored continuously during operation for any situation that may cause them to overheat. If this occurs in the wheel motor, the robot will attempt to move in the opposite direction. If the over-current persists, the robot will stop and signal an error. If the cutting blade motor overheats, there are two intervention ranges. If the parameters fall within the first range, the robot will perform the manoeuvres to unblock the cutting blade. If the over-current is below the protection range, the robot will stop and signal a motor error.

5. No signal sensor

If there is no signal, the robot will automatically stop.

SAFETY SIGNALS

 	<p>Read user instructions carefully to understand meanings before using the machine.</p>		<p>Keep an adequate safe distance from the machine while it is running.</p>
 	<p>Do not touch the rotary blade and do not place your hands or feet underneath the machine when it is running. Wait until the blade and rotating parts come to a complete stop before accessing.</p>		<p>While the robot is working, make sure there are no people in the working area (especially children, elderly or disabled people) and pets. Keep children, pets and other people at a safe distance when the machine is functioning. To prevent that risk, we advise scheduling the robot's mowing activities at suitable times.</p>
 	<p>Do not ride on the machine.</p>	 	<p>Warning! Do not spray water on the machine to clean or wash it.</p> <p>While the robot is working, make sure there are no people in the working area (especially children, elderly or disabled people) and pets. Keep children, pets and other people at a safe distance when the machine is functioning. To prevent that risk, we advise scheduling the robot's mowing activities at suitable times.</p>
  	<p>Operate the safety device before working on or lifting the machine.</p>		<p>Use the robot only with the power supplies indicated in the "Technical Data" of the "Technical Information" chapter.</p>

EN

TECHNICAL INFORMATION

TECHNICAL SPECIFICATIONS

EN

Description	Model		
	Autoclip M3	Autoclip M5	
	8030M30	8030M50	
Maximum recommended surface that can be mowed			
Working capacity (-20%(*))	m² (sq ')	300 (3228 ')	500 (5380 ')
Features			
Dimensions (W x H x D)	mm	537x415x252	
Robot weight (incl. battery)	kg	9,5	
Cutting height (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Diameter of blade	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Motors		with brushes	
Cutting blade speed	RPM	2400	
Ground speed	Metres / Minute	25 (82 ')	
Maximum recommended managed slope (*)	%	45% allowable, based on the lawn conditions and accessories installed. 35% maximum managed and recommended in conditions of a trimmed lawn. 20% in proximity of the outside edge or perimeter wire	
Ambient operating temperature	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) CHARGING STATION: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERY CHARGER: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Measured sound power level	dB(A)	57	
Water protection class	IP	ROBOT: IPx4 CHARGING STATION: IPx4 BATTERY CHARGER: IPx4	
Electrical features			
Power supply unit (for lithium battery)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Input: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Class 2 Output: 29.4 V ===; 2.0 A;	
Type of accumulator and charging batteries			
Rechargeable Lithium-Ion Battery (rated voltage)		25.9V – 1x2.5 Ah	
Battery charger		29.4 Vcc - 2.0 A	
Average recharging time	hh:mm	1:15	
Average mowing duration after a full charge cycle (*)	hh:mm	0:50	

(*) Depends on the condition of the grass, lawn and the complexity of the mowing area.

Frequencies		
Transmitter for the robot driving		Frequency band of work (Hz) 500 - 60000 maximum radio frequency power (dBm) < 10
Bluetooth		Frequency band of work (MHz) 2402 - 2480 maximum radio frequency power (dBm) < 14
Equipment / Accessories / Functions		
Areas managed, including the primary zone		2
Rain sensor		standard
Maximum length of perimeter wire (approximate, calculated based on a regular perimeter)	m (')	800 (2624 ')

(*) Depends on the condition of the grass, lawn and the complexity of the mowing area.

GENERAL DESCRIPTION OF THE APPLIANCE

The appliance is a robot designed and built to automatically trim grass in gardens and house lawns at any time of the day or night. It is small, compact, silent and easy to transport.

Depending on the characteristics of the surface to be trimmed, the robot can be programmed to work on more than one area: a primary area and secondary areas (according to the specifications of the various models).

During operation, the robot trims the area marked off by the perimeter wire.

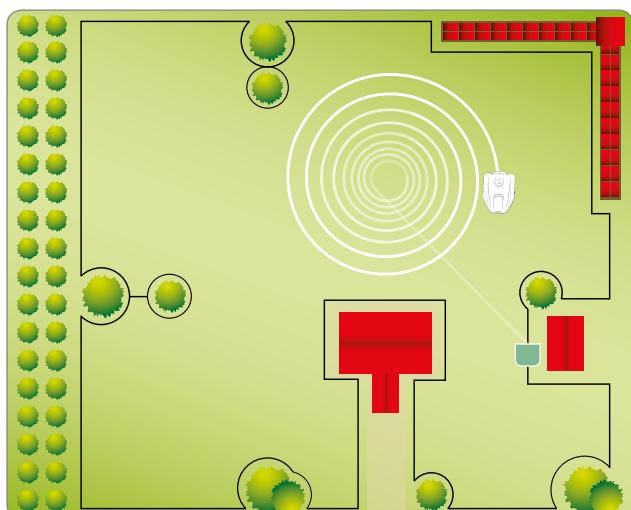
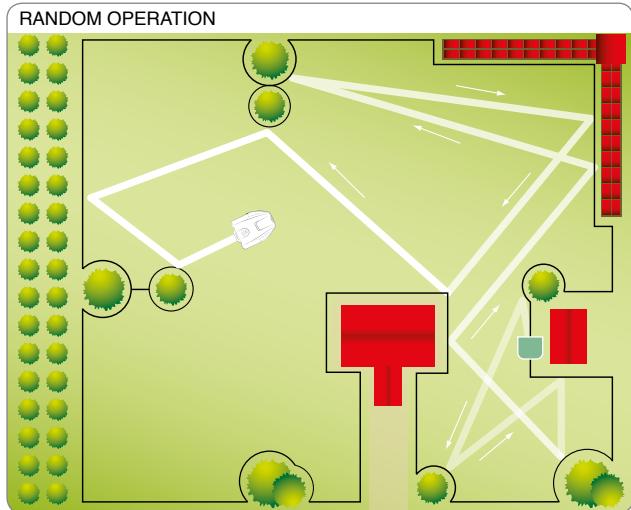
When the robot detects the perimeter wire or encounters an obstacle, it changes direction in a random manner and starts mowing again in a new direction. The robot does not cross the perimeter wire for a distance greater than half its length.

According to its operating principle random, the robot automatically trims the entire delimited area of the lawn (see figure).

The robot is able to recognise the presence of higher and/or thicker grass in an area of the garden and to automatically activate, if considered necessary, the spiral movement for a perfect finish.

The lawn surface that the robot is able to trim depends on a series of factors, such as:

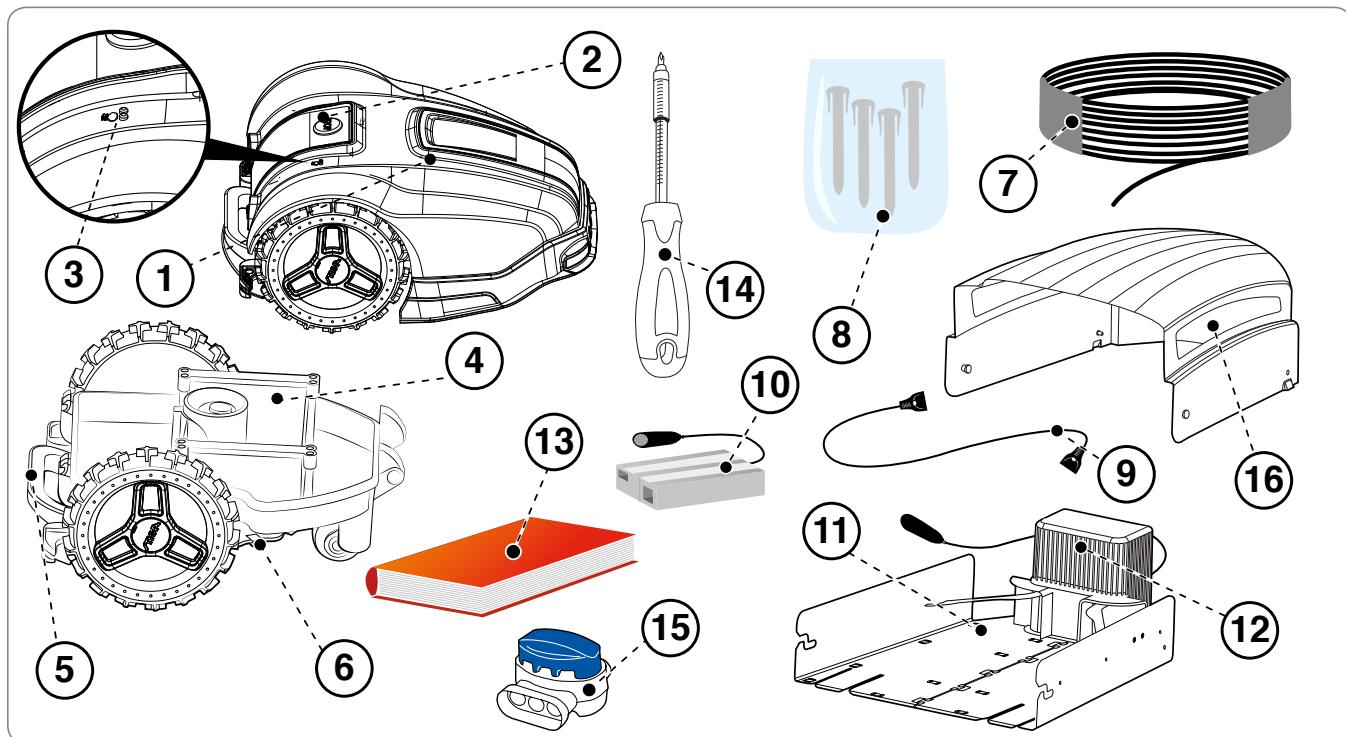
- model of the robot and type of batteries installed;
- characteristics of the area (irregular perimeters, uneven surfaces, divided areas, etc.);
- characteristics of the lawn (type and height of the grass, moisture, etc.);
- conditions of the blade (level of sharpness, without residuals and deposits, etc.);



MAIN PARTS

EN

MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Version	A	A
① Robot	✓	✓
② Keyboard commands	✓	✓
③ Rain sensor	✓	✓
④ Battery	✓	✓
⑤ Handle	✓	✓
⑥ Cutting blade	✓	✓
⑦ Perimeter wire coil	100	100
⑧ Pegs	100	100
⑨ Power cord for the power supply unit	✓	✓
⑩ Power Supply unit	✓	✓
⑪ Charging station	✓	✓
⑫ Transmitter	✓	✓
⑬ User manual	✓	✓
⑭ Key for adjusting the cutting height	✓	✓
⑮ Joint for perimeter wire	✓	✓
⑯ Cover of charger	-	-



INSTALLATION

PACKING AND UNPACKING

The equipment is delivered suitably packaged. When unpacking, carefully remove and check the integrity of the parts.

EN



Warning – Caution

Keep plastic wrapping and plastic containers away from infants and children: risk of suffocation!



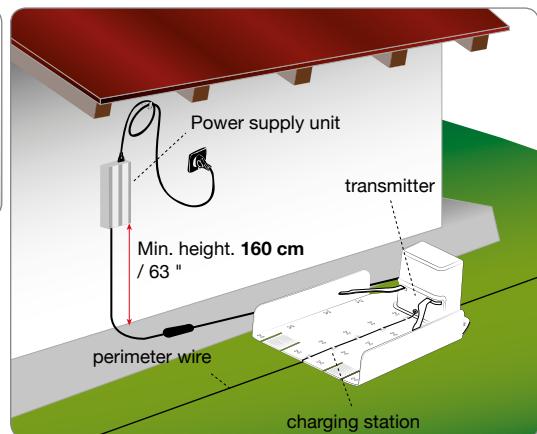
Important

Keep the packaging materials for future use.

PLANNING OF SYSTEM INSTALLATION

The robot is not difficult to install, but requires some preliminary planning in order to find the best area for installing the charging station, power supply unit and for laying out the perimeter wire.

- The charging station must be positioned on the edge of the lawn, preferably in the largest area from which other areas of the lawn are easily accessible. The area where the charging station is installed is hereinafter referred to as the "Primary Area."



Warning – Caution

Position the power supply unit in an area that cannot be reached by children. For example, at a height above 160 cm (63").



Warning – Caution

Make sure only authorised people have access to the power supply.



Warning – Caution

When connecting the electricity, it is necessary that a power outlet is positioned near the installation area. Make sure the connection to the mains power complies with the applicable laws. To operate in complete safety, make sure the electrical system, which is connected to the power supply unit, is equipped with a well-functioning earthing system. The supply circuit shall be protected by a residual current device (RCD) with a tripping current of not more than 30 mA.



Important

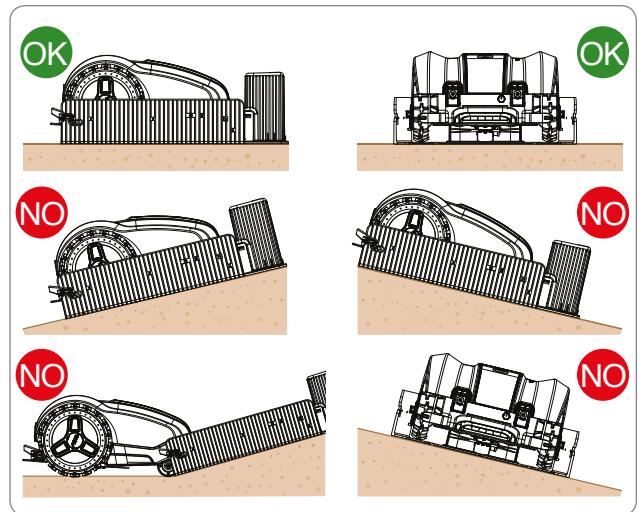
It is advisable to install the unit in a cabinet for electric components (for outdoor or indoor use), equipped with a key lock, and well-ventilated to maintain a correct air circulation.

- The robot must be able to easily find the charging station at the end of the work cycle, which will also be the starting point for a new work cycle and for reaching any other work areas, hereinafter referred to as "Secondary Areas".
- Position the charging station according to these rules:
 - on level ground;
 - on compact and stable ground with good drainage;
 - preferably in the widest part of the lawn;
 - in case of sprinklers, make sure the water jets are not directed inside the charging station;
 - make sure the entrance of the charging station is positioned as shown in the figure, so that the robot can enter it by following the perimeter wire in a clockwise direction;
 - there must be a straight area of 200 cm (78,74") in front of the charging station;
 - any metal bars or rails separating the lawn near the station may interfere with the signal. Position the station on a different side of the garden or at a safe distance from the metal barrier. For more information, please contact the Manufacturer's Technical Service Centre or an authorised dealer.
- The charging station must be well fastened to the ground. To prevent a small step from forming at the front of the charging station, position a small piece of fake grass at its entrance to stop this from occurring. Alternatively, remove part of the grassy surface and install the charging station flush with the grass.

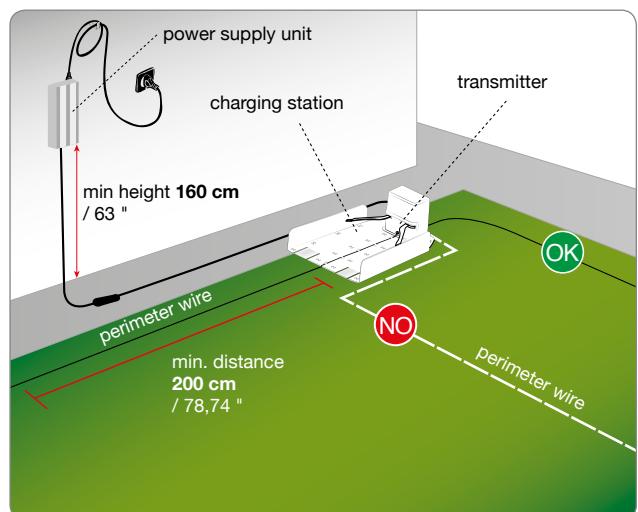
- The charging station is connected to the power supply unit via a cord that must move away from the charging station on the outside of the cutting area.

- Position the power supply unit according to these rules:

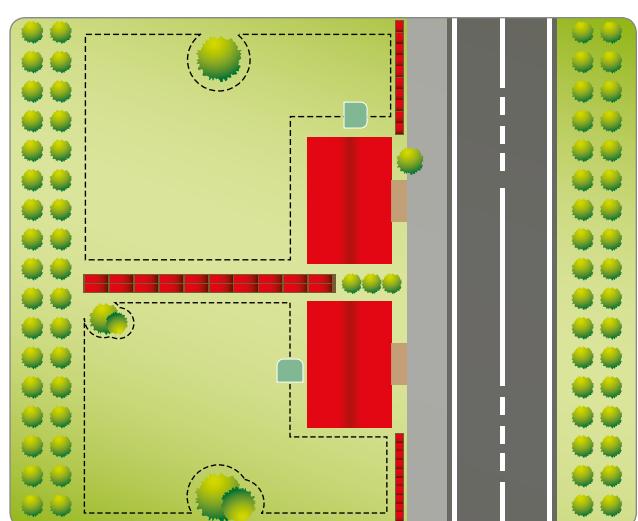
- in a well-ventilated area protected against atmospheric agents and direct sunlight;
- preferably inside your home, a garage or shed;
- if positioned outdoors, the robot must not be exposed to direct sunlight and water. Therefore, it must be protected inside a ventilated box. Do not position in direct contact with the soil or humid environments;
- position it on the outside of the lawn and not inside;
- stretch out the excess cord going from the charging station to the power supply unit. Do not shorten or lengthen the cord.



- The incoming section of the wire must be straight and aligned perpendicularly to the charging station by at least 200 cm (78.74 in.) and the outgoing section must move away from the charging station; this allows the correct re-entry of the robot.



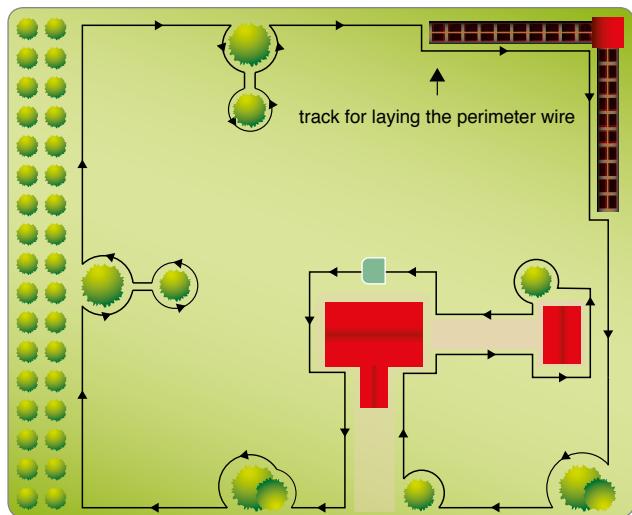
If the robot is installed near an area which has another robot (from the same or another manufacturer), then the transmitter and receiver of the robot must be modified during installation so that the frequencies of the two robots do not interfere with other. In this situation, contact the closest customer service centre.



SETTING UP OF THE PERIMETER WIRE

Before installing the perimeter wire, it is necessary to check the entire surface of the lawn. Make any necessary adjustments to the grassy surface during the laying of the perimeter wire in order to allow the robot to function correctly.

1. Preparation and defining of the work areas.
2. Installation of the perimeter wire.
3. Installation of the charging station and power supply unit. When laying the perimeter wire, respect the installation direction (clockwise) and the rotation direction around the flowerbeds (counter-clockwise), As shown in the figure.



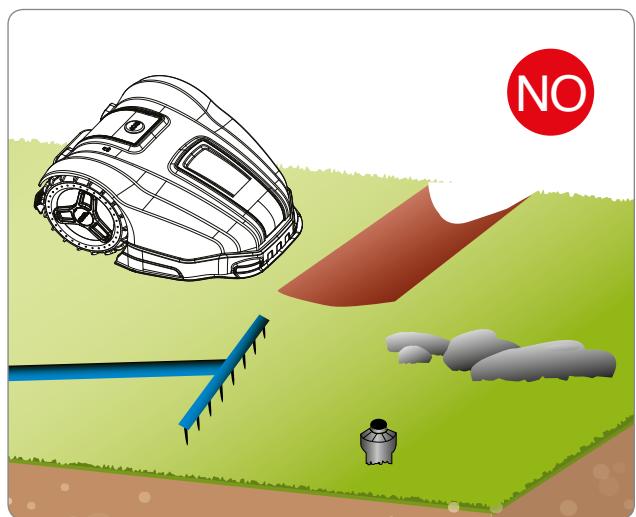
EN

EN

Preparation of the lawn to be mowed

1. Make sure the lawn to be mowed is even and does not contain holes, stones or other obstacles. If necessary, prepare the lawn by filling in any holes and removing any obstacles. If some obstacles cannot be removed, it is necessary to properly mark these areas with the perimeter wire.
2. The robot can mow surfaces inside the working area with a maximum slope of 45% (45 cm per meter in length) on a regular dry lawn, with no risk of wheels slipping, based on the accessories installed. In the other cases it is necessary to respect the 35% of the slope.

The perimeter wire must be laid on the ground sloping no more than 20% (20 cm per meter in length), being in mind that the robot requires greater grip during the return to the charging station. Therefore, it is necessary to check carefully the lawn conditions and to respect the limits.



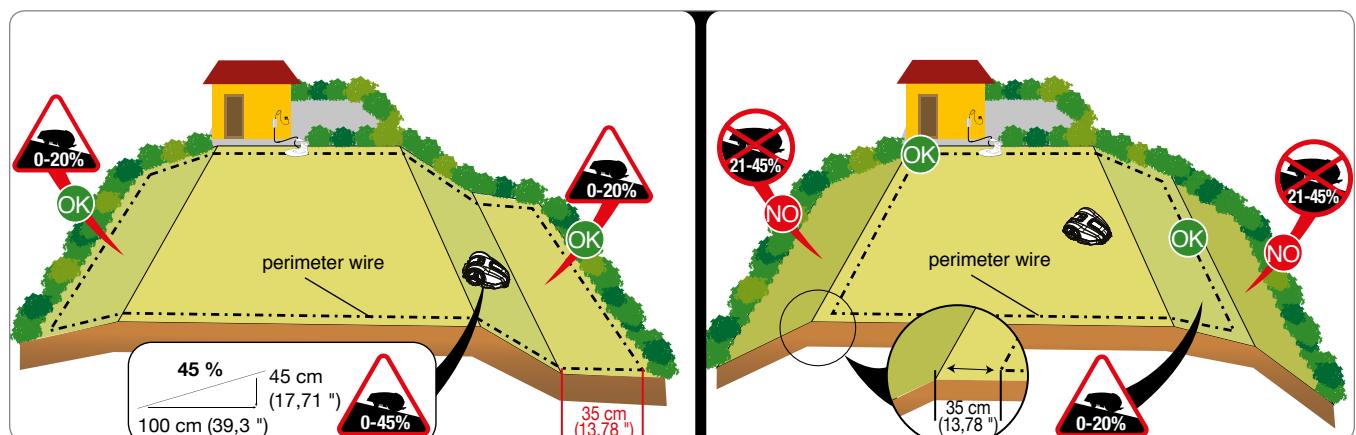
The slope must not increase at least 35cm inside or outside the perimeter wire. If these instructions should not be complied with, while the robot is working on sloping areas and detects the wire, its wheels could slip and make it leave the working area.

If there are any obstacles on slopes that are closed to the abovementioned limits, the ground must be uniformed for at least 35cm in the part uphill of the obstacle to reduce the slope.



Important

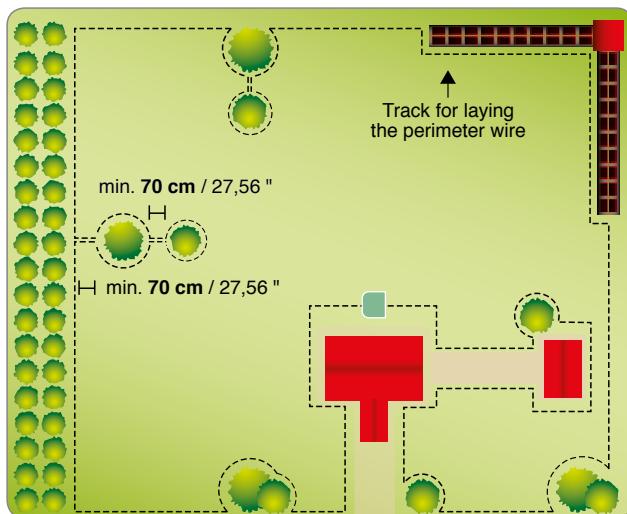
Areas with slopes greater than those allowed cannot be mowed with the robot. Therefore, position the perimeter wire in front of the slope so that it is excluded from the area to mow.



Marking the boundary of the work area

3. Check the entire lawn surface and assess whether it is necessary to divide it into separate work areas as per the rules described here below. Before installing the perimeter wire, check the entire path to make this procedure easier. The illustration shows a lawn with the track for installation of the perimeter wire.

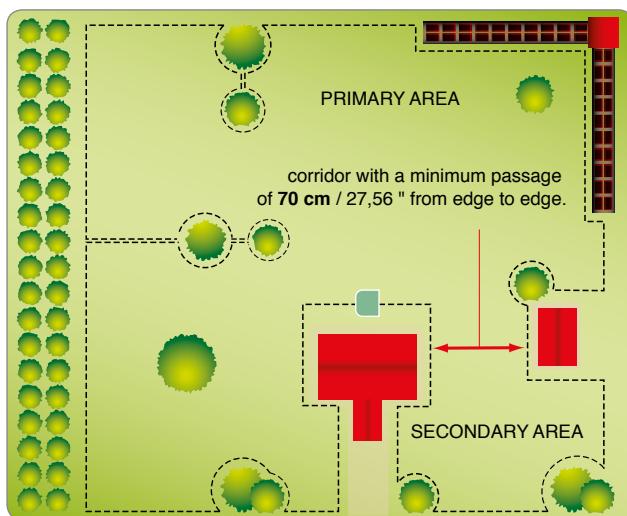
During installation, identify any secondary areas. A secondary area is part of a lawn connected to the primary lawn with a passage that is difficult to reach by the robot's normal movement. The area must be reachable without any rises or drops greater than those allowed. Whether a zone is to be defined a "secondary area" also depends on the size of the primary area. The larger the primary area, the harder it will be to reach narrow passages. More generally, a passage narrower than 200 cm (78.74") is considered a secondary area. The number of secondary areas managed depends on the characteristics of the model (See "Technical Specifications").



The minimum passage allowed is **70 cm** (27.56") from each edge of the perimeter wire. The perimeter wire must be positioned at a distance of (to be indicated below) from any objects outside the lawn; therefore, the necessary space for passing must be **140 cm** (55.12") if there is a wall or hedge on both sides.

If this passage is very long, the width should be more than **70 cm** (27.56") between perimeter wires.

During programming, it is necessary to configure the size of the secondary areas as a percentage of the lawn, and the quickest direction for reaching it (clockwise or counter-clockwise), as well as the number of meters of wire needed to reach the secondary area. See "Programming Mode."



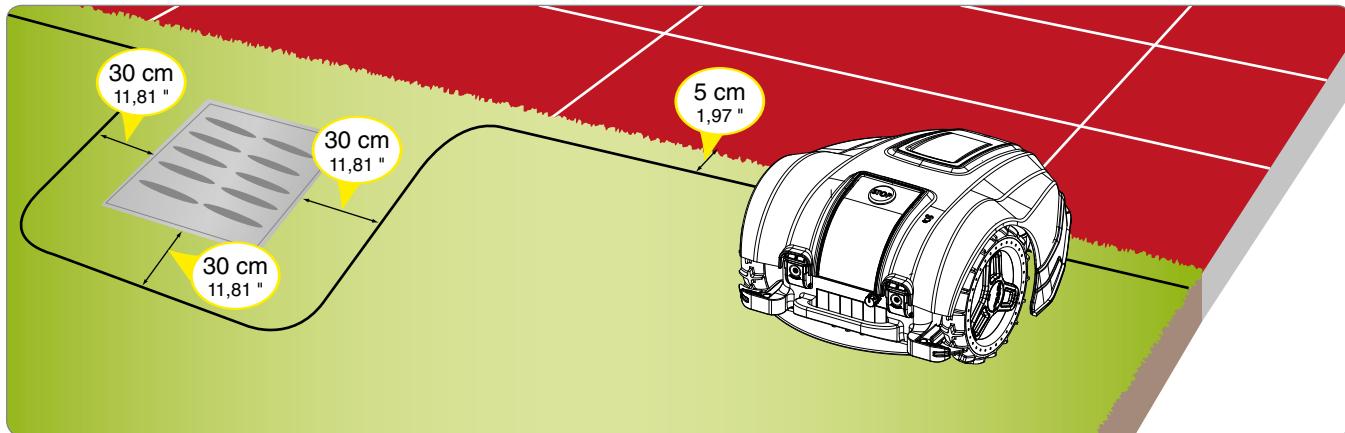
4. If there is a pavement or driveway inside or outside the work area, which is at the same level of the lawn, lay the perimeter wire at a distance of 5 cm (1.96") from the edge of the pavement. The robot will come out slightly from the lawn and all the grass will be mowed. If the pavement is made of metal or if there is a metal manhole cover, shower plate or electrical wires, lay the perimeter wire at least 30 cm (11.81") from the metal object in order to prevent malfunction of the robot and disturbances on the perimeter wire.

EN

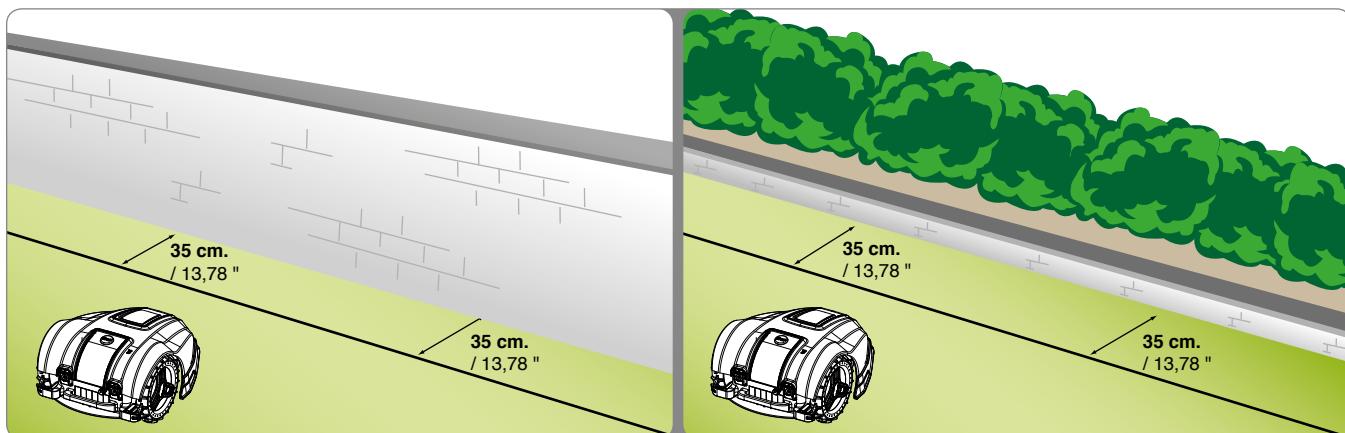


Important

The illustration shows an example of the elements inside and on the perimeter of the work area and the distances to follow for the correct laying of the perimeter wire. Mark the boundary of elements in iron or other metals (drain covers, electric connections, etc.) to prevent any interferences to the signal of the perimeter wire.

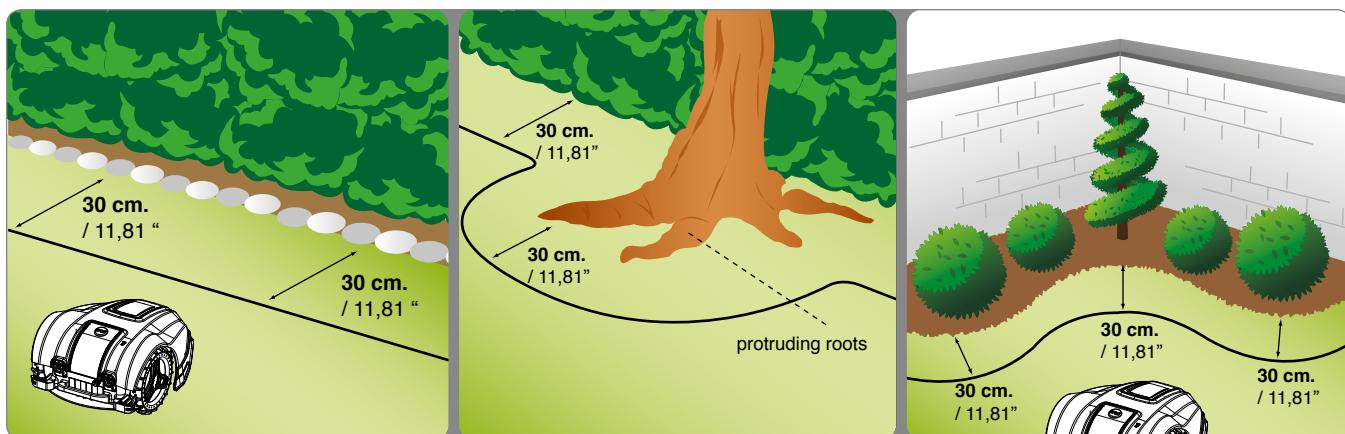


If an obstacle is present inside or outside the work area, such as a kerb or wall, lay the perimeter wire at least 35 cm (13.78") from the obstacle. Increase the distance between the perimeter wire and the obstacle; if you don't want the robot to hit the obstacle, place the perimeter wire at least 40 cm (15.75") away from it. Any grass close to the edge and outside the defined work area can be cut with a grass trimmer or brushcutter.



If a flower bed, hedge, plant with protruding roots, small ditch of 2-3 cm or small kerb of 2-3 cm is present inside or outside the work area, lay the perimeter wire at least 30 cm (11.81") from the obstacle to prevent damage being done to the robot or the obstacle.

Any grass present inside the work area can be cut and finished with a grass trimmer or brushcutter.

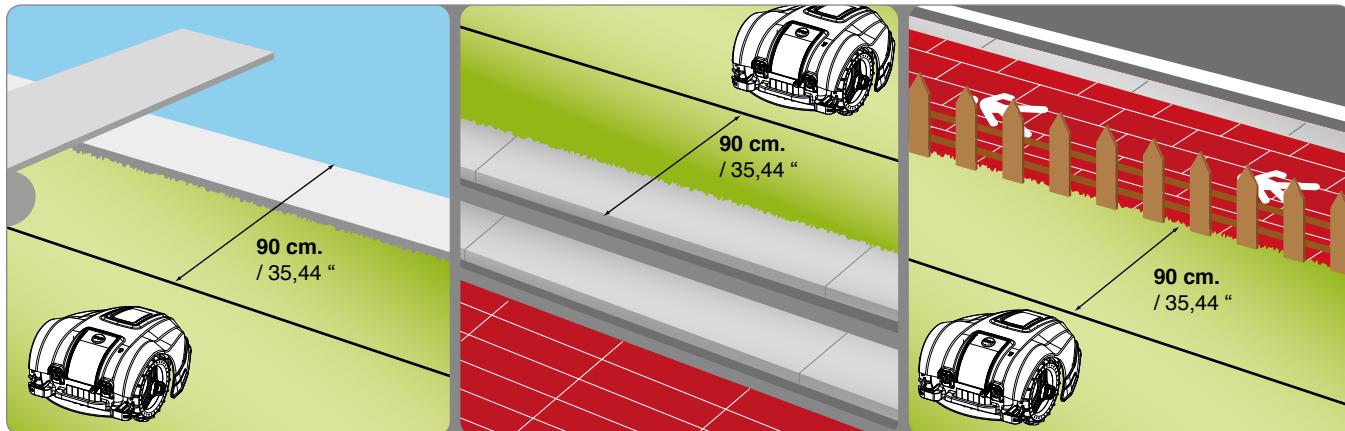


If there is a pool, pond, ravine, ditch, steps or public roads not protected by an easily crossable fence or wall inside or outside the work area, install the perimeter wire at least 90 cm (35.43 inches) from the edge. In order to install the perimeter wire as close as possible to the edge of the cutting area, we recommend installing a fence that is difficult to cross if adjacent to public areas, or a fence at least 15 cm high in other cases. This will allow laying the perimeter wire at the distances described in the previous paragraphs.



Important

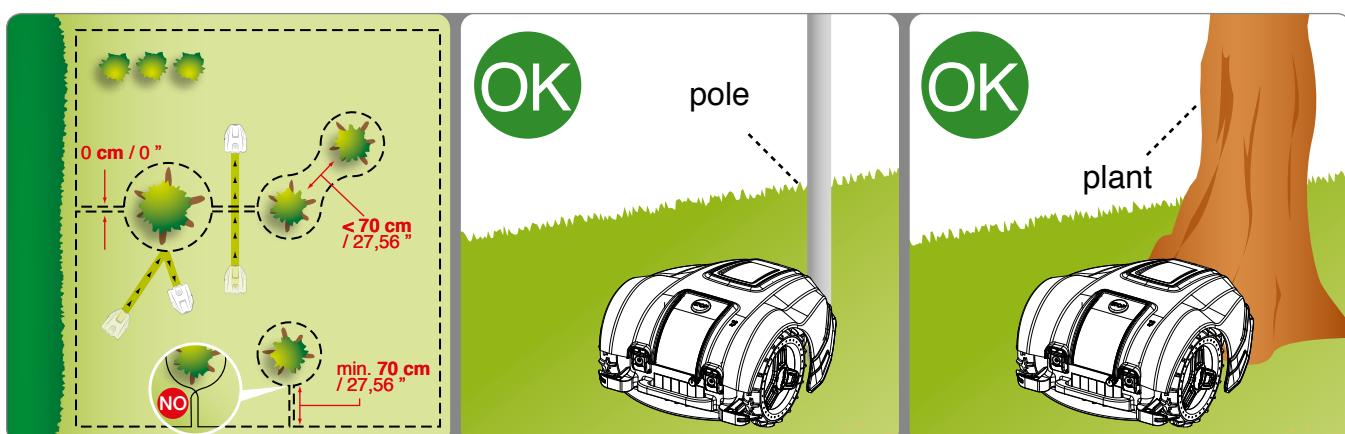
Carefully follow the distances and slopes specified in the booklet to guarantee excellent installation and proper functioning of the robot. Increase the distance by at least 30 cm (11.81") in the presence of slopes or slippery ground.



Obstacles resistant to knocks, such as trees, bushes or poles without sharp edges present inside the work area do not need to be delimited. The robot hits the obstacle and changes direction. If you don't want the robot to knock into the obstacles and for its safe and silent operation, all the fixed obstacles need to be delimited. Slightly sloping obstacles such as flower pots, stones or trees with protruding roots must be delimited to protect the cutting blade and the obstacles themselves.

To mark the boundary of the obstacle, start from the outside point of the perimeter nearest the object to delimit, arrange the perimeter wire so that it reaches the obstacle, goes around it and then travels back along the previous path, observing the regular distances described in the previous paragraphs. Overlap the outgoing wire and the incoming wire so that they pass under the same peg, this will allow the robot to go past the perimeter wire.

For the robot to function correctly, the minimum overlapping length should not be greater than 70 cm (27.56") in order to allow the robot to move regularly.



INSTALLATION OF PERIMETER WIRE

EN

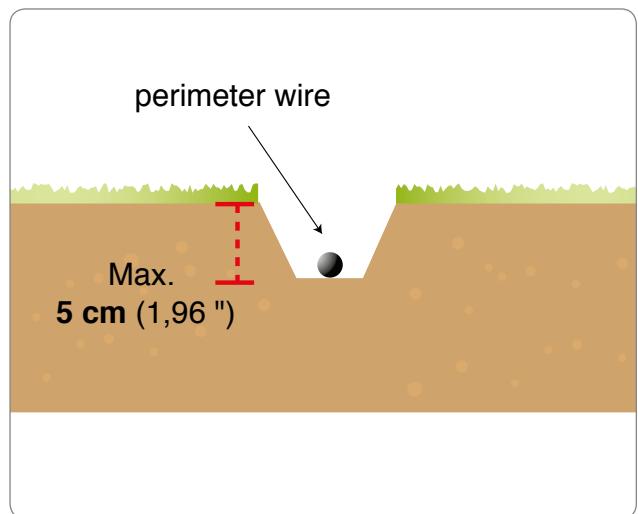
The perimeter wire can be buried or laid on the ground. If you have a wire layer machine, it is better to bury the wire for greater protection.

Otherwise, install the wire on the ground with the pegs provided as described below.



Important

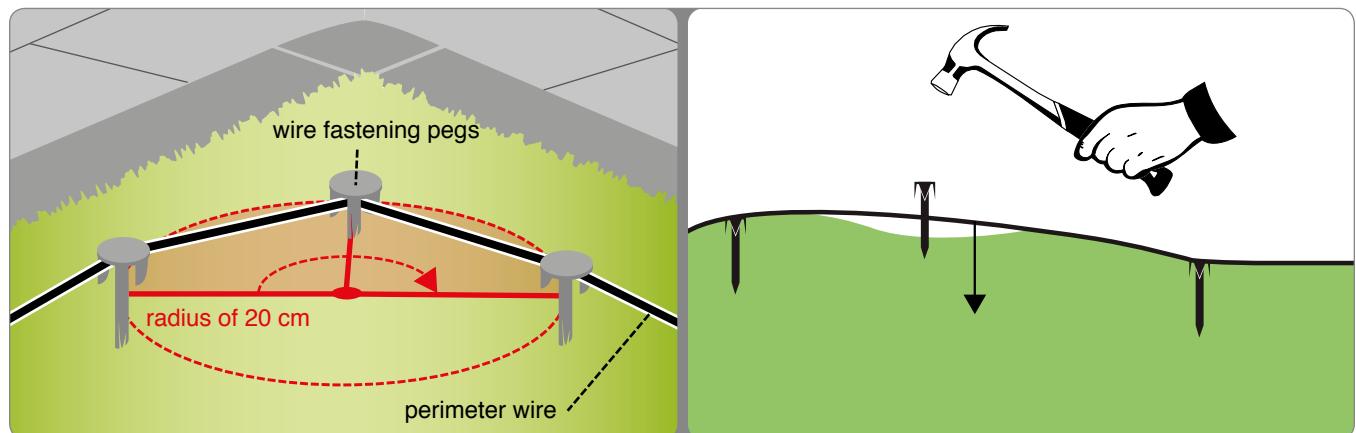
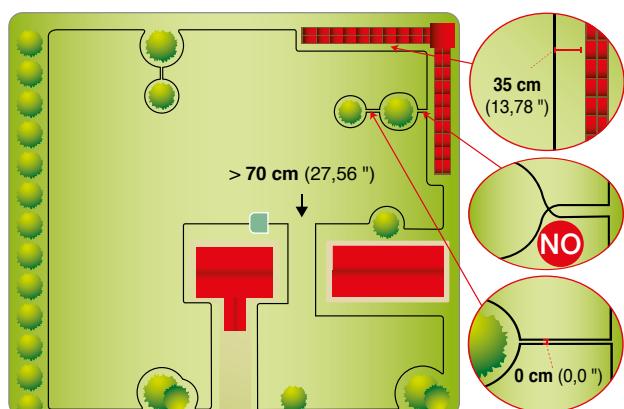
Start laying the perimeter wire from the area where the charging station is installed, leaving a couple of extra meters so that it can be cut down to size when connecting to the power unit during the final phase.



Ground wire

Cut the grass as low as possible with a grass trimmer or brushcutter along the entire path where the cable will be laid. This will make it easier to lay the cable in contact with the ground and reduce the risk of the robot damaging the insulation.

1. Position the wire in a clockwise direction along the entire path and secure it with the pegs supplied, making sure there is a maximum distance of around 100 cm (39.37 inches) between each peg. The wire must be in contact with the ground to prevent it from being damaged by the robot before the grass covers it.
 - When laying the perimeter wire, follow the installation direction around the flowerbeds, i.e. a counter-clockwise direction.
 - In curved sections, secure the wire so that it is not twisted, but curves nicely (radius of 20 cm).



Buried wire

1. Dig an even furrow in the ground (approximately 2-3 cm or 0.787-1.181").
2. Position the wire in a clockwise direction along the track at a depth of a couple of centimetres. Do not bury the wire deeper than 5 cm, so as not to reduce the quality and intensity of the signal picked up by the robot.
3. During the laying of the wire, it may be necessary to secure it in some points with the pegs provided in order to hold it in place when covering with the ground.
4. Cover all the wire with soil and make sure it remains taut in the ground.

Joining of the perimeter wire

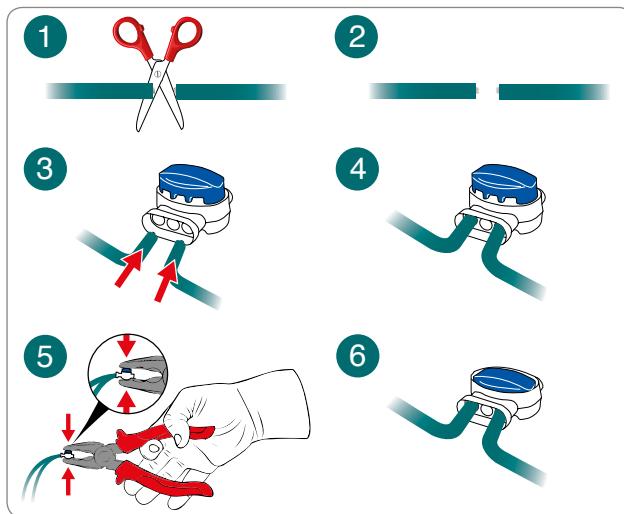
Use an original joint if another perimeter wire is needed to complete the installation.

Insert each end of the wire in the joint, making sure the wires are fully inserted so that the ends are visible on each side. Press the button on the upper side all the way down using a pair of pliers.



Important

- For a safe and secure electrical connection, only use original joints.
- Do not use insulating tape or other types of joints that do not provide proper isolation (lugs, terminals, etc.). After some time, soil moisture causes oxidation and interruption of the perimeter wire.



INSTALLATION OF THE CHARGING STATION AND POWER SUPPLY UNIT



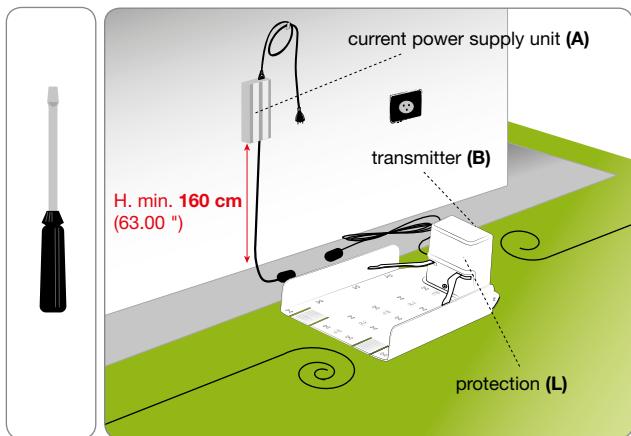
Warning – Caution

Before carrying out any operations, disconnect the robot from the mains power.

Position the power supply unit in an area that cannot be reached by children. For example, at a height above 160 cm (63").

Do not shorten or lengthen the cable getting to the charging station, wrap as an 8 like form the excess cord, as shown in the figure.

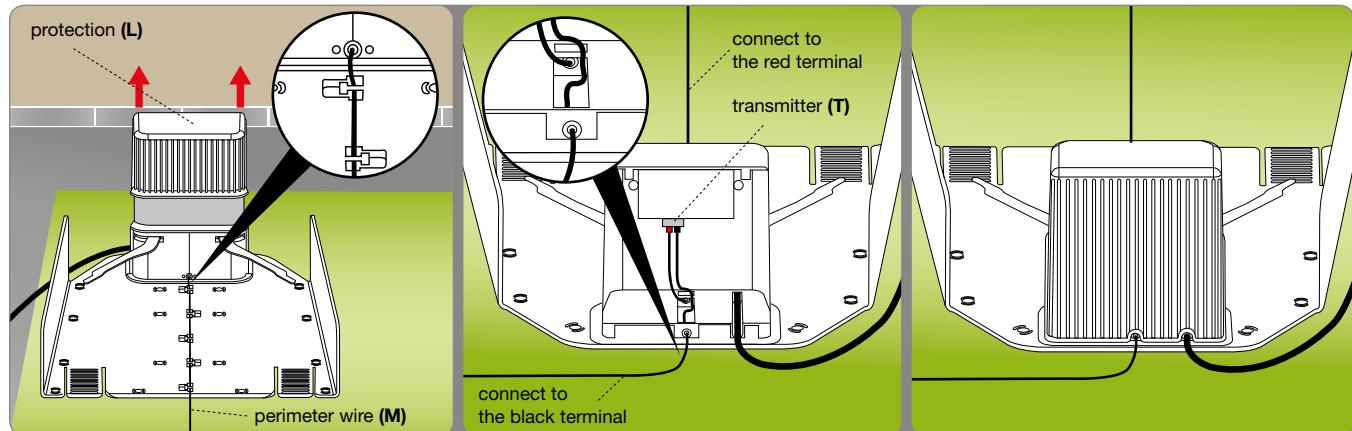
The perimeter wire used for the installation cannot be less than 50m, contact the closest customer service centre .



1. Remove the protection (L).
2. Position the charging station in the predefined area.
3. Insert the perimeter wire (M) along the guide in the charging station. Cut the excess perimeter wire to about 5cm above the connectors.
4. Connect the station incoming wire to red terminal of the transmitter (T). Connect the station outgoing wire to the black terminal.

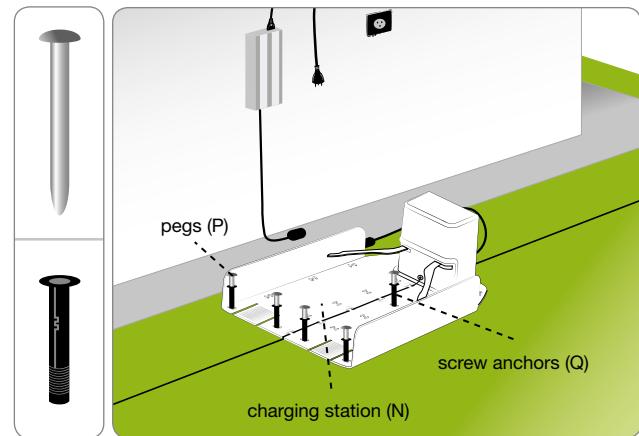


The terminals are used only to connect the original perimeter wire.

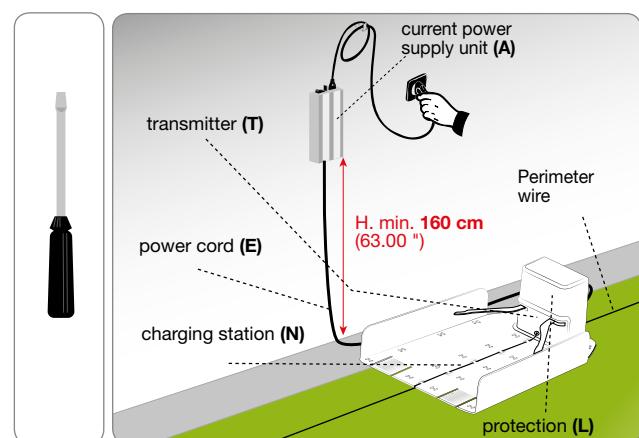


- Fasten the charging station (N) to the ground with the pegs (P). If necessary, secure the charging station with screw anchors (Q).

EN

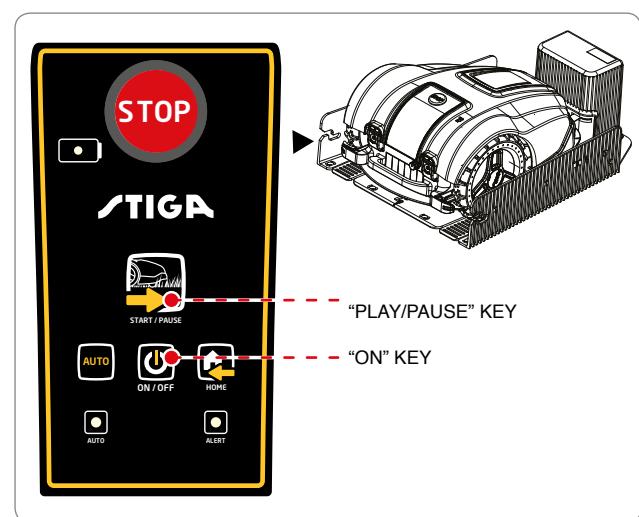


- Install the power supply unit (A).
- Connect the power cord (E) of the charging station (N) to the power supply unit (A).
- Connect the plug of the power supply unit (A) to the electrical outlet.
- If the LED of the transmitter flashes, the connection is correct. Otherwise, find the anomaly (see "Troubleshooting Guide").
- Replace the protection (L).



BATTERY CHARGING ON FIRST USE

- Place the robot inside the charging station.
- Press the ON/OFF key and wait a few seconds for the robot to turn on completely.
- The battery LED turns orange and remains fixed for a few seconds during recognition of the charging station.
- Make sure the AUTO LED is off, if necessary press the AUTO key to turn it off.
- At the end of charging, the robot can be used or programmed for initial start-up (see "Programming Mode").



Important

On first use, always charge the batteries for at least 4 hours.

ADJUSTMENT RECOMMENDATIONS



Important

The user must make any adjustments according to the procedures described in this manual. Do not make any adjustments which are not expressly indicated in this manual. Any special adjustments, not expressly indicated in this manual, must only be performed by personnel from the Manufacturer's authorised service centre.

EN

ADJUSTMENT OF CUTTING HEIGHT

Before setting the cutting height of the blade, make sure the robot is safely off (see "Robot Safety Stop").



Important

Use protective gloves to prevent injuries to your hands.

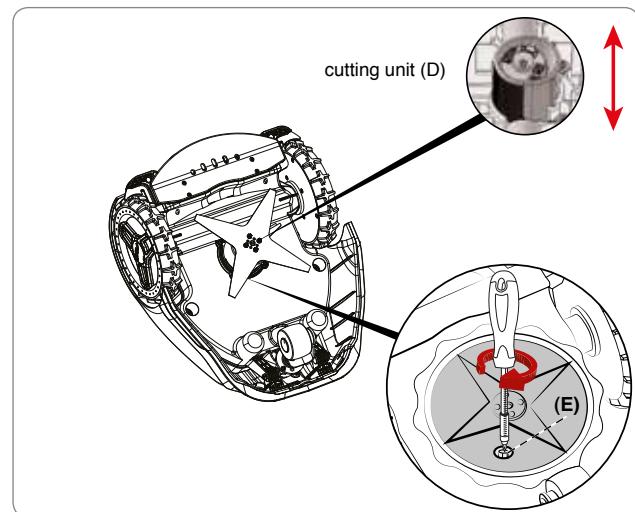
1. Turn over the robot and position it so as not to ruin the hood.
2. Turn the bracket (E) in a clockwise direction with the key provided.
3. Lift or lower the cutting unit (D) to set the desired cutting height. The value can be measured using the graduated scale found on the key provided.



Important

Do not use the robot to mow grass which is 1 cm (0.40 ") higher than the cutting blade. Reduce the cutting height gradually. It is recommended to reduce the height by at least 1 cm (0.40 ") every 1-2 days until the ideal height is reached.

4. Once the adjustment has been made, turn the bracket (E) in a counter-clockwise direction.
5. Turn the robot back over to its operating position.



REQUIREMENTS FOR USE

EN



Important

- When using the robot for the first time, carefully read the entire manual and be sure to fully understand it, especially the safety recommendations.
- Only use the robot for its intended purpose as described by the Manufacturer and do not tamper with any device to obtain different operating performances.
- Do not use the robot and its peripheral units in bad weather conditions, especially when there is a risk of lightning.

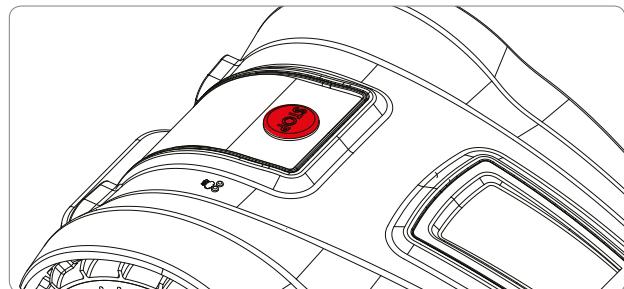
DESCRIPTION OF CONTROL PANEL AND MENU OVERVIEW

The illustration shows the location and function of the controls on the machine.



STOP.

Press to stop the robotic mower safely. Only use in case of imminent danger and to perform maintenance on the robot.



Press to turn the robot on and off.



Press to enable or disable automatic operation.

When in automatic mode, the robot is programmed to work according to the program described in the following pages.



Off: Manual operation.
Fixed on: Automatic operation.



Battery charge level.



Operating errors. Refer to the chapter "TROUBLESHOOTING".



Robot in charging station (AUTO LED off)



Press to start a manual work cycle. If the battery is sufficiently charged and the AUTO LED is off, the robot starts a work cycle. When the work cycle is completed, it goes back to the charging station.

Robot in the garden



When the robot is moving, this suspends the mowing operation and places the robot in stand-by mode.

With the robot in Stand-by, this allows resuming the mowing operation.



Returns to the charging station and resumes automatic or manual operations depending on the status of the "AUTO" LED.

The set up procedure is performed when the robot is started for the first time and after a long period of inactivity.

- Check that the height of the lawn surface to be cut is compatible with the proper functioning of the robot (see “Technical Specifications”).
- Adjust the cutting height as desired (see “Adjustment of Cutting Height”).
- Make sure the work area has been correctly marked and that there are no impediments to the regular functioning of the robot as described in the section “Preparation and Marking of Boundaries of the Work Areas” and following sections.
- Make sure there are no large puddles in the garden due to heavy rain.
- Place the robot inside the charging station.
- Press the ON/OFF key and wait a few seconds for the robot to turn on completely.
- The battery LED turns orange and remains fixed for a few seconds as it recognises the charging station.
- The robot is ready for use. Press the “AUTO” key to set automatic or manual operation.

Operation of the robot in manual mode with “AUTO LED off”

- When the battery is fully charged, press the START/PAUSE key to start the work cycle. When the battery capacity is exhausted, the robot returns to the charging station.
- If the garden has not been completely mowed, wait until the battery is fully charged and then start a new work cycle.
- For a better result, it is recommended to use the robot at least on every other day.
- To change the default settings of some robot functions, simply download the free application for smartphones; refer to section “ACCESS TO MENU VIA APP”

Operation of the robot in automatic mode with “AUTO LED on”

- When in automatic mode, the robot is scheduled to work every day of the week from 12:00pm to 4:30pm (GMT+1) for the Autoclip M3 model and from 10:00am to 7:00pm (GMT+1) for the Autoclip M5 model.
- The number of work cycles is managed automatically by the robot based on the battery capacity. In automatic mode, the robot exits the charging station to perform the work cycle and returns to recharge itself, and if necessary, to resume working again.
- To change the default settings of the working time and other functions, simply download the free application for smartphones, refer to paragraph “ACCESS TO MENU VIA THE APP”

ACCESS TO THE MENU VIA APP

The robot has a built-in Bluetooth device that allows it to be programmed and controlled using a smartphone.

Using a smartphone or tablet, download the application from Google Play or the Apple Store by searching for “Stiga Remote.” Start the application and follow the wizard to pair the Robot to your device.

The factory set PIN is “0000.” Change the PIN as soon as possible to make the robot safe.

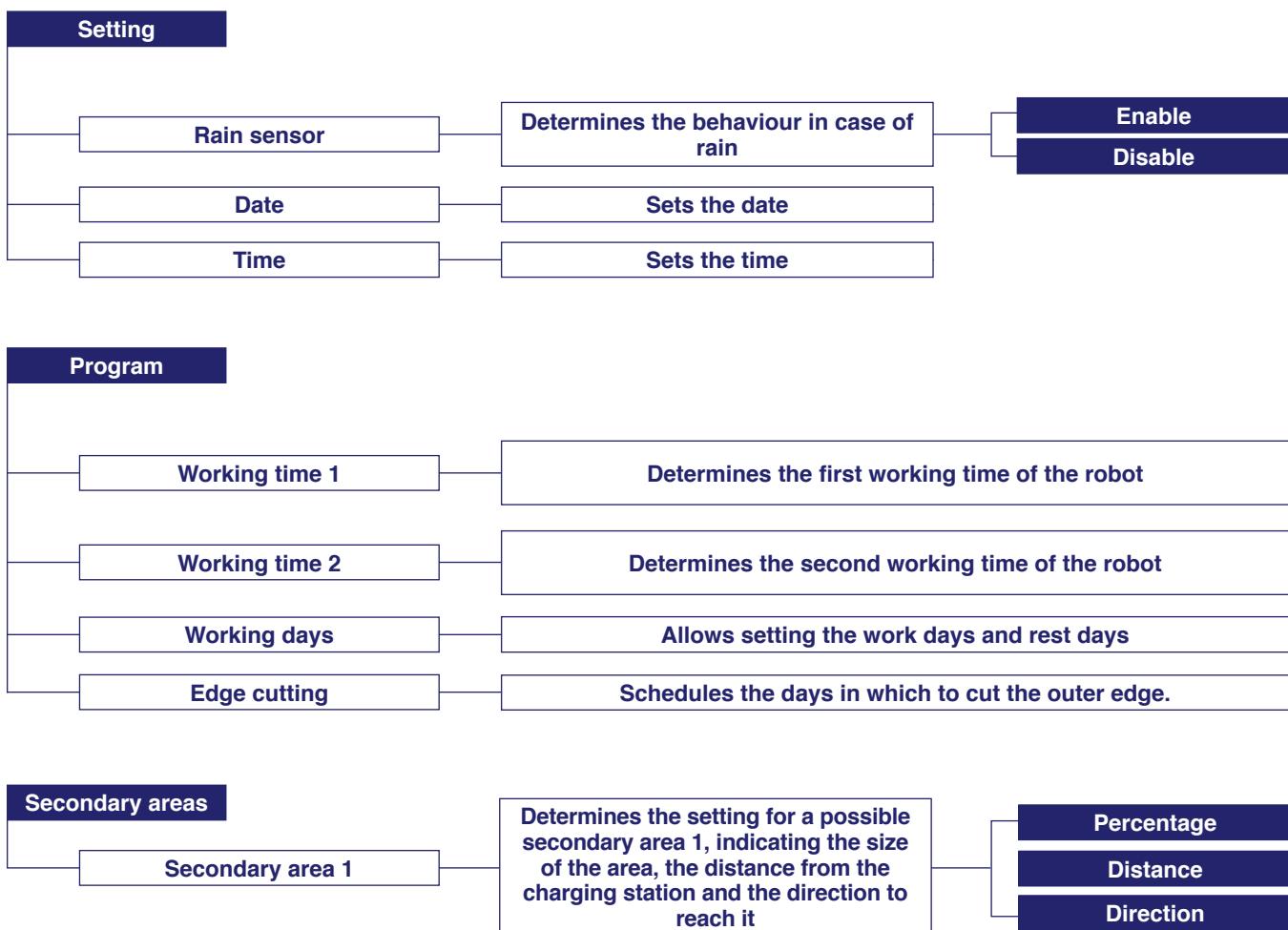
The application allows you to:

- Change the automatic standard working time.
- Set the operation of the rain sensor.
- Set the departure points to optimally manage the secondary area.
- Change the password.
- Send the Start / Pause / Home command.
- Guide the robot during the cutting.
- Display the status, alarms and any errors of the robot.

SETTING THE USER MENU VIA THE MOBILE APPLICATION

Start the application from your smartphone and access the robot programming menu via the “Setup” function.

EN
Follow the introduction containing a summary of the programming functions available. Details of each function are found in the pages following the flow diagram. The functions marked with (*) are only available on some models. See the “Technical Specifications” table.



SETTINGS – PROGRAMMING MODE

RAIN SENSOR: Function for setting the robot in case of rain.

- **Enable:** in case of rain, the robot returns to the station and remains in “charging” mode. At the end of the charging cycle, the robot only starts mowing again if it has stopped raining.
- **Disable:** in case of rain, the robot continues to mow.

DATE: function for setting the date.

TIME: function for setting time.

WORK SCHEDULES – PROGRAMMING MODE



Important

To get the best out of the robot, it is recommended to program the robot to work every day.

EN

WORK SCHEDULE 1: function for setting the first time of the robot's working day.

The cursor automatically positions itself in the area under the first time (e.g. 10:00am to 1:00pm). Set the time for the start and end of the work.

Setting the time at "00:00 – 00:00" means that the robot will not work during Work Schedule 1. Once entered. If the entered time is wrong such as if the time overlaps with the working time 2 or if the starting time is after the end time, the robot beeps and resets the set value.

WORK SCHEDULE 2: function for setting the second time of the robot's working day.



Important

If it is necessary to set secondary areas, then it is preferable to program both work schedules in order to increase the mowing frequency of the area.

The setting of the time is essential for the robot's proper functioning. Many parameters influence the setting of the work schedules, such as the number of secondary areas, the number and the power of batteries of the robot, complexity of the lawn, type of grass, etc. Generally, the working hours must be increased slightly when mowing gardens with secondary areas, with lots of obstacles and complicated areas. Below is a table with the indicative times for configuring the robot on first use.

NB. Set all the weekdays at "1" – "Work Days."

Model	m ² (ft ²)	Time 1	Time 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

WORKING DAYS: Allows activating the working days of the week.



Important

To get the most out of your robot, it is recommended to program it robot to work every day.

EDGE CUTTING: activates edge cutting mode. It is recommended to leave the set default frequency.

SECONDARY AREAS – PROGRAMMING MODE

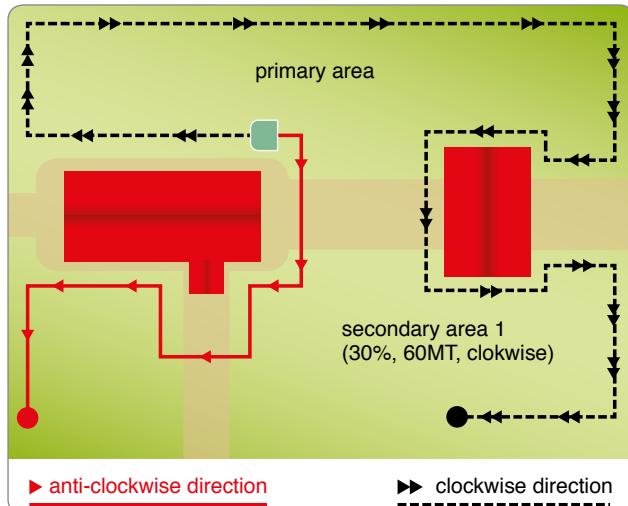
If the area to be mowed includes secondary areas based on the definition given in the chapter “Preparation and Marking the Boundaries of the Work Areas”, then it is necessary to program the secondary areas so the robot knows how to reach them and how many times.

EN

SECONDARY AREA: function for defining the automatic mowing of a secondary area.

- **Percentage:** allows setting the dimensions of the secondary area to be mowed in respect to entire lawn surface. Below is a table to use as a guide for configuring a secondary area:

- 10% indicates a very small area.
- 30% indicates an area which is approximately one third of the entire garden.
- 50% indicates an area which is approximately half of the entire garden.
- 80% indicates a secondary area which is bigger than the primary area.
- 100% the robot will follow the perimeter wire to mow the secondary area each time it exits the charging station.



- **Distance:** this allows setting the distance necessary for the robot to reach the internal part of the secondary area following the perimeter wire. It is recommended to measure half the distance of the secondary area to ensure that the robot starts working inside that area.
- **Direction:** indicates the shortest direction for reaching the secondary area. The direction can be clockwise or counter-clockwise. The robot exits from the charging station and follows the wire in the indicated direction to reach the secondary area.

ROBOT SAFETY STOP

During use, it may be necessary to stop the robot. In normal conditions, the robot can be stopped with the “OFF” key. In case of danger or when performing any maintenance, it is necessary to stop the robot in safe conditions in order to prevent the blade from accidentally starting. Press the "STOP" key to stop the robot. Disconnect the power plug from the electrical outlet.

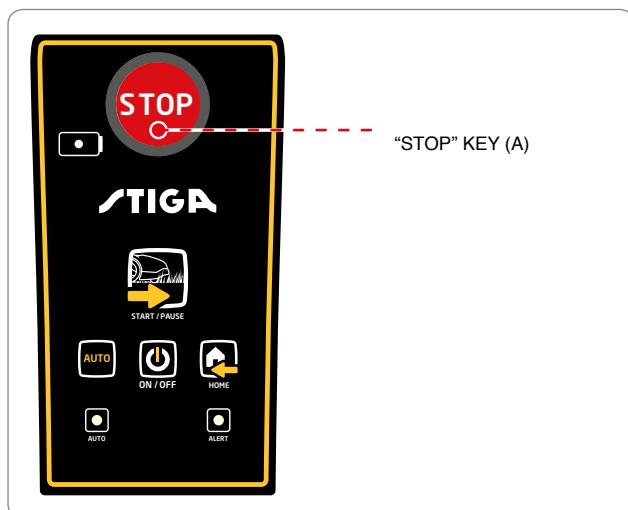


Important

The robot safety stop is necessary during maintenance and repairs (for example, blade replacement, cleaning operations, etc.).

To start, proceed as indicated:

- position the robot inside the cutting area;
- Press the ON/OFF key and wait a few seconds for the robot to turn on completely.
- Press the START/PAUSE key to start the work cycle.



AUTOMATIC RETURN TO THE CHARGING STATION

EN

The robot stops the work cycle if the following conditions are verified.

- **End of working time:** at the end of the working time, the robot automatically returns to the charging station and starts operating again according to what has been programmed (see "Programming Mode").
- **Rain:** with the function active, the robot returns to the recharging station automatically and will start working again as programmed (see "Programming mode").
- **Battery to be charged:** the robot automatically returns to the charging station.

PROLONGED INACTIVITY AND RESTARTING

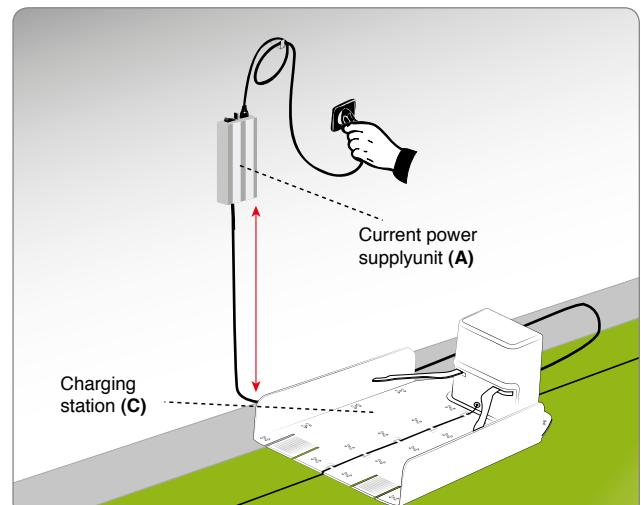
After a long period of inactivity of the robot and before the mowing season, it is necessary to perform a series of operations to guarantee the correct functioning at the time of reuse.

1. Fully charge the battery before winter storage. Recharge the battery at least once every five months.
2. Have the routine maintenance performed by an authorised dealer. This is essential for keeping the robot in good condition. The assistance service usually includes the following operations:
 - total cleaning of the robot, the cutting blade and all the other moving parts;
 - cleaning of the inside of the robot;
 - checking of robot functioning;
 - checking and, if necessary, replacement of any worn parts such as the cutting blade, the brushes (only in robots equipped with brushed motors);
 - checking of the battery capacity;
 - if necessary, the dealer may also load new software.
3. Accurately clean the robot and charging station (see "Robot Cleaning")
4. Check any worn or damaged components such as the cutting blade and evaluate their replacement.
5. Store the robot in a protected and dry place with an ambient temperature between 10° and 20° C, out of reach of foreign elements (children, animals, other foreign objects, etc.). Store the robot at a temperature below 20°C in order reduce the automatic discharge of the batteries.
6. Disconnect the power plug (A) from the electrical outlet.
7. Cover the charging station (C) to prevent any foreign materials from getting inside (leaves, paper, etc.) and for preserving the contact plates.

Restarting

Before restarting the robot after a long period of inactivity, proceed as follows:

1. connect the power plug (A) to the electrical outlet;
2. reconnect the main electrical power supply;
3. position the robot inside the charging station;
4. Press the ON/OFF key and wait a few seconds for the robot to turn on completely.
5. The battery LED turns orange and remains fixed for a few seconds during recognition of the charging station.
6. the robot is now ready to be used (see "Programming Mode").



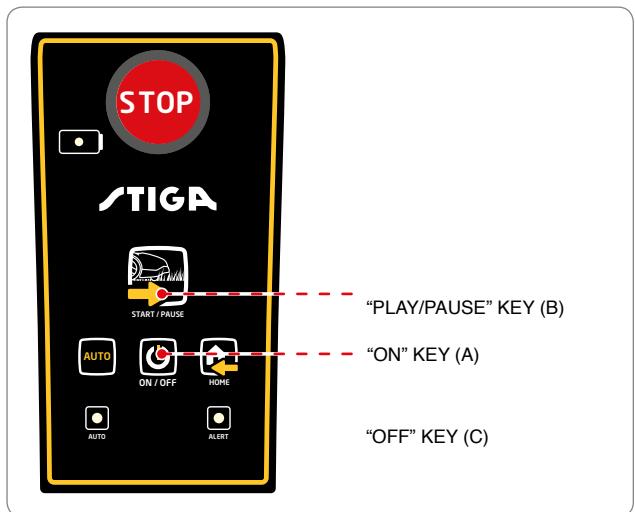
EN



Danger - Attention

Do not recharge the robot in explosive and flammable environments.

1. Supply electricity to the charging station and make sure the plates are clean.
2. Position the robot inside the charging station.
3. Press the ON/OFF key and wait a few seconds for the robot to turn on completely.
4. The battery LED turns orange and remains fixed for a few seconds during recognition of the charging station.
5. Make sure the AUTO LED is off, if necessary press the AUTO key to turn it off.
6. At the end of the charging cycle (approx. 6 hours), press the "OFF" key (C).
7. Store the robot in a protected and dry place with an ambient temperature between 10° and 20° C, difficult to reach by children, animals, other foreign objects, etc.



OPERATING TIPS

Below are some useful operating tips to follow when using the robot:

- even after being suitably informed on the use of the robot, it is always a good idea to simulate some test manoeuvres on first use to identify the commands and main functions;
- check and secure the fastening screws of the main components;
- mow the lawn frequently to avoid excessive growth of the grass;
- do not use the robot to mow grass which is 1 cm (0.40 ") higher than the cutting blade. In case of high grass, lift the cutting blade and then lower it gradually on the following days;
- if the lawn is equipped with an automatic sprinkler system, program the robot to return to the charging system at least one hour before the sprinklers are turned on;
- check the slope of the ground and make sure the maximum values allowed are not exceeded in order to prevent damage to the robot and the sprinklers;
- it is recommended to program the robot so that it does not work more than is necessary, also taking into consideration the different growth rates of the grass in different seasons, so as not to subject it to unnecessary deterioration and reduction of the battery life;
- when using the robot, make sure the work area is clear of people (in particular, children, the elderly or disabled people) and pets in order to prevent safety risks. To minimise the chance of injury, program the robot so that it operates at suitable times of the day.

The manufacturer does not guarantee complete compatibility between the robotic mower and other types of wireless systems, such as remote controls, radio transmitters, acoustic aids, underground electric fences for animals or the like.

ROUTINE MAINTENANCE

MAINTENANCE RECOMMANDATIONS



Important

During maintenance, use personal protection equipment indicated by the Manufacturer, especially when working on the blade. Before carrying out any type of maintenance, make sure the robot is turned off (see "Robot Safety Stop").

EN

SCHEDULED MAINTENANCE TABLE

Frequency	Part	Type of maintenance	Reference
Weekly	Blade	Clean and check the efficiency of the blade. If the blade is bent or very worn, replace it	See "Robot Cleaning" See "Blade Replacement"
	Battery charging knobs	Clean and remove any rust	See "Robot Cleaning"
	Contact plates	Clean and remove any rust	See "Robot Cleaning"
	Rain sensor	Clean and remove any rust	See "Robot Cleaning"
Monthly	Robot	Clean the robot	See "Robot Cleaning"
Once a year and at the end of the mowing season	Robot	Have the robot serviced at an authorised service centre	See "Prolonged inactivity and restarting"

ROBOT CLEANING

1. Stop the robot safely (see "Robot Safety Stop").



Warning – Caution

Use protective gloves to prevent cutting your hands.

2. Clean all the outside surfaces of the robot with a sponge soaked in warm water and a mild detergent. Squeeze well to remove any excess water before use.



Warning – Caution

The use of too much water may cause water to penetrate into the device which could damage the electrical parts.

3. Do not use solvents or benzene so as not to damage the painted surfaces and plastic components.

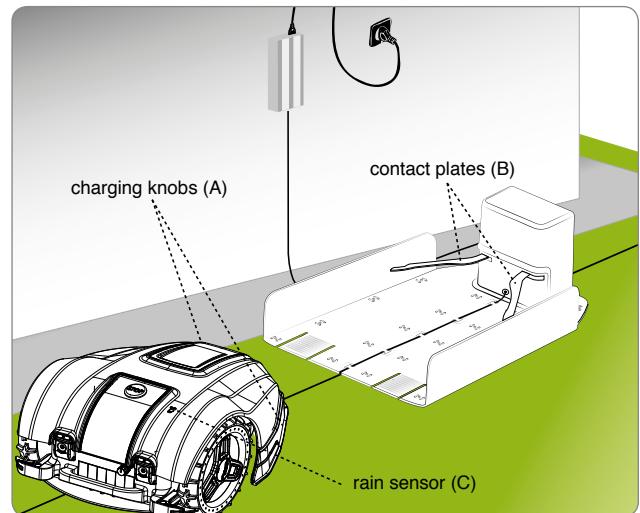
4. Do not wash the inside parts of the robot and do not use jets of pressurised water so as not to damage the electric and electronic parts.



Warning – Caution

In order to avoid irreversible damage to the electric and electronic components, do not immerse the robot, partially or completely, in water because it is not watertight.

5. Check the lower part of the robot (cutting blade area, and wheels), use a brush suitable to remove deposits and/or residues that may impede the proper functioning of the robot.
6. Remove any grass and leaves from the gripping areas of the robot.
7. Clean the knobs of the battery charger (A), the contact plates (B) and remove any deposits or residuals caused by electric contacts with a dry cloth and, if necessary, with fine sandpaper.
8. Clean the rain sensor (C) and remove any dirt or rust.
9. Clean the inside of the charging station to remove any accumulated residuals.



TROUBLESHOOTING

TROUBLESHOOTING GUIDE

EN

The information below is designed to help identify and correct any faults and/or malfunctions which may occur during operation. Some faults can be fixed by the user, while others require specific technical skills or special expertise and therefore must only be fixed by qualified personnel with certified experience in the specific field of intervention.

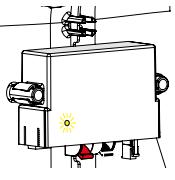


Warning – Caution

Safely stop the robot (see “Robot Safety Stop”) in case it is necessary to check the robot, in order to avoid danger of accidental blade starting.

Problem	Cause	Remedies
Abnormal vibrations The robot is very noisy	Cutting blade damaged	Replace the blade with a new one (see “Blade Replacement”)
	Cutting blade clogged by residuals (tape, cords, plastic fragments, etc.)	Safely stop the robot (see “Robot Safety Stop”). Unclog the blade  Warning – Caution Use protective gloves to prevent injuries to your hands
	The robot was started in the presence of obstacles (fallen branches, forgotten objects, etc.)	Stop the robot safely (see “Robot Safety Stop”) Remove the obstacle and restart the robot (see “Start up - Automatic mode”)
	Electric motor failure	Have the motor replaced or repaired by your nearest authorised service centre
	Grass too high	Increase the cutting height (see “Adjustment of cutting height”)
		Carry out a preliminary cutting of the area with a normal lawnmower
The robot does not position itself correctly inside the charging station	Incorrect positioning of the perimeter wire or power cord of the charging station	Check the connection of the charging station (see “Installation of charging station and power supply unit”)
	Collapsing of ground next to the charging station	Position the charging station on a flat and stable surface (see “Planning of system installation”)
The robot does not behave correctly around the flowerbeds	Perimeter wire laid incorrectly	Reposition the perimeter wire correctly (counter-clockwise direction) (see “Installation of perimeter wire”)
The robot works at the wrong time	Clock was set incorrectly	Reset the clock of the robot (see “Programming Mode”)
	Working time was set incorrectly	Reset the working time (see “Programming Mode”)

Problem	Cause	Remedies
The work area is not completely mowed	Not enough work hours	Extend the working time (see "Programming Mode")
	Cutting blade clogged with deposits and/or residuals	Stop the robot safely (see "Robot Safety Stop")  Warning – Caution Use protective gloves to prevent injuries to your hands. Clean the cutting blade
	Cutting blade worn out	Replace the blade with an original spare part (see "Blade replacement")
	Work area too big compared to the actual capacity of the robot	Adjust the work area (see "Technical specifications")
	The batteries are about to run out.	Replace the batteries with original spare parts (see "Battery replacement")
	The batteries do not charge completely	Clean and remove any rust from the contact points of the batteries (see "Robot Cleaning").
Secondary area not completely mowed	Programming error	Correctly program the secondary area (see "Programming Mode")
Slow orange flashing light 	Cutting blade damaged	Replace the blade with a new one (see "Blade Replacement").
	Cutting blade clogged by residuals (tape, cords, plastic fragments, etc.).	Safely stop the robot (see "Robot Safety Stop").  Danger - Attention Use protective gloves to prevent cutting your hands. Unclog the blade.
	Grass too high	Increase the cutting height (see "Adjustment of cutting height")
	The robot is lifted from the ground	Check that the robot is not blocked or obstructed by any object. Clean and remove any grass residues from under the body that may block the sensors.
Fast orange flashing light 	The perimeter wire is not connected properly (broken cable, no electrical connection, etc.)	Check the functioning of the electrical power supply, the correct connection of the power supply unit and charging station (see "Installation of charging station and power supply unit").
	Robot outside the perimeter on a slope	Mark off the area with too much slope (see "Planning of system installation")
	Robot outside the perimeter	Check that the wire has been installed correctly (too deep, next to metallic objects, distance between the wire marking the two elements less than 70 cm, etc.) (see "Planning of system installation")
	Robot inside a flower bed	Reposition the perimeter wire correctly (counter-clockwise direction) (see "Installation of perimeter wire").

Problem	Cause	Remedies	
 Fixed orange light	Irrecoverable error.	Turn the robot off and on. If the problem persists, contact your nearest authorised service centre.	
	The led (c) does not turn on	No power supply	Make sure the power supply unit is correctly connected to the power outlet
		Interrupted fuse	Have the fuse replaced by your nearest authorised service centre
	The transmitter LED (C) is on	Interrupted perimeter wire	Stop the robot safely (see "Robot Safety Stop"). Disconnect the power plug from the power supply unit. Join the perimeter wire

PART REPLACEMENT

RECOMMENDATIONS FOR REPLACING PARTS

EN



Important

Replace and repair any parts according to the manufacturer's instructions, or contact the service centre if these operations are not included in the manual.

BATTERY REPLACEMENT



Important

Replace the batteries at an authorised service centre.

BLADE REPLACEMENT

1. Stop the robot safely (see "Robot Safety Stop").



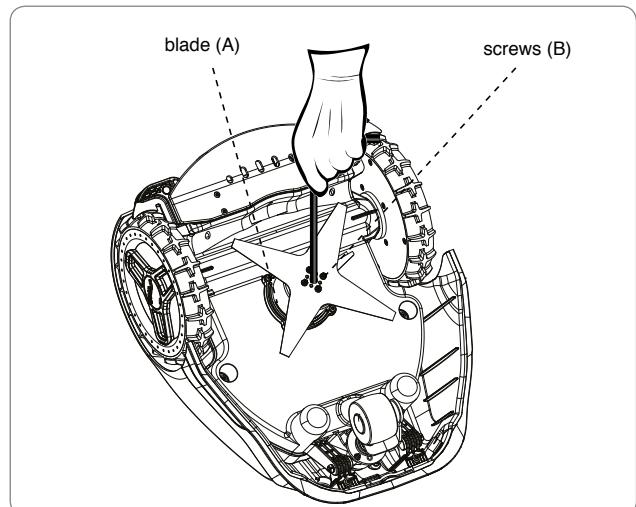
Important

Use protective gloves to prevent injuries to your hands.

For replacement, use only the original blade suitable for the device.

MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
Cutting blade code	122104113/0	122104111/0

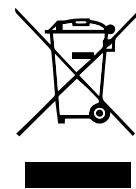
2. Turn the robot over and position it so as not to ruin the covering hood.
3. Unscrew the screws (B) to remove the blade (A).
4. Insert a new blade and fasten the screws.
5. Turn the robot back over to its operating position.



ROBOT DISPOSAL

EN

- At the end of its useful lifespan, this product is classified as WEEE (waste electrical and electronic equipment). It must therefore not be disposed of as normal domestic waste, as mixed urban waste (undifferentiated) or as separated urban waste (differentiated).
- When it is time for disposal, the user must make sure that the product is recycled in compliance with the requirements of the local laws; in particular, electric and electronic components must be separated and sorted in authorised waste disposal centres for WEEE, or the product must be taken intact to the dealer when a new purchase is made. Abusive disposal of WEEE is punished by fines established by laws in force in the areas where said disposal occurs.
- Dangerous substances contained in electric and electronic equipment have potentially harmful effects on the environment and people's health so the user has a fundamental role in contributing to reuse, recycling and any other way of recovering WEEE.
- All parts, to be specifically separated and disposed of, are marked..



Danger - Attention

WEEE - Waste Electric and Electronic Equipment (WEEE) can contain dangerous substances with potentially harmful effects on the environment and people's health. WEEE must be disposed of correctly and only in specific disposal centres.

- Packaging - Product packaging is made with recyclable materials and must be disposed of in a sustainable manner in special disposal containers or authorised waste disposal centres.
- Batteries - Old or exhausted batteries contain harmful substances for the environment and people's health so must not be disposed of as normal domestic waste. The user must dispose of batteries in a sustainable way, in specific disposal containers or in authorised waste disposal centres.

EN

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

Declares and assumes liability that the product:

battery-powered automatic lawnmower robot, model 8030M30, 8030M50, complies with the basic requisites for safety, health and environmental protection provided for by the following European Union directives:

Machinery directive 2006/42/EC, electromagnetic compatibility directive 2014/30/EU, Radio (RED) directive 2014/53/EU, RoHS directive 2011/65/EU, WEEE directive 2012/19/EU, directive for noise emission in the environment 2005/88/EC;

complies with the following harmonised standards:

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

EN 62233:2008 (**electromagnetic fields**);

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

EN 61000-3-2:2015 and EN 61000-3-3:2014 (**emission**);

EN 55014-2:2015 (**immunity**);

EN 50419:2006 (**WEEE – Equipment marking**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Electromagnetic compatibility**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Electromagnetic compatibility**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Radio Spectrum Efficiency**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

also declares that, pursuant to directive 2005/88/EC, the LWA sound power level, out of a significant sample is 59 dB ± 2.0 dB (weighted on A curve and referred to 1 pW), that the guaranteed LWA sound power level is less than 61 dB (weighted on A curve and referred to 1 pW) and that the technical folders in compliance with directives 2005/88/EC and 2006/42/EC are available c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(CEO)

TABLE DES MATIÈRES

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 désemballage.....	9
Planification installation équipement.....	9
Définition parcours câble périphérique.....	11
Préparation et délimitation des aires de travail.....	12
Installation câble périphérique.....	16
Installation poste de recharge et alimentateur.....	17
Recharge des batteries lors de la première utilisation	18
Réglages.....	19
Recommandations pour les réglages.....	19
Réglage hauteur de coupe	19
Utilisation et fonctionnement.....	20
Obligations pour l'utilisation.....	20
Description panneau de commandes et présentation des menus.....	20
Mise en service.....	21
Accès au menu à travers l'appli	21
Configuration du menu utilisateur à travers l'application mobile.....	22
Programmations - modes de programmation.....	22
Horaires de travail – modes de programmation.....	23
Terrains secondaire – mode de programmation.....	24
Arrêt en sécurité du robot.....	24
Retour automatique au poste de recharge.....	25
Inactivité prolongée et remise en service.....	25
Recharge batteries pour inactivité prolongée.....	26
Conseils d'utilisation.....	26
Entretien ordinaire.....	27
Conseils d'entretien.....	27
Tableau des fréquences d'entretien programmé.....	27
Nettoyage robot.....	28
Recherche de pannes.....	29
Pannes, causes et remèdes.....	29
Remplacement des composants.....	32
Recommandations pour le remplacement des pièces.....	32
Remplacement batteries.....	32
Remplacement lame.....	32
Mise hors service du robot.....	33
Déclaration de conformité.....	34

FR

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

- 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 agrés.

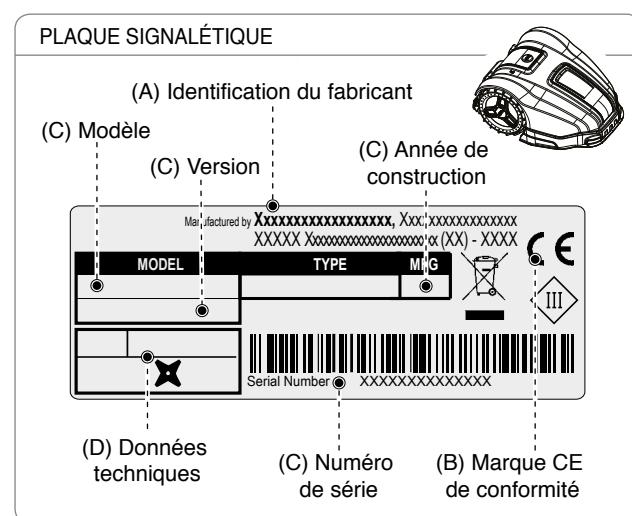
Pour toute demande d'assistance technique, indiquer les données figurant sur la plaque signalétique, les heures approximatives d'utilisation et le type de défaut relevé.

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.



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 les zones de service non délimitées par une clôture difficilement franchissable, surveiller l'appareil pendant le fonctionnement.
- Les signaux d'avertissement doivent être placés autour de la zone de travail de la tondeuse à gazon robotisée, si elle est utilisée dans des lieux publics. Les signaux doivent avoir le texte suivant : « **Attention ! Tondeuse à gazon automatique ! S'éloigner de la machine ! Surveiller les enfants !** »
- 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. Capteur d'obstacles

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

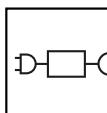
Chacun des moteurs (lame et roues) est contrôlé en permanence pendant le fonctionnement dans toutes les situations susceptibles d'entraîner une surchauffe. En cas de surintensité de courant dans le moteur-roues, le robot effectue des tentatives dans le sens opposé. Si la surintensité de courant persiste, 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.

FR

SIGNALS 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.
	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.		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.		Attention ! Ne pas nettoyer ou laver la machine avec des jets d'eau.
	Actionner le dispositif de sécurité avant de travailler sur la machine ou de la soulever.		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.
			Utiliser le robot uniquement avec les modèles d'alimentateurs indiqués dans les « Données techniques » du chapitre « Informations techniques ».

INFORMATIONS TECHNIQUES

DONNÉES TECHNIQUES

Description	Modèle		
	Autoclip M3	Autoclip M5	
	8030M30	8030M50	
Surface maximum pouvant être rasée			
Capacité de travail (-20%(*))	m² (sq ')	300 (3228 ')	500 (5380 ')
Caractéristiques			
Dimensions (B x A x P)	mm	537x415x252	
Poids robot batterie y compris	kg	9,5	
Hauteur coupe (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Diamètre lame	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Moteurs		avec charbons	
Vitesse lame de coupe	RPM	2400	
Vitesse de mouvement	Mètres / Minute	25 (82 ')	
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 périphérique.	
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 pression sonore mesurée	dB(A)	57	
Degré de protection à l'eau	IP	ROBOT : IPx4 POSTE DE RECHARGEMENT : IPx4 CHARGEUR DE BATTERIE : IPx4	
Caractéristiques électriques			
Alimentateur (pour batterie au lithium)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Entrée : 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Classe 2 Sortie : 29.4 V ===; 2.0 A	
Type d'accumulateurs et de recharge			
Batterie Rechargeable Lithium-ion (tension nominale)		25.9V – 1x2.5 Ah	
Chargeur de batterie		29.4 Vcc - 2.0 A	
Durée moyenne de la recharge	hh:mm	1:15	
Durée moyenne de travail après un cycle complet de recharge (*)	hh:mm	0:50	

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

Fréquences		
Émetteur pour guidage du robot		Bande de fréquence de travail (Hz) 500 - 60000 Puissance maximum à radio-fréquence (dBm) < 10
Bluetooth		Bande de fréquence de travail (MHz) 2402 - 2480 Puissance maximum à radio-fréquence (dBm) < 14
Équipements/Accessoires/Fonctionnalités		
Zones Gérées, y compris la principale		2
Capteur pluie		de série
Longueur maximum câble périphérique (indicative, calculée sur la base d'un périmètre régulier)	m (')	800 (2624 ')

(*) 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 toner, 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 périphérique.

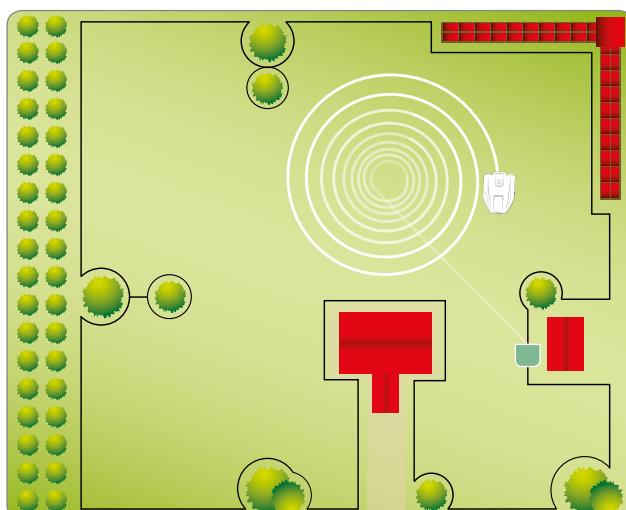
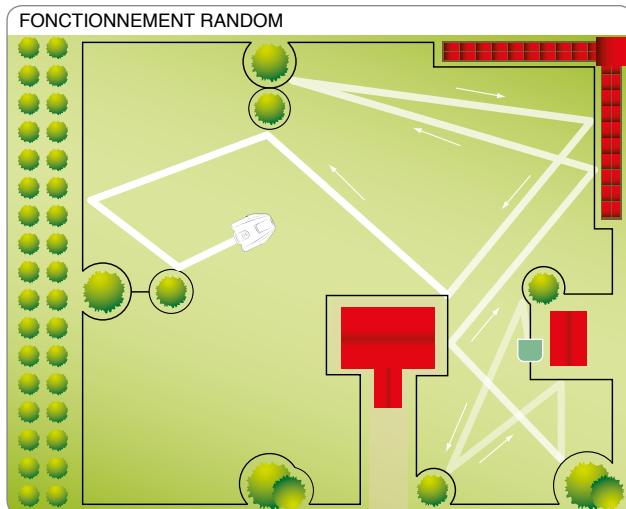
Lorsque le robot relève le câble périphérique ou rencontre un obstacle, il change casuellement de trajectoire et repart dans la nouvelle direction. Le robot ne dépasse pas le fil de délimitation du périmètre pour une distance supérieure à la moitié de sa longueur.

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.

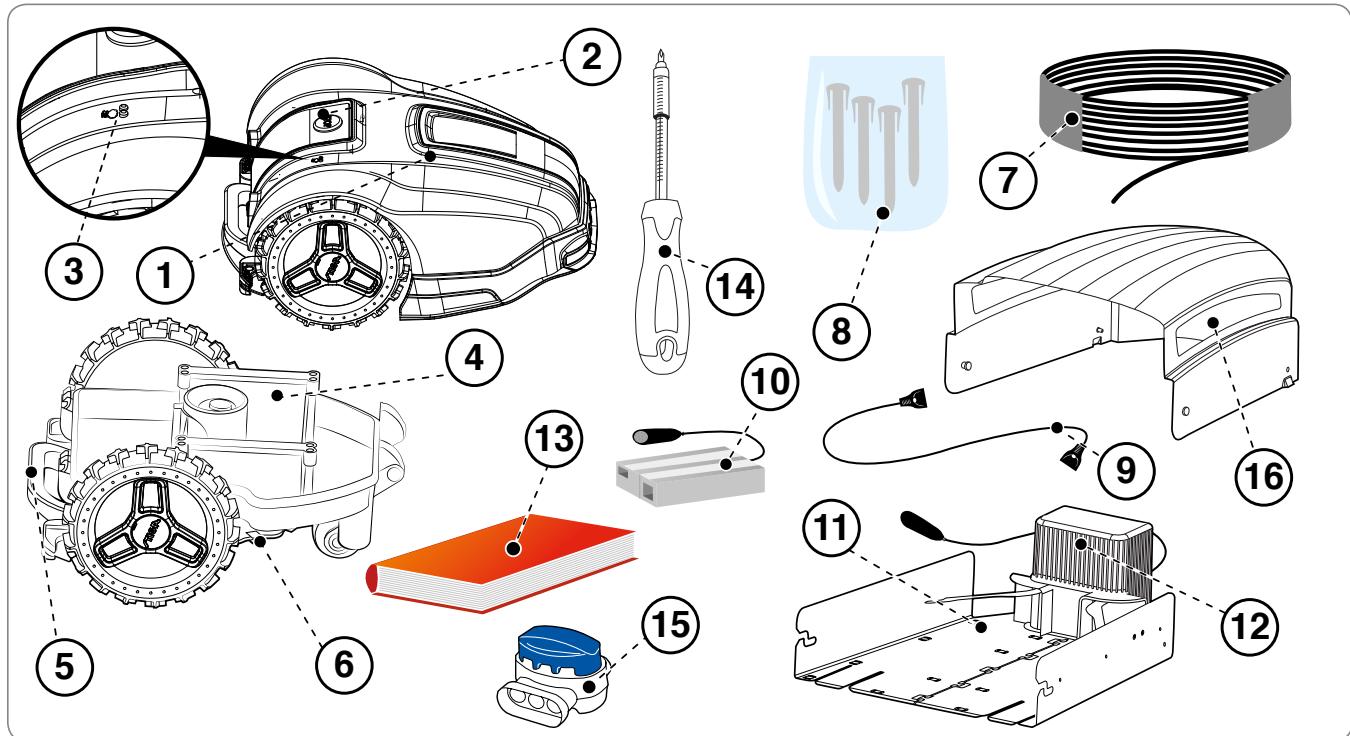
La surface de pelouse que le robot peut toner dépend d'une série de facteurs :

- 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

MODÈLE	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Version	A	A
(1) Robot	✓	✓
(2) Clavier commandes	✓	✓
(3) Capteur pluie	✓	✓
(4) Batterie	✓	✓
(5) Manche	✓	✓
(6) Lame de coupe	✓	✓
(7) Écheveau câble périmétral	100	100
(8) Clous	100	100
(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	-	-



INSTALLATION

EMBALLAGE ET DÉSEMBALLAGE

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

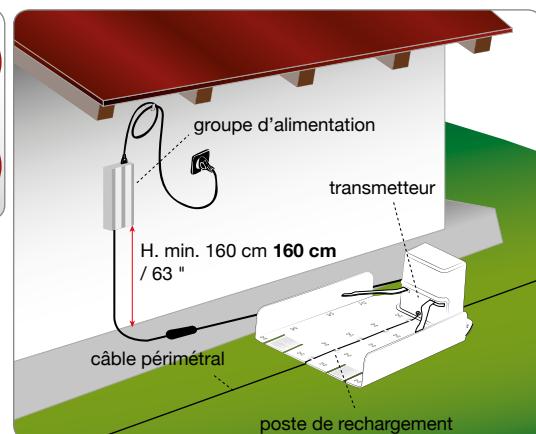
L'installation du robot ne comporte pas d'opérations difficiles à exécuter mais demande un minimum de planification préliminaire de façon à définir la zone la mieux indiquée pour installer le poste de recharge, l'alimentateur et pour tracer le parcours du câble périphérique.

- Le poste de recharge 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 recharge 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.

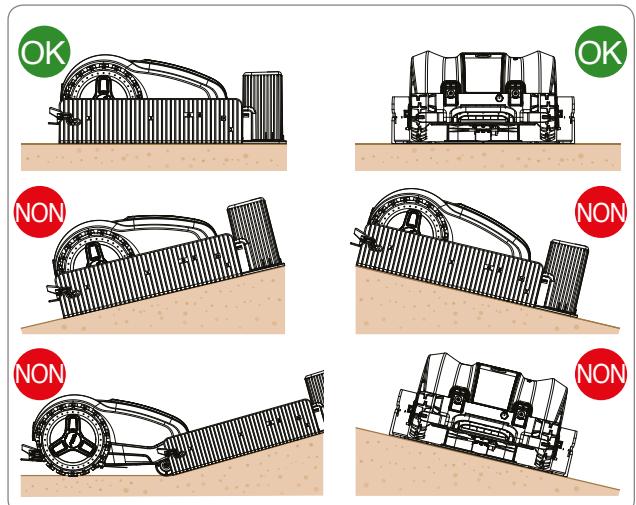


Important

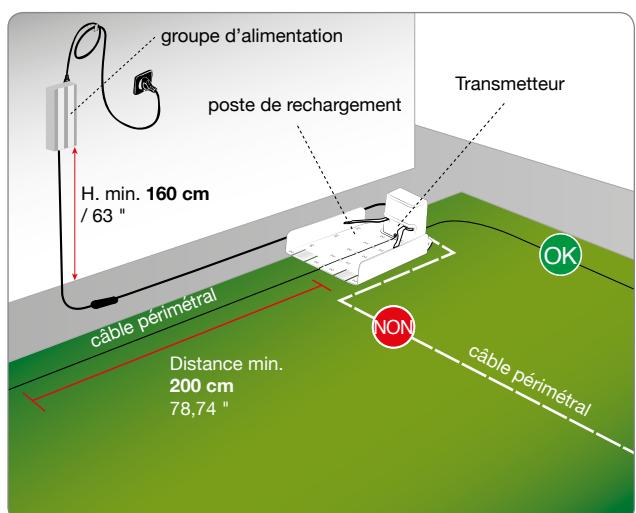
Il est conseillé d'installer le groupe dans une armoire à équipements électriques (pour intérieur ou extérieur) équipée d'une fermeture à clef et bien aérée pour maintenir une bonne circulation de l'air.

- À la fin de chaque cycle de travail, le robot doit pouvoir facilement trouver son poste de recharge 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 recharge 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 recharge ;
 - l'entrée du poste de recharge doit être positionnée comme dans la figure pour permettre au robot d'y rentrer en suivant le câble périphérique dans le sens des aiguilles d'une montre ;
 - avant la poste de recharge, 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 recharge, 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 recharge au ras de l'herbe.
- Le poste de recharge est relié à l'alimentateur par un cordon qui doit s'éloigner du poste de recharge 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 recharge à l'alimentateur. Ne pas raccourcir ni allonger le cordon.

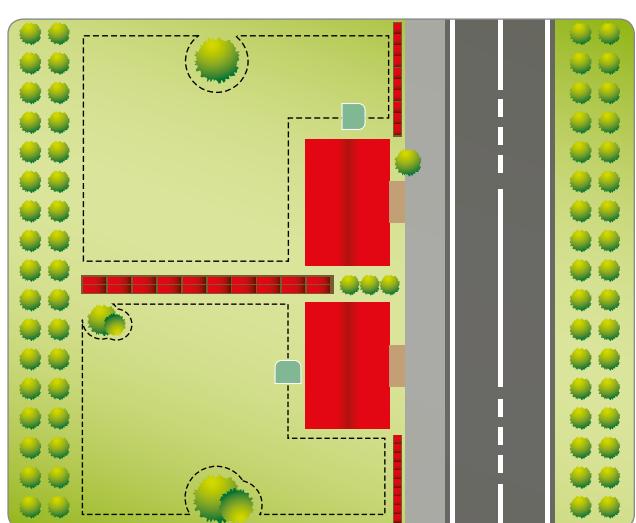


- La portion de câble en entrée doit être rectiligne et perpendiculairement alignée au poste de recharge sur au moins 200 cm (78,74 ") et la portion en sortie doit s'éloigner du poste de recharge ; ceci permettra au robot d'entrer correctement.



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.

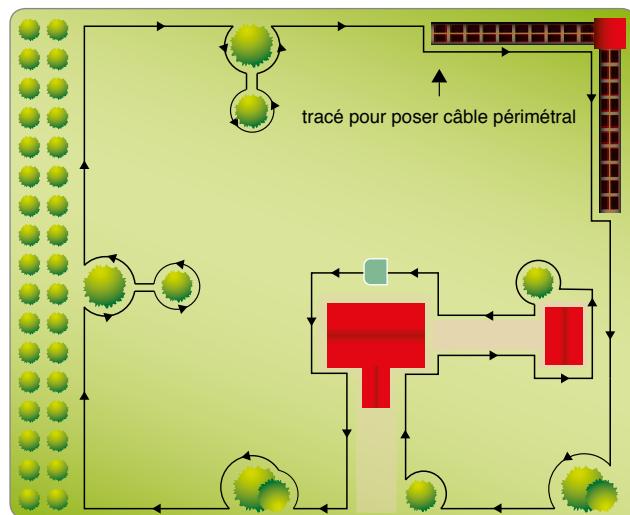
Dans ce cas, contacter le centre d'assistance le plus proche.



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. Préparation et délimitation aires de travail.
2. Installation câble périmétral.
3. 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.



FR

Préparation de la pelouse à tondre

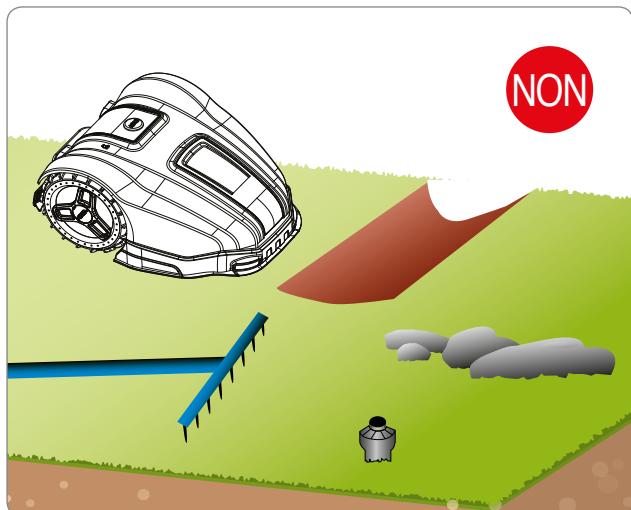
- FR**
1. Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme et sans trous, cailloux ou autres obstacles. Si tel n'est pas le cas, effectuer les opérations d'assainissement qui s'imposent. S'il n'est pas possible d'éliminer certains obstacles, il est nécessaire de délimiter convenablement les zones concernées à l'aide du câble périphérique.
 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 périphérique 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 recharge. Il est donc nécessaire de vérifier attentivement l'état du sol et respecter les limites.

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

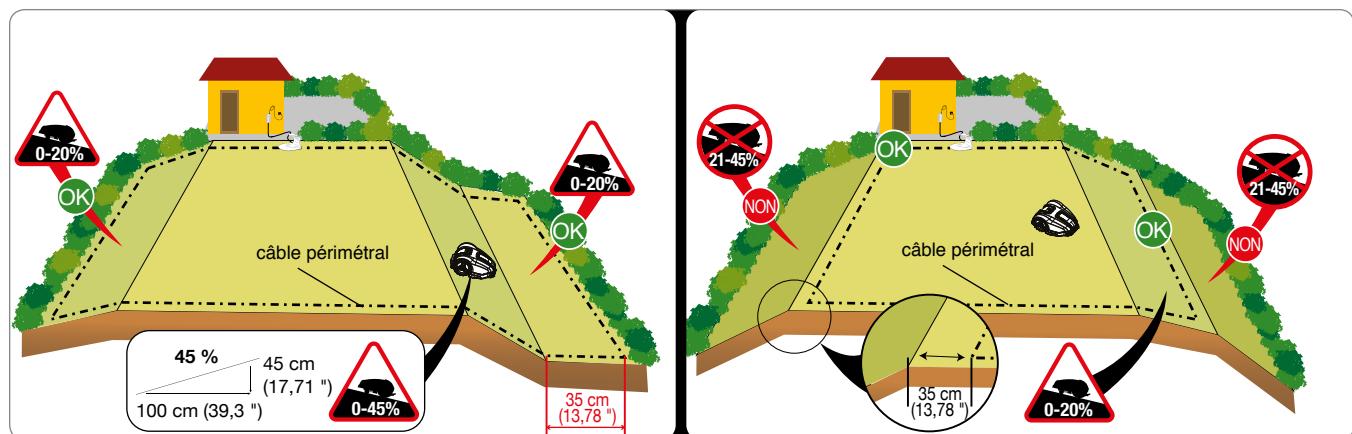
Si les instructions ne sont pas respectées, lors d'un travail normal dans des zones Inclinées, lorsque le robot relève le câble, les roues pourraient glisser et le faire sortir de la zone de travail.

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 périphérique avant la pente en excluant de la coupe la zone de pelouse en question.



Délimitation aire de travail

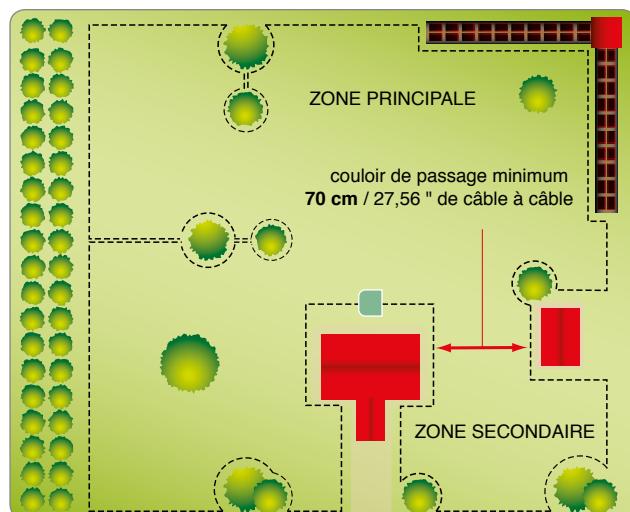
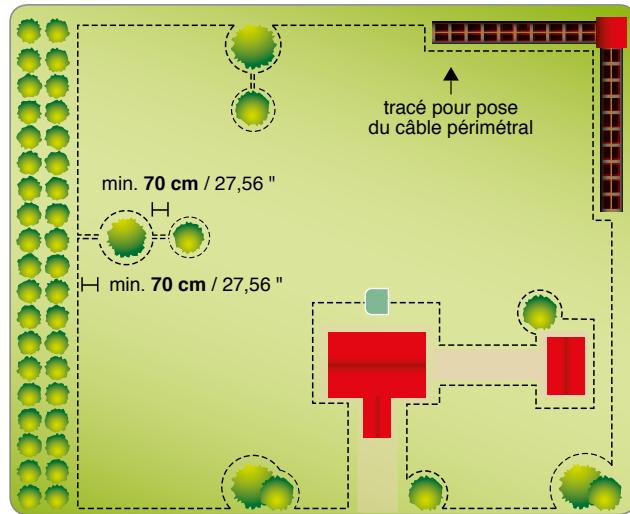
- Vérifier l'ensemble de la surface de la pelouse et évaluer la nécessité de la diviser en plusieurs aires de travail séparées selon les critères décrits ci-après. Avant d'entreprendre les opérations d'installation du câble périphérique et pour les rendre aisées et faciles à exécuter, il est conseillé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

Durant l'installation du système, il est nécessaire d'identifier des zones secondaires éventuelles. Par aire secondaire, on entend une partie de pelouse reliée à la pelouse principale par un rétrécissement que le mouvement casual 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 périphérique. Le câble périphérique 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 périphérique.

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".

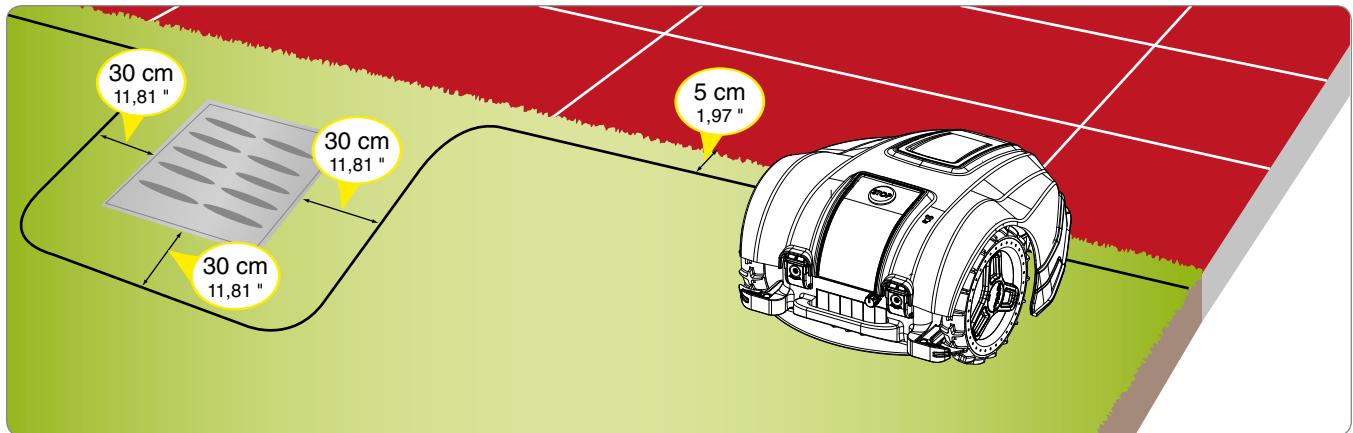


4. Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, il y a une allée ou un carrelage se trouvant au même niveau que la pelouse, positionner le câble périmétral à 5 cm (1,96 ") du bord du carrelage. Le robot sortira légèrement de la pelouse et toute l'herbe sera tondue. Se le carrelage est de 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.

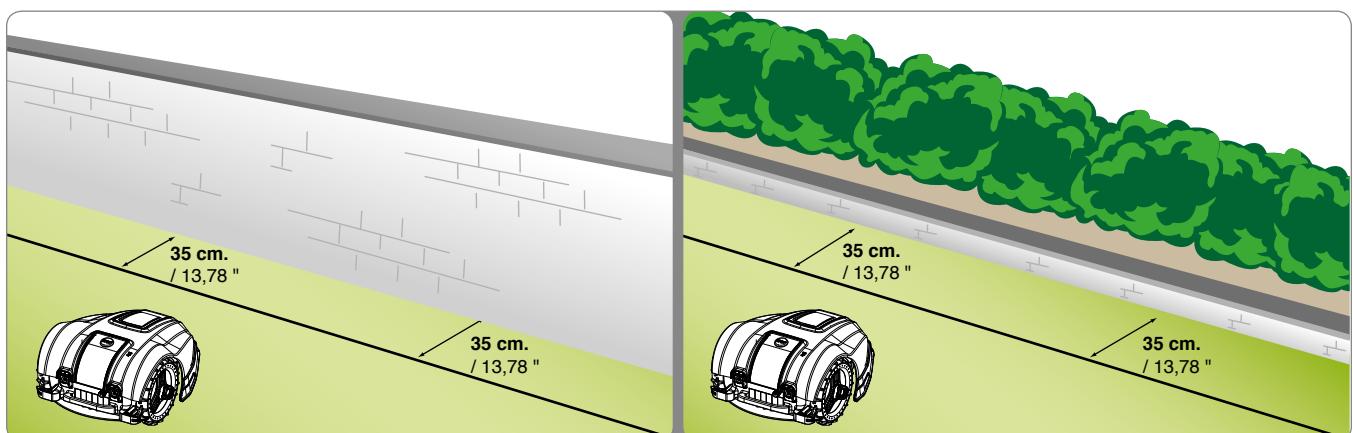


Important

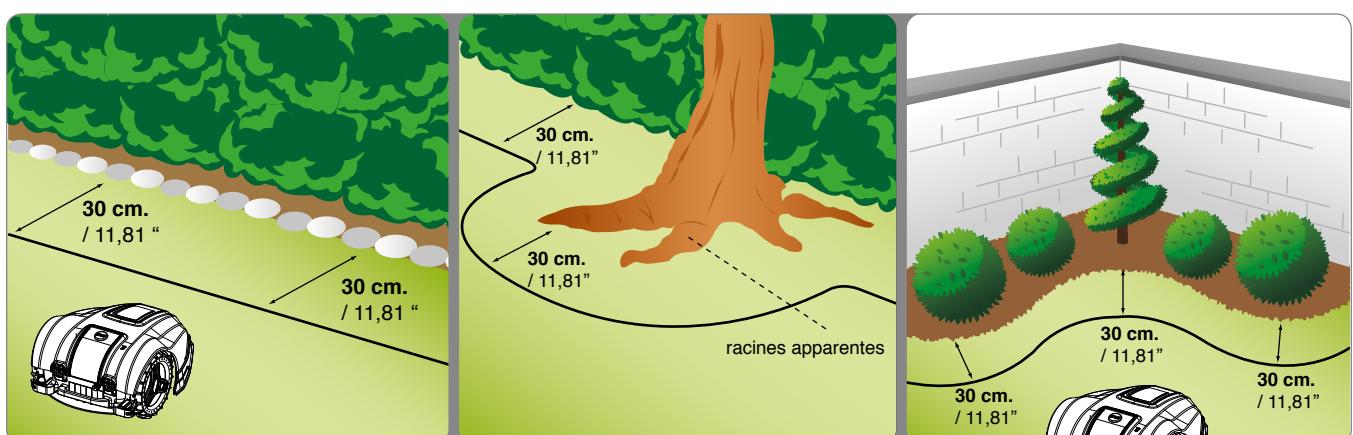
L'illustration montre un exemple d'éléments à l'intérieur et en périphérie de la zone de travail et les distances qui doivent être respectées pour la pose du câble périmétral. Délimiter tous les éléments en fer ou autre métal (caniveaux, branchements électriques, etc.) pour éviter toute interférence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



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 débroussailleuse.



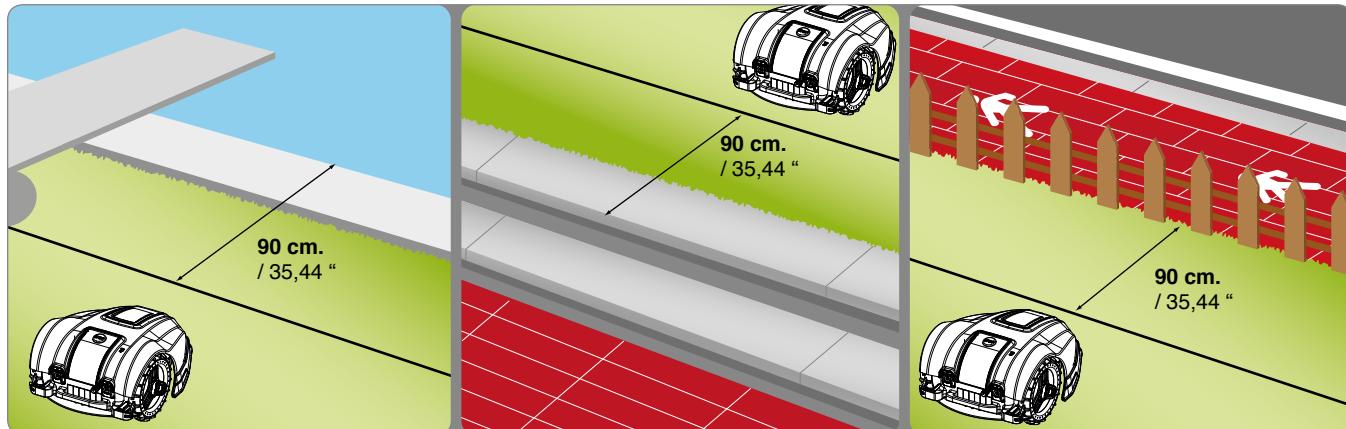
Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, il y a une piscine, un étang, un escarpement, un fossé, une marche à descendre, des routes publiques non protégées ou protégées par une clôture facilement franchissable, positionner le fil de délimitation du périmètre à au moins 90 cm (35,43").

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.



Important

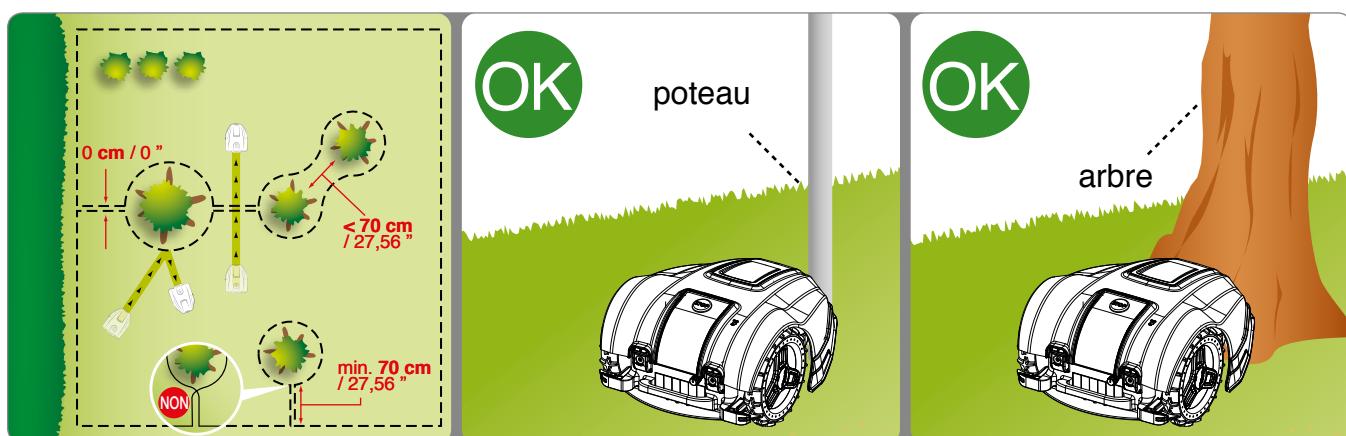
Le respect rigoureux des distances et des pentes spécifiées dans le manuel garantit une installation optimale et un bon fonctionnement du robot. En présence de pentes ou de terrains glissants, augmenter la distance d'au moins 30 cm / 11,81 ".



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 périphérique 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 périphérique.

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



INSTALLATION CÂBLE PÉRIMÉTRAL

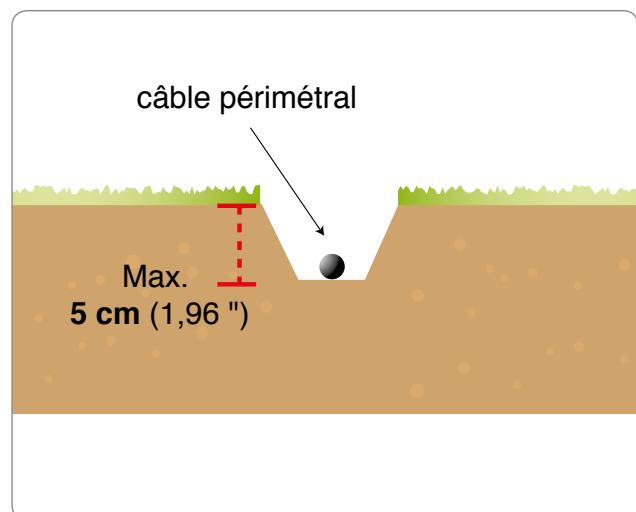
Le câble périmétral peut être enterré ou posé au sol. Si on dispose d'une machine pour poser le câble, il est préférable d'enterrer ce dernier afin de mieux le protéger. Différemment, poser le câble au sol à l'aide des clous prévus à cet effet (voir description ci-après).

FR



Important

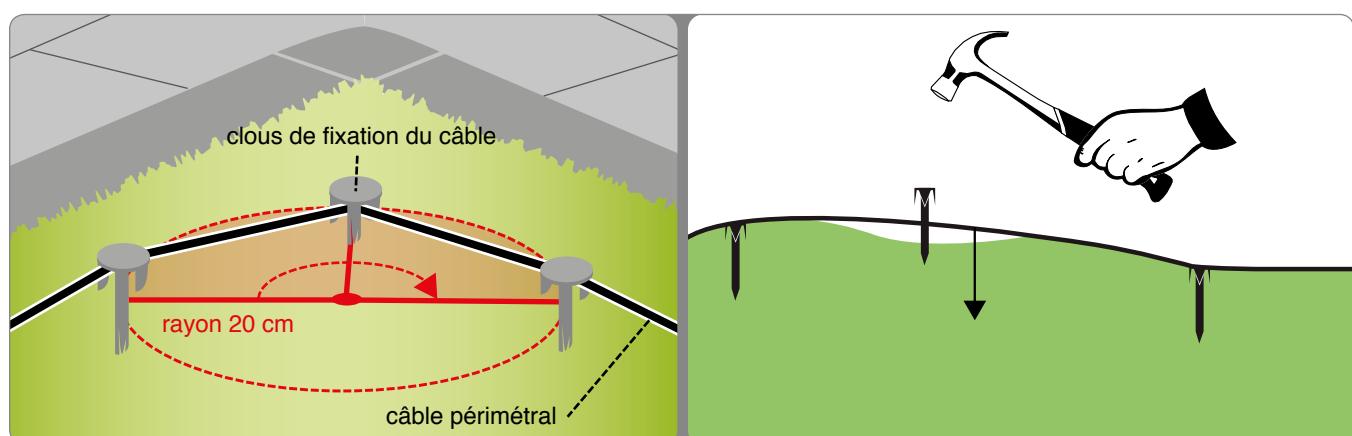
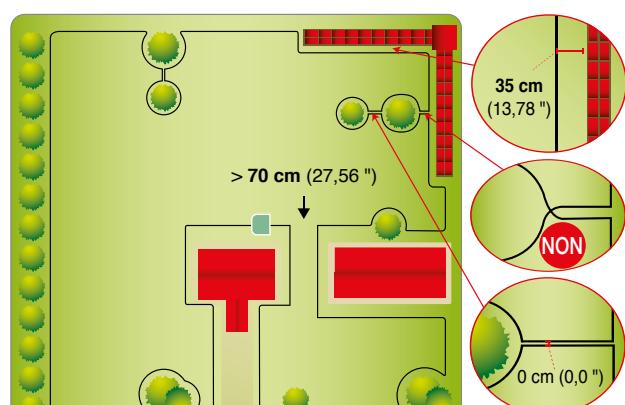
Poser le câble périmétral à partir de l'endroit où est installé le poste de rechargement et en laisser deux bons mètres pour pouvoir ensuite le couper sur mesure lors de l'opération finale de raccordement au groupe.



Fil posé sur le terrain

Couper l'herbe très basse à l'aide d'un coupe-bordure ou d'une débroussailleuse 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 périphérique.

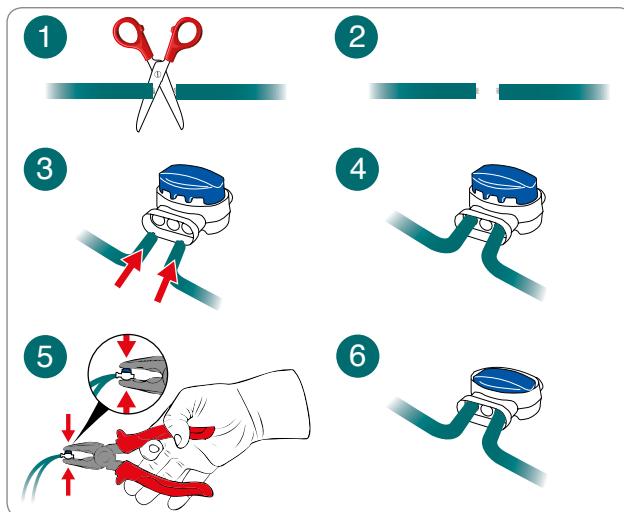
Utiliser un joint d'origine si un autre fil de délimitation du périmètre s'avère nécessaire pour compléter l'installation.

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 enfoncez le bouton situé sur le côté supérieur à l'aide d'une paire de pinces.



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



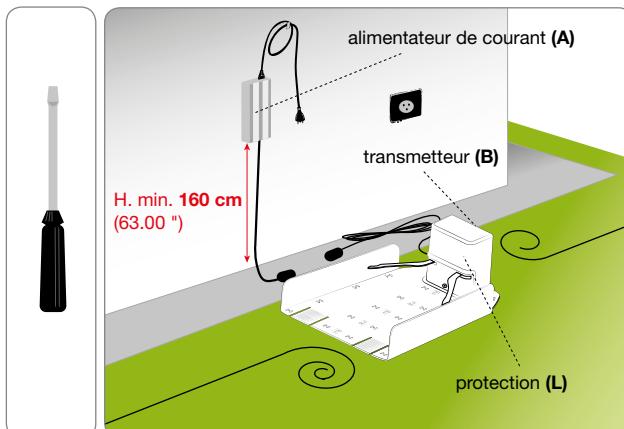
Précaution - Avertissement

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.

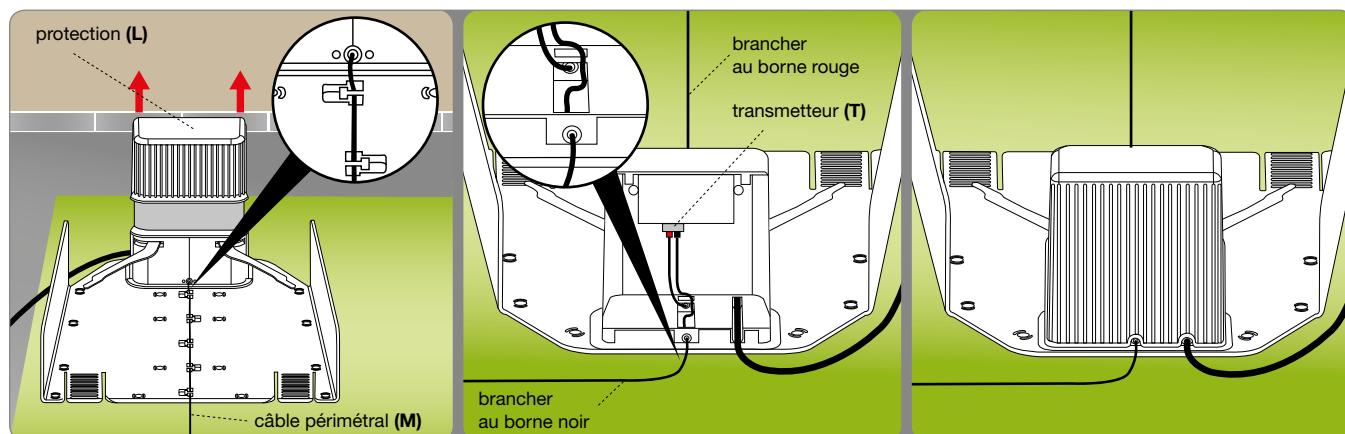
Le câble périphérique utilisé pour l'installation ne peut pas être inférieur à 50m, contacter le centre d'assistance le plus proche.



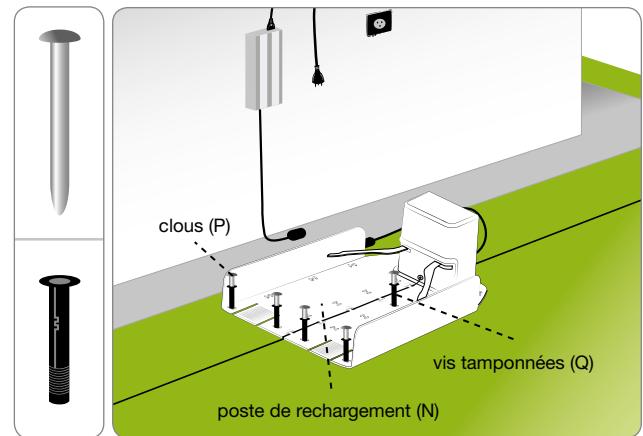
1. Démonter la protection (L).
2. Positionner le poste de recharge dans la zone prédéfinie.
3. Placer le câble périphérique (M) le long du guide dans le poste de recharge. Couper le fil de délimitation du périmètre en excès à environ 5 cm sur les connecteurs.
4. Brancher le câble en entrée du poste au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



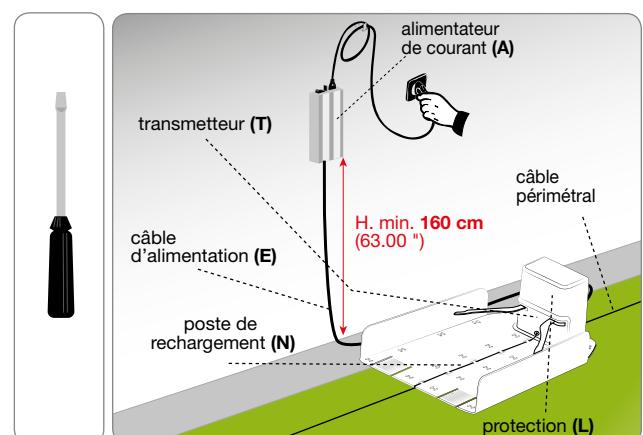
Les bornes doivent être utilisées exclusivement pour brancher le fil de délimitation du périmètre d'origine.



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

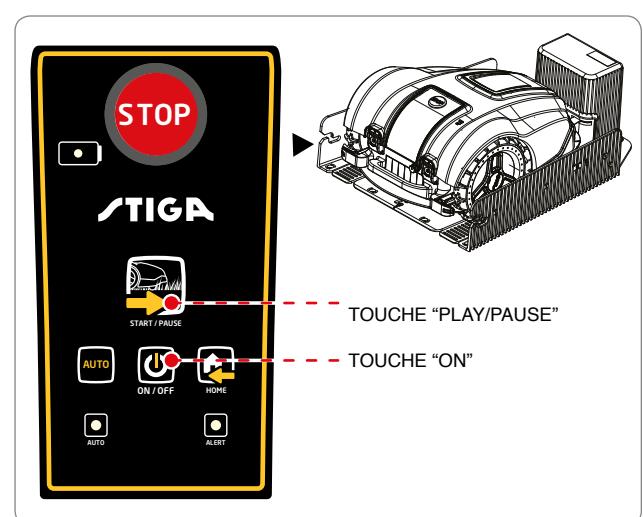


6. Installer l'alimentateur (A).
 7. Brancher le câble d'alimentation (E) du poste de recharge (N) à l'alimentateur (A).
 8. Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique.
 9. Si le voyant du transmetteur clignote, le branchement est correct. Inversement, il est nécessaire d'identifier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



RECHARGEMENT DES BATTERIES LORS DE LA PREMIÈRE UTILISATION

- Placer le robot à l'intérieur du poste de recharge.
- Appuyer sur la touche « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement.
- La DEL de la batterie devient orange fixe pendant quelques secondes en cas de détection de la station de recharge.
- Vérifier que la DEL « AUTO » soit éteinte, le cas échéant, appuyer sur la touche « AUTO » pour éteindre la DEL.
- À la fin de la recharge, il est possible d'utiliser ou de programmer le robot pour la mise en service (voir « Modes de programmation »).



Important

Lors du premier recharge, les batteries doivent rester branchées au moins 4 heures.

RECOMMANDATIONS POUR LES RÉGLAGES



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 Agrées du Fabricant.

FR

RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE

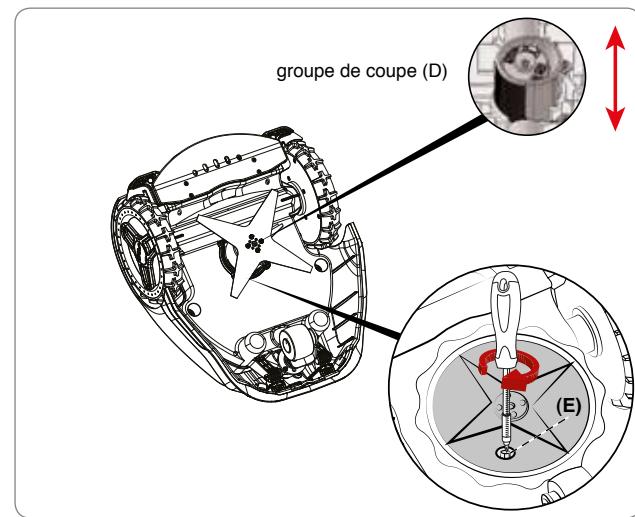
Avant d'établir la hauteur de coupe de la lame, s'assurer que le robot est en arrêt dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot dans des conditions de sécurité").



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.

UTILISATION ET FONCTIONNEMENT

OBLIGATIONS POUR L'UTILISATION



Important

- FR
- 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.

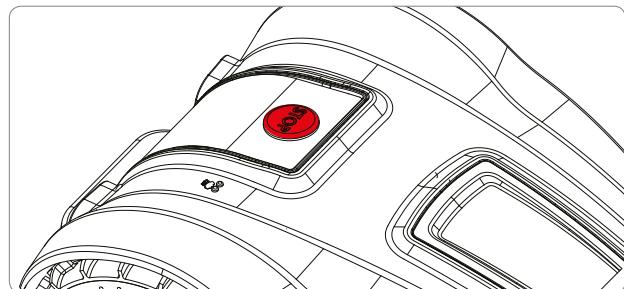
DESCRIPTION PANNEAU DE COMMANDES ET PRÉSENTATION DES MENUS

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.



Appuyer pour allumer ou éteindre le robot.



Activer ou désactiver le fonctionnement automatique. Avec le fonctionnement automatique, le robot est programmé pour travailler selon la programmation décrite dans les pages suivantes.



Éteint : Fonctionnement manuel.
Allumé fixe : Fonctionnement automatique.



Niveau de recharge de la batterie.



Erreur de fonctionnement. Voir le chapitre «
DIAGNOSTIC DES PANNES »



Robot dans la station de recharge DEL « AUTO » éteinte)



Appuyer pour démarrer le cycle de travail manuel. Si la batterie est suffisamment chargée et la DEL « AUTO » est éteinte, le robot commence un cycle de travail. Une fois le cycle de travail terminé, il retourne à la station de recharge.

Robot dans le jardin



Avec le robot en mouvement, cela permet de suspendre l'opération de coupe, le robot se met en Stand-by.

Avec le robot en Stand-by, cela permet de reprendre l'opération de coupe.



Il rentre à la station de recharge et reprend le fonctionnement automatique ou manuel selon l'état de la DEL « AUTO ».

MISE EN SERVICE

La procédure de mise en service doit être effectuée au premier allumage et après une longue période d'inactivité.

- Vérifier que le manteau d'herbe du gazon à tondre ait une hauteur compatible avec le bon fonctionnement du robot (voir les caractéristiques techniques).
- Régler la hauteur de coupe souhaitée (voir « Réglage de la hauteur de coupe »).
- Vérifier que la zone de travail ait été correctement délimitée et qu'il n'y ait pas d'obstacles au fonctionnement normale du robot, comme indiqué dans la section « Préparation et délimitation des zones de travail » et les suivantes.
- Vérifier que dans le jardin, il n'y ait pas de grosses flaques d'eau suite à de fortes pluies.
- Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.
- Appuyer sur la touche d'allumage « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement.
- La DEL de la batterie devient orange fixe pendant quelques secondes en cas de détection de la station de recharge.
- Le robot est prêt à l'emploi. Appuyer sur la touche « AUTO » pour configurer le fonctionnement automatique ou manuel du robot.

FR

Fonctionnement du robot en mode manuel (DEL « AUTO » éteinte)

- Avec la batterie complètement chargée, appuyer sur la touche « START/PAUSE » pour démarrer le cycle de travail. Quand la capacité de la batterie est terminée, le robot retourne à la station de recharge.
- Si le jardin n'est pas complètement tondu, attendre que la batterie soit complètement chargée et démarrer un nouveau cycle de travail.
- Pour un meilleur résultat, il est conseillé d'utiliser le robot au moins tous les deux jours.
- Pour modifier les paramètres par défaut de certaines fonctions du robot, il suffit de télécharger l'application gratuite pour smartphone, voir le paragraphe « ACCÈS AU MENU À TRAVERS L'APPLI »

Fonctionnement du robot en mode automatique (DEL « AUTO » allumée)

- En mode automatique, le robot est programmé pour travailler tous les jours de la semaine à partir de 12h00 jusqu'à 16h30 (GMT+1) pour le modèle Autoclip M3 et à partir de 10h00 jusqu'à 19h00 (GMT+1) pour le modèle Autoclip M5.
- Le nombre de cycles de travail est géré automatiquement par le robot en fonction de la capacité de la batterie. En mode automatique, le robot sortira de la station de recharge pour effectuer le cycle de travail, il rentrera pour se recharger pour ensuite travailler à nouveau, si nécessaire.
- Pour modifier les paramètres par défaut de l'horaire de travail et d'autres fonctions, il suffit de télécharger l'application gratuite pour smartphone, voir le paragraphe « ACCÈS AU MENU À TRAVERS L'APPLI »

ACCÈS AU MENU À TRAVERS L'APPLI

Le robot est doté d'un dispositif Bluetooth incorporé pour le programmer et le contrôler depuis le smartphone.

Télécharger l'application depuis Google Play ou Apple Store avec le smartphone ou la tablette en recherchant « Stiga remote ». Lancer l'application et suivre la procédure guidée correspondante pour se connecter au Robot.

Le code PIN par défaut pour le premier accès est « 0000 », modifier dès que possible le PIN pour sécuriser le robot.

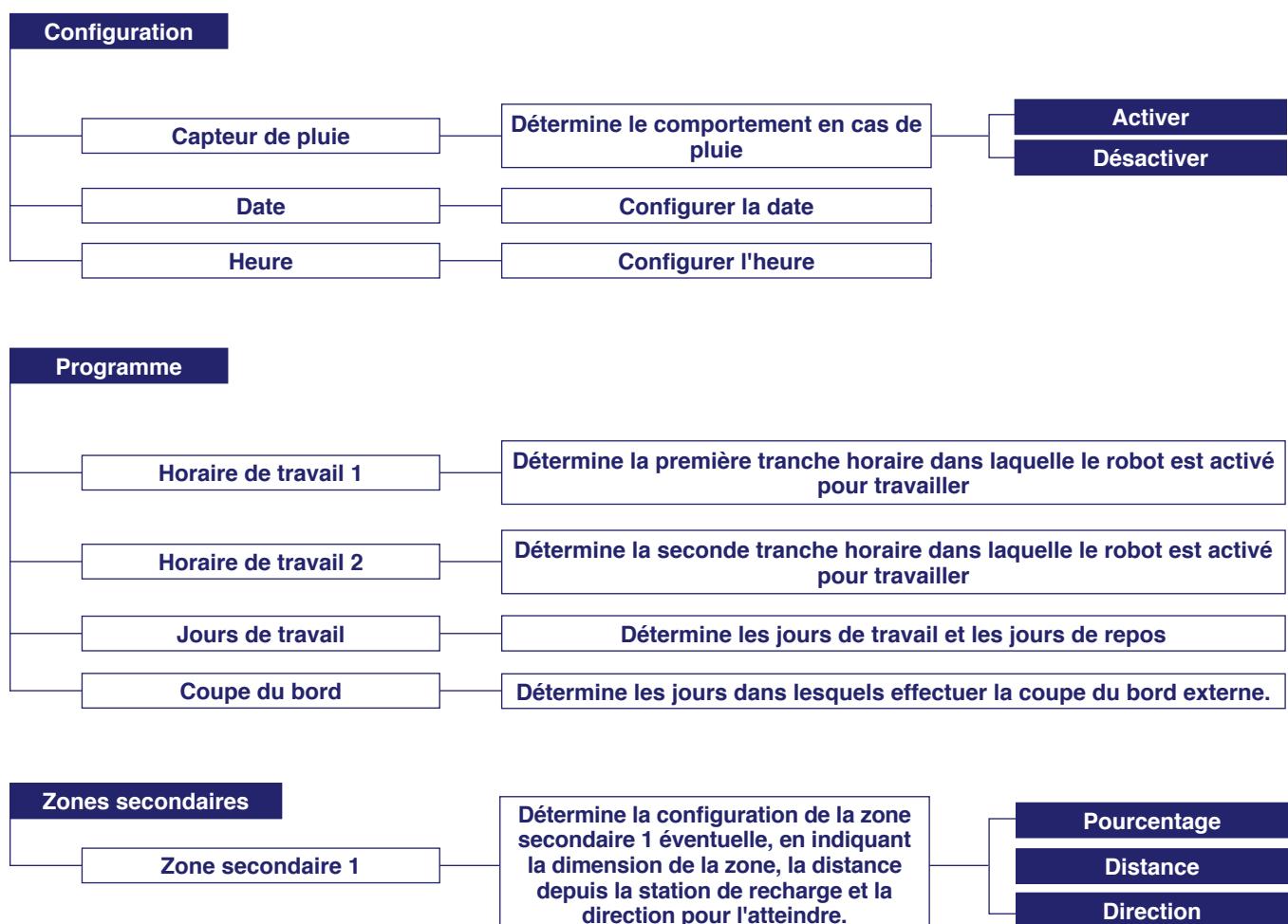
L'application permet de :

- Modifier l'horaire de travail standard automatique.
- Configurer le fonctionnement du capteur de pluie.
- Configurer les points de départ pour gérer de manière optimale la zone secondaire éventuelle.
- Modifier le mot de passe.
- Envoyer la commande de Start/Pause/Home.
- Guider le robot durant la coupe.
- Visualiser l'état, les alertes et les erreurs éventuelles du robot.

CONFIGURATION DU MENU UTILISATEUR À TRAVERS L'APPLICATION MOBILE

Lancer l'application depuis le smartphone pour accéder à la programmation du robot à travers la fonction « Setup ».

Suivre le résumé d'introduction aux fonctions de programmation disponibles ; l'explication détaillée de chaque fonction est reprise dans les pages qui suivent le diagramme de flux. Les fonctions portant un (*) sont disponibles seulement sur certains modèles. Voir le tableau des « Données techniques ».



PROGRAMMATIONS - MODES DE PROGRAMMATION

CAPTEUR PLUIE : fonction pour configurer le robot en cas de pluie.

- **Active** : en cas de pluie, le robot retourne à son poste et y reste en modalité de “rechargement”. Une fois le cycle de recharge terminé, le robot repart et se remet à tondre uniquement s'il a cessé de pleuvoir.
- **Désactive** : en cas de pluie, le robot continue de tondre.

DATE : fonction pour établir la date.

HEURE : fonction pour configurer l'heure.

HORAIRES DE TRAVAIL – MODES DE PROGRAMMATION



Important

Pour exploiter au mieux les potentialités, on conseille de programmer le robot pour travailler tous les jours.

FR

HORAIRE TRAVAIL 1 : fonction pour établir la première plage horaire d'exercice du robot durant la journée. Le curseur se positionne automatiquement dans la zone sous la première plage horaire (exemple de 10 h à 13 h). Établir l'horaire de début de travail et de fin de travail. Établir l'horaire à "00:00 – 00:00" équivaut à ne pas faire travailler le robot durant l'horaire de travail 1. Si l'horaire saisi est erroné, par exemple si l'horaire se superpose à l'horaire de travail 2 ou si l'heure de début suit l'heure de fin, le robot émet un son et remet la valeur établie à l'état initial.

HORAIRE TRAVAIL 2 : fonction pour établir la seconde plage horaire d'exercice du robot durant la journée.



Important

S'il est nécessaire d'établir les aires secondaires, il est préférable d'utiliser dans la programmation les deux horaires de travail pour augmenter la fréquence de tonte des zones.

La configuration de l'horaire de travail du robot est fondamentale pour le bon fonctionnement du produit. De nombreux paramètres influencent la configuration de l'horaire de travail comme, par exemple, le nombre d'aires secondaires, le nombre et la puissance des batteries du robot, la complexité de la pelouse, le type d'herbe, etc., etc. En règle générale, il est nécessaire d'augmenter légèrement les heures de travail en présence de jardins avec des aires secondaires, de jardins avec beaucoup d'obstacles et d'aires complexes. Ci-dessous un tableau indicatif que l'on peut utiliser pour une première configuration. NB. Configurer tous les jours de la semaine à "1"- "Jours Opérationnels".

Modèle	m ² (ft ²)	Horaire 1	Horaire 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

JOURS DE TRAVAIL : permet d'activer les jours de travail de la semaine.



Important

Pour exploiter au mieux les potentialités, il est conseillé de programmer le robot pour travailler tous les jours.

COUPE DU BORD : permet d'activer la coupe du bord. Il est conseillé de laisser la fréquence configurée par défaut.

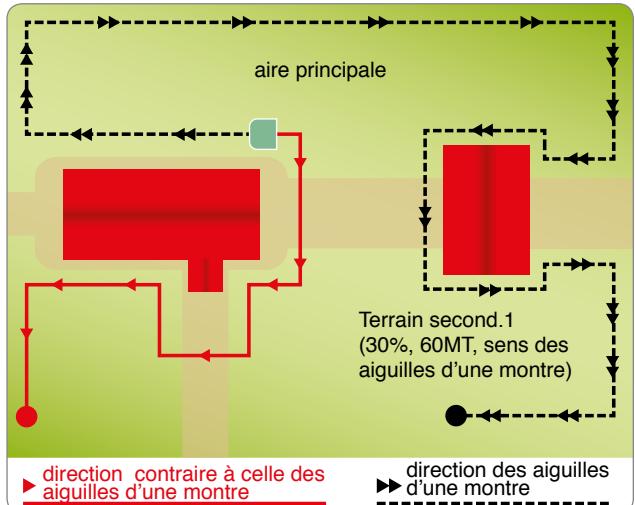
TERRAINS SECONDAIRE – MODE DE PROGRAMMATION

Si l'aire à tondre prévoit des zones secondaires en fonction de la définition donnée au chapitre “**Préparation et Délimitation Aires de Travail**”, il est nécessaire de procéder à la programmation des aires secondaires pour indiquer au robot comment atteindre l'aire secondaire et selon quelle fréquence.

TERRAIN SECOND : fonction pour définir la tonte automatique d'une aire secondaire.

- **Pourcentage** : permet d'établir la dimension de l'aire secondaire à tondre par rapport à toute la surface de la pelouse. Ci-après un tableau à prendre comme référence pour la configuration.

- 10% indique une zone très petite.
- 30% indique une zone d'environ 1/3 de tout le jardin.
- 50% indique une zone d'environ la moitié de tout le jardin.
- 80% indique une zone secondaire plus grande que l'aire primaire.
- 100% toutes les fois qu'il quitte le poste de recharge, le robot suivra le câble périphérique pour tondre dans l'aire secondaire.



- **Distance** : permet d'établir la distance qu'il faut au robot pour atteindre l'intérieur de l'aire secondaire en suivant le câble périphérique. Il est préférable de prendre comme point de référence la moitié de l'aire secondaire pour avoir la certitude que le robot commence son travail à l'intérieur de cette zone.
- **Direction** : indique la direction de marche la plus courte pour atteindre l'aire secondaire. La direction peut aller dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens contraire. Après avoir quitté son poste de recharge, le robot suivra le câble dans la direction indiquée pour atteindre la zone secondaire.

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 “OFF”. 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 sur la touche “STOP” pour arrêter le robot. Débrancher la fiche d'alimentation de la prise électrique.

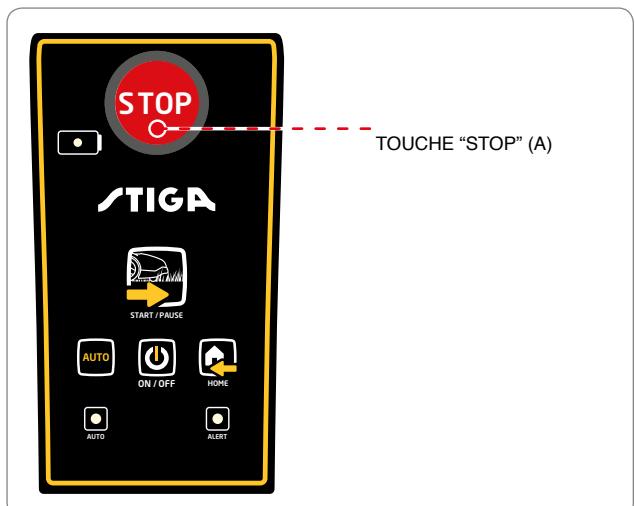


Important

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 » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement.
- Appuyer sur la touche « START/PAUSE » pour démarrer le cycle de travail.



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 recharge 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 recharge et se remettra à fonctionner selon les modalités programmées (voir "Modalité de programmation") ;
- **batteries à recharger** : le robot rentre automatiquement à son poste de recharge ;

FR

INACTIVITÉ PROLONGÉE ET REMISE EN SERVICE

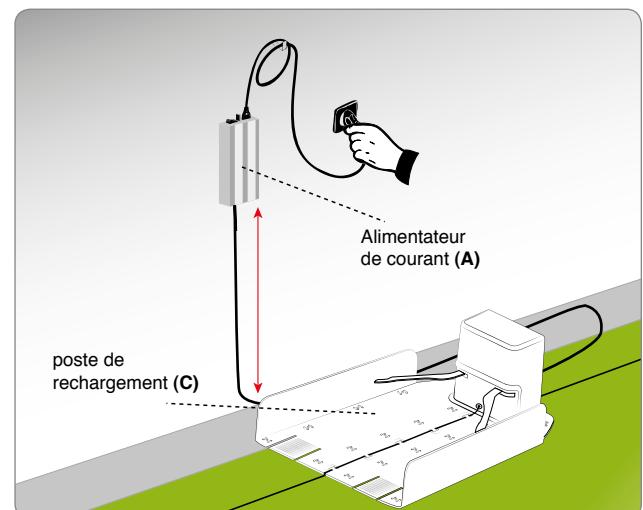
En cas d'inactivité prolongée du robot et avant la saison de coupe, il est nécessaire d'effectuer une série d'opérations pour garantir son bon fonctionnement lors de sa réutilisation.

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 charbons (seulement pour les modèles de robots dotés de moteurs avec charbons) ;
 - 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 recharge (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 recharge (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 d'alimentation (A) à la prise électrique ;
2. réactiver l'alimentation électrique générale ;
3. placer le robot à l'intérieur du poste de recharge ;
4. Appuyer sur la touche « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement ;
5. La DEL de la batterie devient orange fixe pendant quelques secondes en cas de détection de la station de recharge ;
6. le robot est à présent prêt à fonctionner (voir "Modalité de programmation").



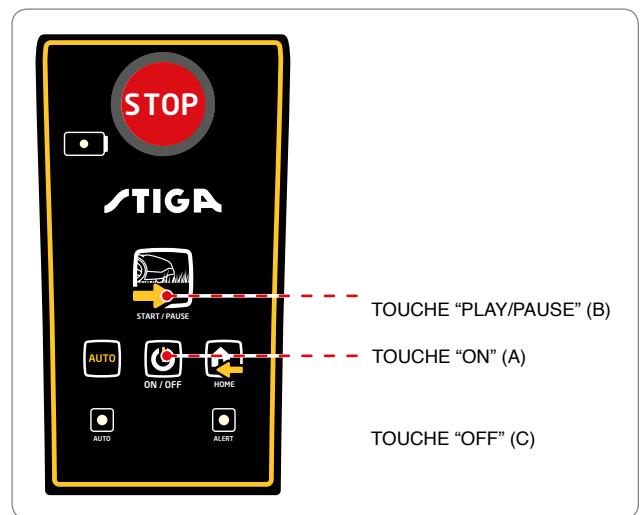
RECHARGEMENT BATTERIES POUR INACTIVITÉ PROLONGÉE



Danger - Attention

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

1. Alimenter électriquement le poste de recharge et vérifier que les plaques sont propres.
2. Positionner le robot à l'intérieur de son poste de recharge.
3. Appuyer sur la touche « ON/OFF » et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement.
4. La DEL de la batterie devient orange fixe pendant quelques secondes en cas de détection de la station de recharge.
5. Vérifier que la DEL « AUTO » soit éteinte, le cas échéant, appuyer sur la touche « AUTO » pour éteindre la DEL.
6. Une fois le recharge terminé (environ 6 heures), appuyer sur la touche « OFF » (C).
7. 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.



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 recharge 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").

FR

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"

NETTOYAGE ROBOT

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



Précaution - Avertissement

FR

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.

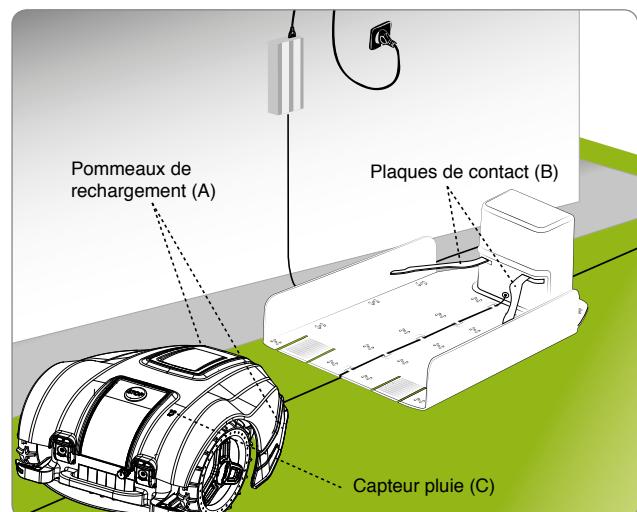
3. Ne pas utiliser de solvants ni d'essence pour ne pas endommager les surfaces vernies et les éléments en plastique.
4. Ne pas laver les parties internes du robot et ne pas utiliser de jets d'eau car ceci pourrait endommager les éléments électriques et électroniques.



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 recharge des résidus qui s'y sont accumulés.



PANNES, CAUSES ET REMÈDES

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 un 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.

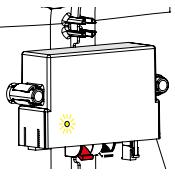


Précaution - Avertissement

Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt en sécurité du robot »), dans le cas où il s'avérait 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 recharge	Position incorrecte du câble périphérique ou du cordon d'alimentation du poste de recharge	Vérifier le raccordement du poste de recharge (voir “Installation poste de recharge et de l'alimentateur”)
	Affaissement du terrain à proximité du poste de recharge	Positionner le poste de recharge sur une surface plate et stable (voir “Planification installation système”)
Le robot se comporte de façon anormale autour des plates-bandes.	Câble périphérique mal positionné	Repositionner correctement le câble périphérique (sens des aiguilles d'une montre) (voir “Installation câble périphérique”)
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”)

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").
Zone secondaire pas entièrement tondue	Mauvaise programmation	Programmer correctement l'aire secondaire (voir "Modalité de programmation")
Orange clignotant lent	Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame avec une neuve (voir « Remplacement de la lame »).
	Lame de coupe bloquées par des résidus (bandes, cordes, fragments en plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir « Arrêt en sécurité du dispositif »).  Prudence - Avertissement Utiliser des gants de protection pour éviter tout danger de coupe des mains Débloquer la lame.
	Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir « Réglage de la hauteur de coupe »).
	Le robot est soulevé du sol	Vérifier que le robot ne soit pas bloqué ou obstrué par un objet. Nettoyer et éliminer tout éventuel résidu d'herbe sous la coque qui obstrue les capteurs.
Orange clignotant rapide	Le fil de délimitation du périmètre n'est pas branché correctement (rupture du câble, absence de raccordement électrique, etc.)	Contrôler la fonctionnalité de l'alimentation électrique, le bon raccordement de l'alimentateur et celui de la station de recharge (voir « Installation station de recharge et alimentateur »).
	Robot hors périmètre en pente	Délimiter la zone ayant une pente excessive (voir « Planification de l'installation du système »).
	Robot hors périmètre	Vérifier que le fil soit bien installé (profondeur excessive, proximité d'objets métalliques, distance entre le fil qui délimite deux éléments inférieure à 70 cm, etc.) (voir « Planification de l'installation du système »).
	Robot à l'intérieur d'une haie	Repositionner le fil de délimitation du périmètre correctement (sens antihoraire) (voir « Pose du fil de délimitation du périmètre »).

Problème	Causes	Solutions
 Orange allumé fixe	Erreur irrécupérable.	Éteindre et rallumer le robot. Si le problème persiste, merci de contacter le centre d'assistance agréé le plus proche.
	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

FR

REEMPLACEMENT 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.

REEMPLACEMENT BATTERIES



Important

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

REEMPLACEMENT LAME

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



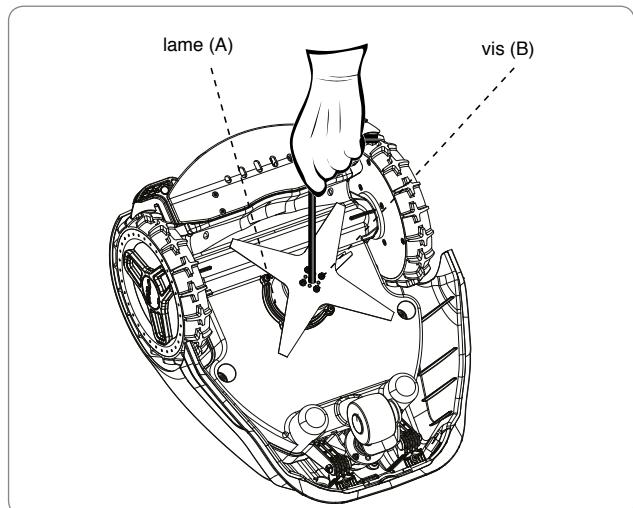
Important

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

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

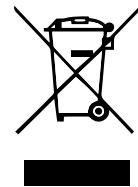
MODÈLE	Autoclip M3	Autoclip M5
Code lame de coupe	122104113/0	122104111/0

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.



MISE HORS SERVICE DU ROBOT

- Au terme de sa vie utile, ce produit appartient à la classe des RAEE (rebuts 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 intact 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 appareillages 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.



FR



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.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ



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 8030M30, 8030M50, 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/UE, **directive Radio (RED)** 2014/53/UE, **directive RoHS** 2011/65/UE, **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 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

déclare par ailleurs qu'en vertu de la directive 2005/88/CE, le niveau Lwa de puissance sonore sur un échantillon significatif est de 59.0 dB ± 2.0 dB (pondéré sur courbe A et se rapportant à 1 pW), que le niveau Lwa de puissance sonore garantie est inférieur à 61 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 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(P.D.G.)

ZUSAMMENFASSUNG

Allgemeine Informationen.	2
Zweck des Handbuchs.....	2
Identifikation von Hersteller und Gerät.....	3
Informationen zur Sicherheit.	3
Sicherheitsvorschriften.....	3
Sicherheitsvorrichtungen.....	4
Sicherheitskennzeichnung.....	5
Technische Informationen.	6
Technische Daten.....	6
Allgemeine Beschreibung des Gerätes.....	7
Hauptteile.....	8
Installation.	9
Verpackung und Auspacken.....	9
Planung der Installation der Anlage.	9
Den Verlaufs des Begrenzungskabels festlegen.....	11
Vorbereitung und Abgrenzung der Arbeitsbereiche.....	12
Installation des Begrenzungskabels.....	16
Installation der ladestation und des netzgeräts.....	17
Aufladen der batterien bei der ersten benutzung.....	18
Einstellungen.	19
Empfehlungen für die einstellungen.....	19
Einstellen der schnithöhe.	19
Benutzung und funktionsweise.	20
Verpflichtungen für die benutzung.....	20
Beschreibung bedienkonsole und übersicht der menüs.	20
Inbetriebnahme.	21
Zugriff auf das menü über app	21
Einstellung des benutzer-menüs mittels der mobilen app.....	22
Einstellungen - programmierung.....	22
Arbeitszeiten – programmierung.....	23
Nebenflächen - programmierung.....	24
Sicherheitsstopp des roboters.....	24
Automatische rückkehr in die ladestation.....	25
Längerer Stillstand und Wiederinbetriebnahme.....	25
Aufladen der Batterie bei längerem Stillstand.....	26
Empfehlungen für den Gebrauch.....	26
Ordentliche Wartung.	27
Empfehlungen für die Wartung.	27
Tabelle Wartungsplan.....	27
Reinigung des Roboters.....	28
Fehlersuche.	29
Störungen, Ursachen und Abhilfen.	29
Auswechseln von Komponenten.	32
Empfehlungen für das Auswechseln von Teilen.....	32
Auswechseln der Batterien.	32
Auswechseln der Klinge.....	32
Stilllegung des Roboters.	33
Eg-konformitätserklärung.....	34

DE

Der auch teilweise Nachdruck dieses Dokuments ohne schriftliche Genehmigung des Herstellers ist verboten.
Der Hersteller bemüht sich um eine ständige Verbesserung und behält sich das Recht vor, dieses Dokument ohne Vorankündigung zu ändern, sofern dies keine Risiken für die Sicherheit mit sich bringt.
© 2008 - Autor der Texte, der Abbildungen und des Seitenumbruchs: Tipolito La Zecca. Die Texte können ganz oder teilweise nachgedruckt werden, sofern der Autor genannt wird.

ZWECK DES HANDBUCHS

- Dieses Handbuch ist wesentlicher Bestandteil des Gerätes und wurde vom Hersteller erstellt, um all denen, die während der voraussichtlichen Lebenszeit des Gerätes autorisiert sind, damit zu arbeiten, die notwendigen Informationen zu liefern.
- Die Anleitungen sollen dazu beitragen, eine gute Gebrauchstechnik anzuwenden, daher müssen sie von den Anwendern gelesen und strikt eingehalten werden.
- Der Hersteller liefert diese Informationen in seiner eigenen Sprache (italienisch); sie können in andere Sprachen übersetzt werden, um den gesetzlichen und/oder gewerblichen Anforderungen zu genügen.
- Nehmen Sie sich bitte etwas Zeit für die Lektüre dieser Informationen, um Risiken für die Gesundheit und Sicherheit der Personen sowie wirtschaftliche Schäden zu vermeiden.
- Bewahren Sie dieses Handbuch während der gesamten Lebensdauer des Gerätes an einem bekannten und leicht zugänglichen Ort auf, um es im Bedarfsfall jederzeit konsultieren zu können.
- Einige Informationen und Abbildungen in diesem Handbuch könnten nicht vollständig Ihrem Gerät entsprechen, wodurch ihre Funktion aber nicht beeinträchtigt wird.
- Der Hersteller behält sich das Recht vor, Änderungen vorzunehmen, ohne dies zuvor mitteilen zu müssen.
- Um einige besonders wichtige Textabschnitte hervorzuheben oder wichtige Spezifikationen anzugeben, wurden einige Symbole verwendet, deren Bedeutung im Folgenden beschrieben wird.



Gefahr – Achtung

Das Symbol zeigt besonders gefährliche Situationen an. Werden diese vernachlässigt, können Gesundheit und Sicherheit von Personen ernsthaft gefährdet werden.



Vorsicht - Warnung

Das Symbol zeigt an, dass ein entsprechendes Verhalten notwendig ist, um die Gesundheit und Sicherheit von Personen nicht zu gefährden und wirtschaftliche Schäden zu vermeiden.



Wichtig

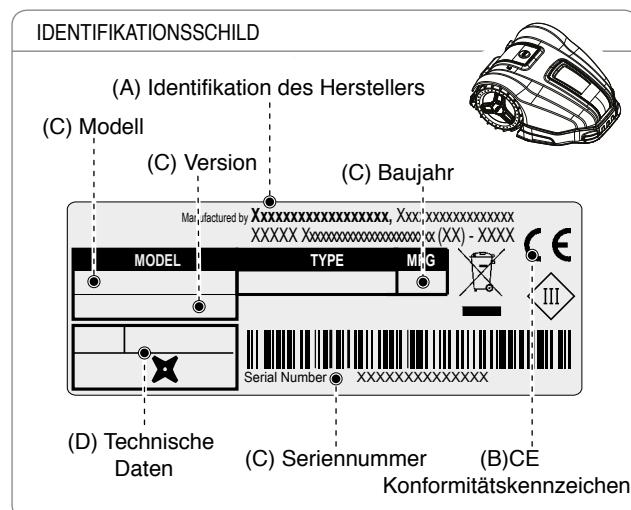
Das Symbol weist auf besonders wichtige technische Informationen hin, die unbedingt beachtet werden müssen.

IDENTIFIKATION VON HERSTELLER UND GERÄT

Das abgebildete Identifikationsschild ist direkt auf dem Gerät angebracht. Es enthält die Hinweise und alle unerlässlichen Angaben für die Betriebssicherheit.

Wenn ein Problem auftritt, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst des Herstellers oder an ein autorisiertes Zentrum. Geben Sie bei jeder Supportanforderung die auf dem Identifikationsschild angeführten Daten, die ungefähren Betriebsstunden und die Art der aufgetretenen Störung an.

- A. Identifikation des Herstellers.
- B. CE-Konformitätskennzeichen.
- C. Modell und Version / Seriennummer / Baujahr.
- D. Technische Daten: Spannung, Strom, Schutzart, Masse, Schnittbreite.



INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT

Der Hersteller hat besonderen Wert auf die Aspekte gelegt, die Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit der Personen verursachen können, die mit dem Gerät interagieren. Mit diesen Informationen sollen die Benutzer dafür sensibilisiert werden, besonders achtsam zu sein, um jedes Risiko zu verhüten.



SICHERHEITSVORSCHRIFTEN



DIESES PRODUKT HAT EINE KLINGE EINGEBAUT UND IST KEIN SPIELZEUG!

- Lesen Sie das ganze Handbuch und insbesondere alle Informationen aufmerksam durch, welche die Sicherheit betreffen, und vergewissern Sie sich, dass Sie diese vollständig verstanden haben. Verwenden Sie das Gerät nur zu den vom Hersteller vorgesehenen Zwecken. Halten Sie sich peinlich genau an die Anweisungen für Betrieb, Wartung und Reparaturen.
- Vergewissern Sie sich während des Betriebs des Roboters, dass sich im Arbeitsbereich keine Personen, insbesondere Kinder, ältere Menschen, oder Behinderte und keine Haustiere befinden. Andernfalls wird angeraten, die Tätigkeit des Roboters auf die Stunden zu programmieren, in denen sich keine Personen in diesem Bereich befinden. Beaufsichtigen Sie das Gerät, wenn sich in seiner Nähe Haustiere, Kinder, oder andere Personen befinden. Halten Sie den Roboter sofort an, wenn sich im Weg des Roboters eine Person oder ein Tier befindet.
- In Arbeitsbereichen, die nicht von einer schwer überschreitbaren Umzäunung begrenzt sind, das Gerät während des Betriebs überwachen.
- Wenn er auf öffentlichen Flächen eingesetzt wird, müssen die Warntafeln rund um den Arbeitsbereich des Rasenmähroboters aufgestellt werden. Die Warntafeln müssen folgenden Text haben: **"Achtung! Automatischer Rasenmäher! Halten Sie Abstand von der Maschine! Die Kinder beaufsichtigen!"**
- Dieser Roboter ist nicht dafür bestimmt, von Kindern und von Personen mit eingeschränkten körperlichen, Sinnes-, oder geistigen Fähigkeiten, oder von Personen, denen es an Erfahrung und/oder Kenntnis mangelt, benutzt zu werden, außer sie werden von einer Person beaufsichtigt, die für ihre Sicherheit verantwortlich ist, oder wenn sie die Anleitungen für den Gebrauch des Gerätes erhalten haben. Kinder müssen beaufsichtigt werden, um sicherzugehen, dass sie nicht mit dem Gerät spielen.
- Erlauben Sie die Benutzung des Roboters keinen Personen, die dessen Funktionsweise und Verhalten nicht kennen.

- DE**
- Die Betreiber, die Wartungs- und Reparaturarbeiten ausführen, müssen mit den besonderen Eigenschaften des Geräts und mit den Sicherheitsvorschriften vollkommen vertraut sein. Lesen Sie vor Benutzung des Roboters das Bedienungshandbuch aufmerksam durch und vergewissern Sie sich, dass Sie die Anweisungen darin verstanden haben.
 - Verwenden Sie nur Originalersatzteile, das Design des Roboters darf nicht verändert werden, die installierten Sicherheitsvorrichtungen dürfen weder manipuliert, noch unterlaufen, ausgeschaltet, oder umgangen werden. Bei Verwendung von nicht originalen Ersatzteilen lehnt die Herstellerfirma jegliche Haftung ab. Wird diese Anforderung nicht eingehalten, kann das zu schweren Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit von Personen führen.
 - Kontrollieren Sie, ob sich auf dem Rasen keine Spielzeuge, Werkzeuge, Zweige, Kleidungsstücke, oder andere Gegenstände befinden, welche die Klingen beschädigen könnten. Auf dem Rasen liegen gebliebene Gegenstände können auch den Roboter beschädigen oder sein Blockieren verursachen.
 - Es ist absolut verboten, sich auf den Roboter zu setzen. Den Roboter nie zum Inspizieren der Klinge hochheben oder ihn transportieren, während er in Bewegung ist. Bringen Sie nie die Hände oder die Füße unter das Gerät, wenn es in Bewegung ist.
 - Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn eine Sprinkelanlage in Betrieb ist. Programmieren Sie in diesem Fall den Roboter und den Sprinkler so, dass sie nicht gleichzeitig in Betrieb sind. Waschen Sie den Roboter nicht mit Hochdruckwasserstrahl und tauchen Sie ihn nicht teilweise oder ganz in Wasser ein, da er nicht wasserdicht ist.
 - Klemmen Sie die Stromversorgung ab und betätigen Sie die Sicherheitsvorrichtung, bevor Sie irgendeine Einstellung oder eine Wartungsarbeit ausführen, die vom Benutzer ausgeführt werden kann. Benutzen Sie die vom Hersteller vorgesehene persönliche Schutzausrüstung. Insbesondere bei Arbeiten an der Klinge sind Schutzhandschuhe zu benutzen.
 - Die Reinigung und die Wartung, die durch den Benutzer ausgeführt werden kann, darf nicht von unbeaufsichtigten Kindern durchgeführt werden.
 - Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn seine Schneideklinge beschädigt ist. Die Schneideklinge muss ausgetauscht werden.
 - Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn die Außenteile beschädigt sind. Falls diese mechanische Schäden aufweisen sollten, müssen sie ersetzt werden.
 - Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn das Stromkabel des Transformators beschädigt ist. Ein beschädigtes Kabel kann zu Kontakt mit Teilen unter Spannung führen. Das Kabel muss vom Hersteller bzw. von seinem Kundendienst, oder von einer Person mit gleicher Qualifikation ausgetauscht werden, um jedes Risiko zu vermeiden.
 - Wenn bei der Benutzung das Stromkabel beschädigt wird, die Taste „STOPP“ drücken, um den Roboter anzuhalten, und den Stecker aus der Stromsteckdose ziehen.
 - Führen Sie in regelmäßigen Abständen eine Sichtkontrolle des Roboters durch, um sich zu vergewissern, dass die Klinge, die Befestigungsschrauben und der Schneidemechanismus nicht abgenutzt oder beschädigt sind. Vergewissern Sie sich, dass alle Muttern, Bolzen und Schrauben fest angezogen sind, um zu gewährleisten, dass sich der Roboter in gutem Betriebszustand befindet.
 - Wenn bei der Benutzung anormale Vibrationen des Roboters auftreten, die Taste „STOPP“ drücken, um den Roboter anzuhalten, und den Stecker aus der Stromsteckdose ziehen.
 - Die Benutzung und das Aufladen des Roboters in explosionsgefährlichen oder brandgefährlichen Umgebungen ist absolut verboten.
 - Verwenden Sie ausschließlich das vom Hersteller gelieferte Batterieladegerät und Netzgerät. Die unsachgemäße Benutzung kann Stromschläge, Überhitzung, oder Austritt von ätzenden Flüssigkeiten aus der Batterie verursachen. Wenn Flüssigkeit austreten sollte, muss die Batterie mit Wasser bzw. einem neutralisierenden Mittel abgewaschen werden. Sollte Flüssigkeit in die Augen gelangen, wenden Sie sich an einen Arzt.

SICHERHEITSVORRICHTUNGEN

1. Hindernissensor

Wenn das Gerät gegen einen festen Gegenstand von mehr als 10 cm (3.94 ") Höhe stößt, wird der Stoßsensor aktiviert. Der Roboter stoppt die Bewegung in diese Richtung und kehrt um, um das Hindernis zu umgehen.

2. Neigungsmesser

Falls der Roboter auf einem Gelände mit einem stärkeren Gefälle, als in den technischen Spezifikationen angegeben, arbeitet oder wenn er umkippt, wird die Schneidklinge angehalten.

3. Not-Aus-Schalter

Er befindet sich auf der Oberseite des Roboters mit der Aufschrift "STOP" und ist größer als die anderen Bedienelemente auf der Tastatur. Wenn man diesen Knopf während des Betriebs drückt, hält der Rasenroboter sofort an und die Klinge wird blockiert.

4. Überstromschutz

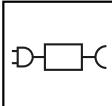
Jeder der Motoren (Klinge und Räder) wird während des Betriebs ständig überwacht, um jede Situation zu erkennen, die zur Überhitzung führen kann. Falls ein Überstrom im Rädermotor auftritt, versucht der Roboter in die entgegengesetzte Richtung zu fahren. Wenn der Überstrom andauert, stoppt der Roboter und zeigt den Fehler an. Wenn der Überstrom am Klingenmotor auftritt, gibt es zwei Interventionsstufen. Fallen die Parameter unter die erste Stufe, führt der Roboter Manöver aus, um die Schneidklinge frei zu bekommen. Fällt der Überstrom unter die Schutzstufe, hält der Roboter an und meldet den Motorfehler.

5. Sensor Signal nicht vorhanden

Wenn kein Signal vorhanden ist, stoppt der Roboter automatisch.

DE

SICHERHEITSKENNZEICHNUNG

	Lesen Sie die Gebrauchsanleitungen aufmerksam durch und verstehen Sie deren Bedeutung, bevor Sie die Maschine verwenden.		Einen angemessenen Sicherheitsabstand von der Maschine einhalten, während diese in Betrieb ist.
	Die sich drehende Klinge nicht berühren, Hände und Füße nicht unter das Gerät einführen, wenn dieses eingeschaltet ist. Abwarten, bis die Klinge und die rotierenden Teile völlig stillstehen, bevor man daran arbeitet.		Vergewissern Sie sich bitte, dass während der Roboter in Betrieb ist, sich keine Personen (insbesondere Kinder, ältere Menschen oder Behinderte) und Haustiere im Arbeitsbereich aufhalten. Halten Sie Kinder, Haustiere und andere Personen in sicherer Entfernung, wenn die Maschine in Betrieb ist. Um diese Risiken zu vermeiden empfiehlt es sich, die Tätigkeit des Roboters zu geeigneten Zeiten zu programmieren.
	Nicht auf die Maschine steigen.		Achtung! Die Maschine nicht mit Wasserstrahlen reinigen oder waschen.
	Die Sicherheitseinrichtung betätigen, bevor man an der Maschine arbeitet oder sie anhebt.		Vergewissern Sie sich bitte, dass während der Roboter in Betrieb ist, sich keine Personen (insbesondere Kinder, ältere Menschen oder Behinderte) und Haustiere im Arbeitsbereich aufhalten. Halten Sie Kinder, Haustiere und andere Personen in sicherer Entfernung, wenn die Maschine in Betrieb ist. Um diese Risiken zu vermeiden empfiehlt es sich, die Tätigkeit des Roboters zu geeigneten Zeiten zu programmieren.
			Den Roboter nur mit Netzteilmodellen benutzen, die unter „Technische Daten“ im Kapitel „Technische Informationen“ angegeben sind.

TECHNISCHE INFORMATIONEN

TECHNISCHE DATEN

Beschreibung	Modell	
	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Maximal empfohlene Fläche, die gemäht werden kann		
Arbeitskapazität (-20%(*))	m ² (sq ')	300 (3228 ') 500 (5380 ')
Eigenschaften		
Abmessungen (B x H x T)	mm	537x415x252
Gewicht des Roboters einschl. Batterie	kg	9,5
Schnitthöhe (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")
Durchmesser Klinge	mm (")	220 (8,66 ") 250 (9,84 ")
Motoren		mit Bürsten
Geschwindigkeit Schneidklinge	RPM	2400
Fahrgeschwindigkeit	Meter/Minute	25 (82 ')
Maximal bewältigtes und empfohlenes Gefälle (*)	%	45% zulässig, je nach Zustand der Grasdecke und dem installierten Zubehör. Maximal bewältigtes und empfohlenes Gefälle 35 % Unter regulären Rasenbedingungen. 20% in der Nähe des äußeren Rands oder des Begrenzungskabels.
Umgebungstemperatur bei Betrieb	Max °C	ROBOTER: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) LADESTATION: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERIELADEGERÄT: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)
Gemessener Schallleistungspegel	dB(A)	57
Schutzgrad gegen Wasser	IP	ROBOTER: IPx4 LADESTATION: IPx4 BATTERIELADEGERÄT: IPx4
Elektrische Eigenschaften		
Netzgerät (für Lithiumbatterie)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Eingang: 100 - 240 V~; 1,2 A; 50/60 Hz; Klasse 2 Ausgang: 29.4 V ---; 2.0 A
Netz- und Batterieladegeräte		
Aufladbare Lithium-Ionen-Batterie (Nennspannung)		25.9V – 1x2.5 Ah
Ladegerät		29.4 Vcc - 2.0 A
Durchschnittliche Dauer des Ladevorgangs	hh:mm	1:15
Durchschnittlicher Arbeitsdauer nach einem kompletten Ladezyklus (*)	hh:mm	0:50

(*) Je nach den Bedingungen des Grases, des Grasmantels und der Komplexität des zu mähenden Bereichs.

Frequenzen		
Sender zum Lenken des Roboters		Arbeitsfrequenzband (Hz) 500 - 60000 Maximale Leistung auf Funkfrequenz (dBm) < 10
Bluetooth		Arbeitsfrequenzband (MHz) 2402 - 2480 Maximale Leistung auf Funkfrequenz (dBm) < 14
Mitgelieferte Teile / Zubehörteile / Funktionen		
Bearbeitungszonen einschließlich Hauptfläche		2
Regensensor		serienmäßig
Maximale Länge Begrenzungskabel (ungefähr, berechnet auf der Basis eines regelmäßigen Umrisses)	m (')	800 (2624')

(*) Je nach den Bedingungen des Grases, des Grasmantels und der Komplexität des zu mähenden Bereichs.

DE

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG DES GERÄTES

Bei dem Gerät handelt es sich um einen Roboter, der geplant und gebaut wurde, um das Gras in Gärten und Wiesen von Wohngebäuden zu jeder Tages- und Nachtzeit automatisch zu mähen. Er ist klein, kompakt, leise und leicht zu transportieren.

Je nach Beschaffenheit der zu mähenden Flächen kann der Roboter so programmiert werden, dass er in mehreren Bereichen arbeitet: einer Hauptfläche und mehreren Nebenflächen (je nach Modell).

In der Betriebsphase mäht der Roboter den vom Begrenzungskabel abgegrenzten Bereich.

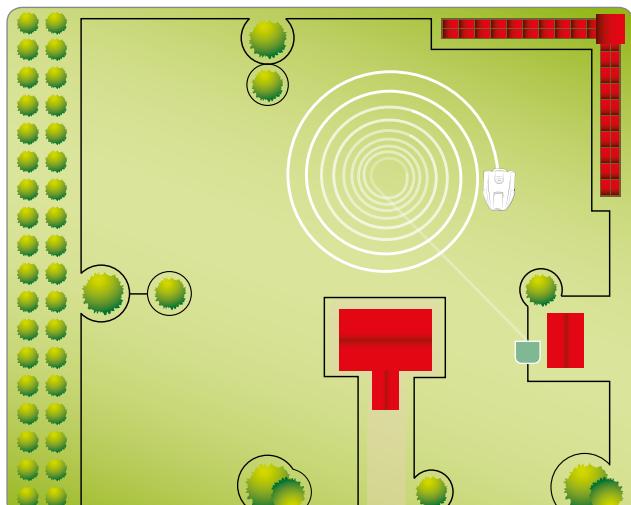
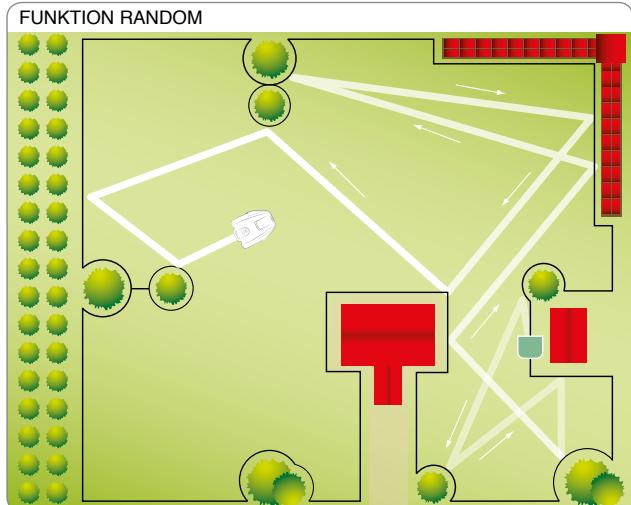
Wenn der Roboter auf das Begrenzungskabel oder auf ein Hindernis trifft, wechselt er nach dem Zufallsprinzip seinen Weg und fährt in die neue Richtung los. Der Roboter überschreitet den Umzäunungsdraht nicht weiter als bis zur Hälfte seiner Länge.

Aufgrund des Funktionsprinzips Random mäht der Roboter den abgegrenzten Rasen automatisch und vollständig (siehe Abbildung).

Der Roboter ist in der Lage, höheres und/oder dichteres Gras in einem Bereich des Gartens zu erkennen und – wenn er dies als notwendig ansieht – automatisch die Spiralfunktion einzuschalten, für einen perfekten Feinschnitt des Rasens.

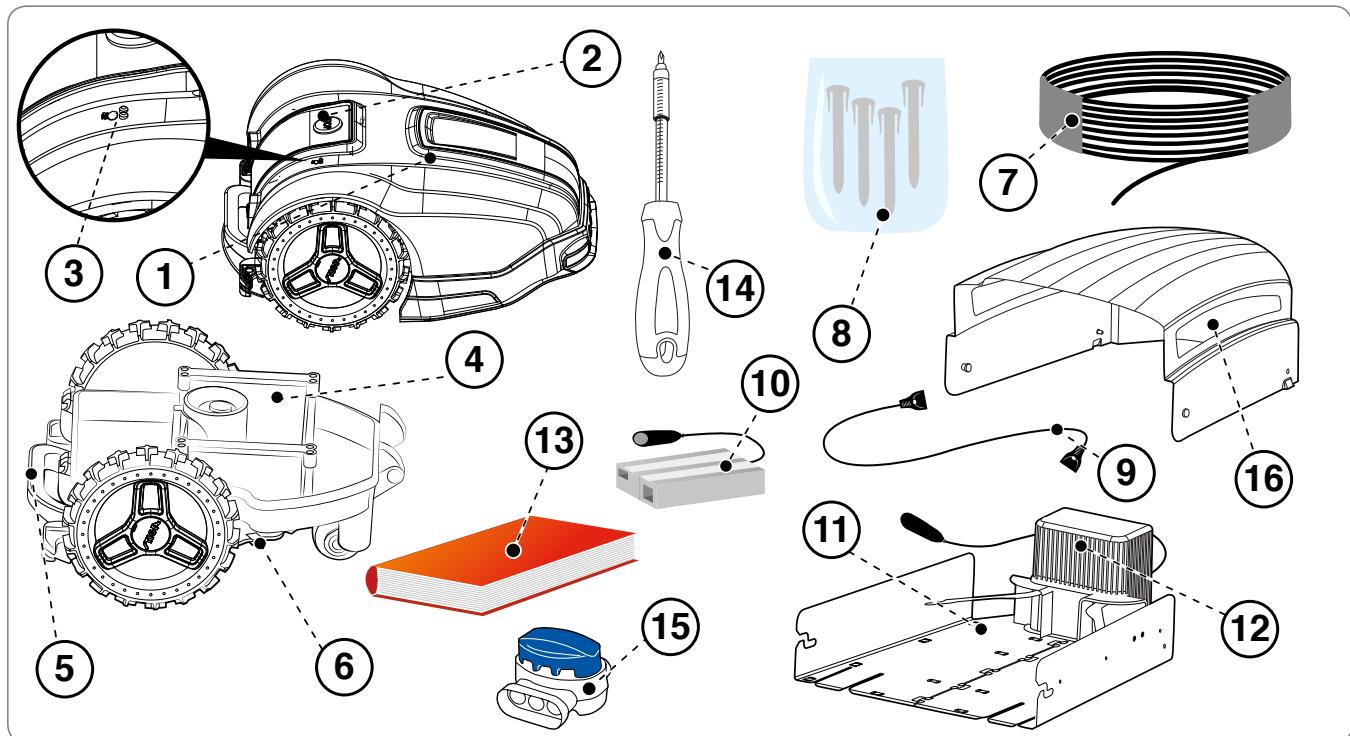
Die Rasenfläche, die der Roboter mähen kann, ist von einer Reihe von Faktoren abhängig:

- Modell des Roboters und installierte Batterien;
- Beschaffenheit des Bereichs (unregelmäßige Begrenzungen, ungleichmäßige Oberfläche, Unterteilung des Bereichs usw.);
- Beschaffenheit des Rasens (Art und Höhe des Grases, Feuchtigkeit usw.);
- Zustand der Klinge (mit gutem Schliff, frei von Rückständen und Verkrustungen usw.).



HAUPTTEILE

MODELL	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Version	A	A
① Robot	✓	✓
② Bedientastatur	✓	✓
③ Regensor	✓	✓
④ Batterie	✓	✓
⑤ Griff	✓	✓
⑥ Schneidklinge	✓	✓
⑦ Rolle Begrenzungskabel	100	100
⑧ Nägel	100	100
⑨ Stromkabel für das Netzgerät	✓	✓
⑩ Netzgerät	✓	✓
⑪ Ladestation	✓	✓
⑫ Sender	✓	✓
⑬ Betriebsanleitung	✓	✓
⑭ Schlüssel für die Einstellung der Schnitthöhe	✓	✓
⑮ Verbindungsstück für Umzäunungsdraht	✓	✓
⑯ Ladestationabdeckung	-	-



INSTALLATION

VERPACKUNG UND AUSPACKEN

Das Gerät wird entsprechend verpackt geliefert. Packen Sie es vorsichtig aus und kontrollieren Sie die Unversehrtheit der Komponenten.



Vorsicht - Warnung

Kunststofffolien und Plastikbehälter von Säuglingen und Kleinkindern fern halten, es besteht Erstickungsgefahr!

DE



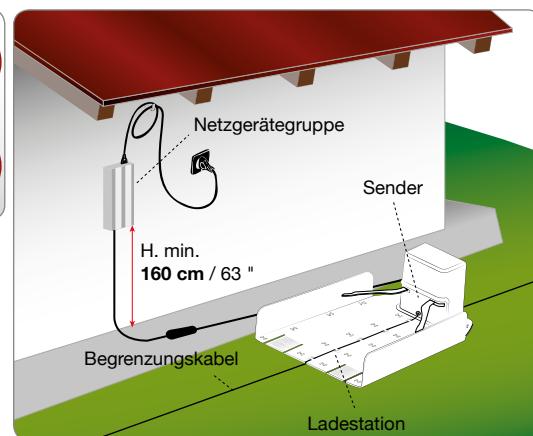
Wichtig

Bewahren Sie das Verpackungsmaterial zur späteren Verwendung auf.

PLANUNG DER INSTALLATION DER ANLAGE

Die Installation des Roboters ist nicht schwierig durchzuführen, erfordert aber ein Minimum an Vorausplanung, um die beste Stelle für die Installation der Ladestation und des Netzgerätes und den Verlauf des Begrenzungskabels festzulegen.

- Die Ladestation muss am Rand des Rasens, möglichst im größten Bereich angebracht werden, von dem aus eventuelle weitere Rasenflächen leicht erreichbar sind. Der Bereich, in dem die Ladestation installiert ist, wird im Folgenden als „Hauptfläche“ bezeichnet.



Vorsicht - Warnung

Das Netzgerät an einer für Kinder unzugänglichen Stelle anbringen. Zum Beispiel in einer Höhe von mehr als 160 cm (63").



Vorsicht - Warnung

Es muss dafür gesorgt werden, dass nur autorisierte Personen Zugang zum Netzgerät haben.



Vorsicht - Warnung

Um den elektrischen Anschluss durchführen zu können, muss in der Nähe des Installationsbereichs eine Stromsteckdose vorhanden sein. Vergewissern Sie sich, dass der Anschluss an das Stromnetz den geltenden gesetzlichen Bestimmungen entspricht. Um völlig sicher zu arbeiten, muss die elektrische Anlagen, an die das Netzgerät angeschlossen wird, über eine korrekt funktionierende Erdung verfügen. Der gelieferte Stromkreis muss durch einen Differenzialschalter (RCD) mit einem Aktivierungsstrom von höchstens 30 mA geschützt sein.

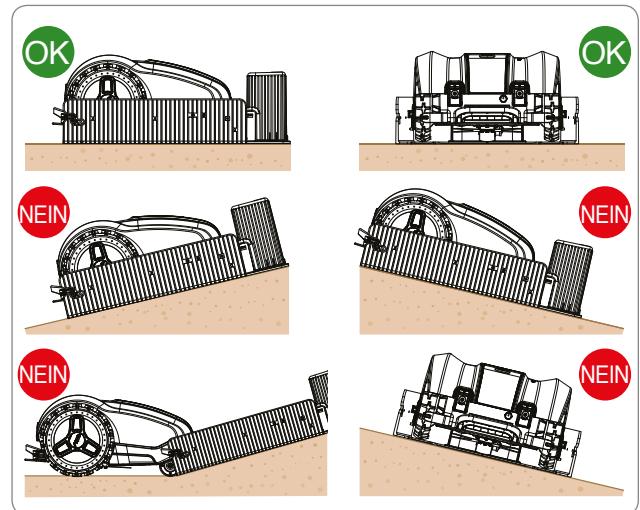


Wichtig

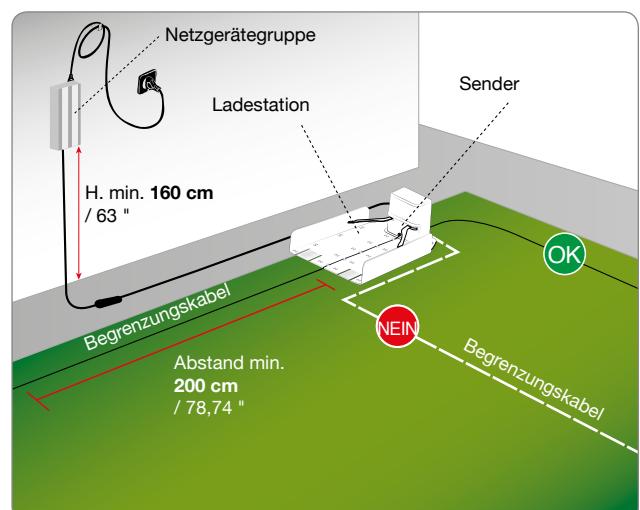
Es wird empfohlen, die Gruppe in einem verschließbaren Schrank für elektrische Komponenten (für außen oder innen) zu installieren, der gut gelüftet ist, um eine ausreichende Luftzirkulation beizubehalten.

- Am Ende jedes Arbeitszyklus muss der Roboter seine Ladestation leicht finden können, die Ausgangspunkt für einen neuen Arbeitszyklus und zum Erreichen eventueller Arbeitsbereiche ist, die im Folgenden als „Nebenflächen“ bezeichnet werden.
- Positionieren Sie die Ladestation nach folgenden Regeln:
 - ebener Bereich;
 - kompakter und stabiler Boden mit guter Drainage;
 - möglichst im größten Bereich des Rasens;
 - vergewissern Sie sich, dass die eventuellen Bewässerungseinrichtungen den Wasserstrahl nicht in die Ladestation richten;
 - die Eingangsseite der Ladestation muss wie auf der Abbildung dargestellt positioniert werden, damit der Roboter hineinfahren kann, indem er dem Begrenzungskabel im Uhrzeigersinn folgt;
 - vor der Station muss der Weg über **200 cm** (78,74") gerade sein.
 - eventuelle Metallstangen oder armierte Betonrandsteine zum Abteilen des Rasens in Nähe der Ladestation können Signalstörungen verursachen. Stellen Sie die Ladestation auf einer anderen Seite des Gartens auf, oder entfernen Sie die Ladestation vom Randstein. Wenden Sie sich bitte an den Kundendienst des Herstellers oder an ein autorisiertes Zentrum für weitere Informationen.

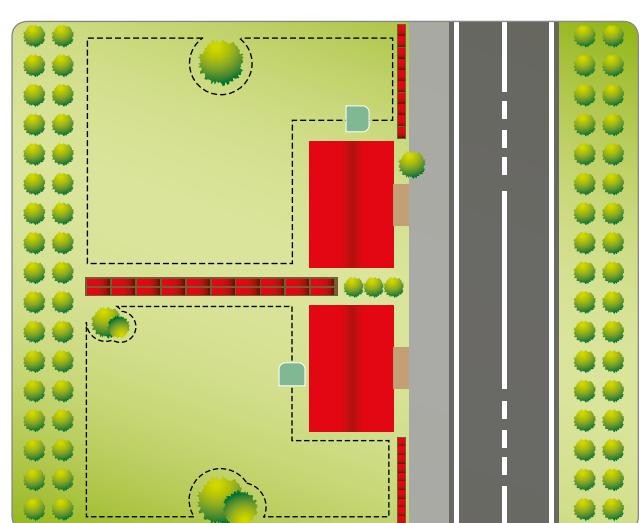
- Die Ladestation muss gut am Boden befestigt sein. Es ist zu vermeiden, dass sich vor der Station eine Eingangsstufe bildet, eventuell indem man einen kleinen Teppich aus Kunstgras an den Eingang legt, um die Eingangsstufe auszugleichen. Alternativ hierzu, die Grasdecke teilweise entfernen und die Station bündig zum Rasen installieren.
- Die Ladestation ist an das Netzgerät über eine Leitungsschnur verbunden, die auf der Seite außerhalb des Schneidebereichs von der Ladestation abgehen muss.
- Positionieren Sie das Netzgerät nach folgenden Regeln:
 - in einem belüfteten Bereich, vor Witterungseinflüssen und direktem Sonnenlicht geschützt;
 - möglichst im Haus, in einer Garage oder einem Schuppen;
 - falls es im Freien positioniert ist, darf es nicht dem direkten Sonnenlicht und dem Regenwasser ausgesetzt sein: es ist daher mit einem belüfteten Gehäuse zu schützen. Es darf nicht direkt den Boden berühren oder in einer feuchten Umgebung angebracht sein;
 - positionieren sie das Gerät außerhalb des Rasens, nicht innerhalb;
 - hängen Sie die überschüssige Leitungsschnur von der Ladestation bis zum Netzgerät auf. Die Leitungsschnur darf nicht verkürzt oder verlängert werden.



- Der eingehende Kabelabschnitt muss gerade und über mindestens 200 cm (78,74") rechtwinklig zur Ladestation verlaufen und der ausgehende Abschnitt muss sich von der Ladestation entfernen, damit der Roboter korrekt hineinfahren kann.



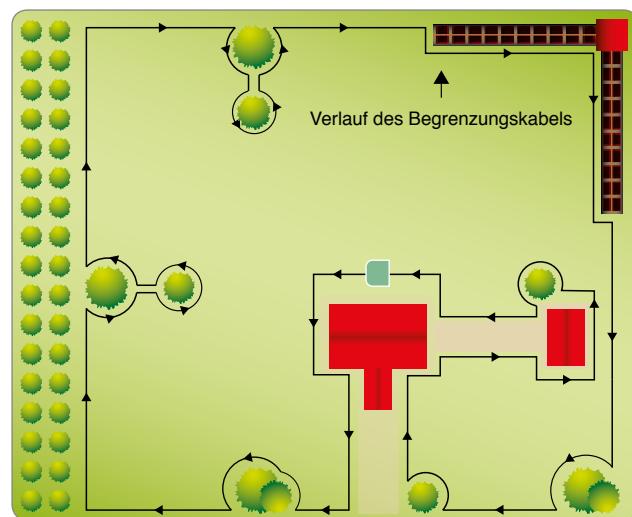
Falls der Roboter in der Nähe eines Bereichs installiert wird, in dem schon ein anderer Roboter installiert ist (des gleichen oder eines anderen Herstellers) müssen bei der Installation der Sender und Empfänger des Roboters so modifiziert werden, dass die Frequenzen der beiden Roboter einander nicht gegenseitig stören. Setzen Sie sich in diesem Fall mit dem nächstgelegenen Kundendienstzentrum in Verbindung.



DEN VERLAUFS DES BEGRENZUNGSKABELS FESTLEGEN

Bevor man das Begrenzungskabel installiert, muss die gesamte Rasenfläche kontrolliert werden. Beurteilen Sie, ob am Grasmantel eventuell Änderungen vorzunehmen sind oder beim Verlegen des Begrenzungskabels Vorkehrungen zu treffen sind für das gute Funktionieren des Roboters.

1. Vorbereitung und Abgrenzung der Arbeitsbereiche.
2. Installation des Begrenzungskabels.
3. Installation von Ladestation und Netzgerät. Bei der Verlegung des Begrenzungskabels sind die Installationsrichtung (im Uhrzeigersinn) und die Drehrichtung um die Blumenbeete (gegen den Uhrzeigersinn) zu beachten. Siehe Abbildung.



DE

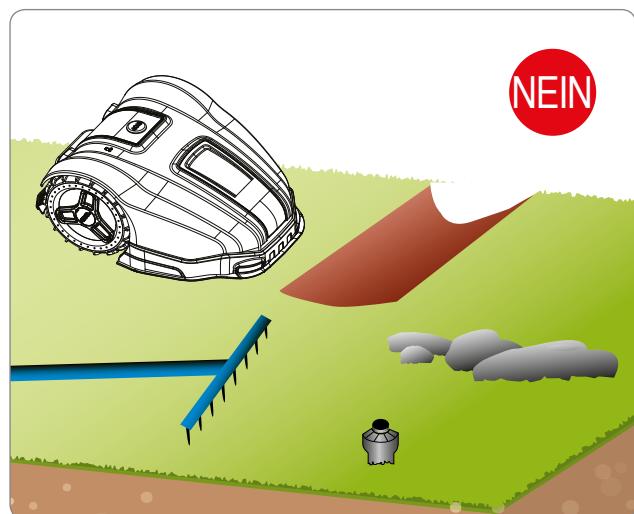
Vorbereitung des zu mähenden Rasens

- DE**
- Überprüfen Sie, ob der Rasen, der gemäht werden soll, gleichmäßig ist und keine Löcher, Steine oder andere Hindernisse aufweist. Andernfalls müssen die notwendigen Sanierungsarbeiten durchgeführt werden. Wenn einige Hindernisse nicht entfernt werden können, muss man die betreffenden Stellen entsprechend mit dem Begrenzungskabel abgrenzen.
 - Bei regelmäßiger und trockener Grasdecke, auf der keine Gefahr besteht, dass die Räder rutschen und je nach installiertem Zubehör kann der Roboter Flächen innerhalb des Arbeitsbereichs mit einem Gefälle von maximal 45% mähen (45 cm pro Meter Länge). In den anderen Fällen darf das Gefälle höchstens 35% betragen.

Der Boden, auf dem das Begrenzungskabel verlegt wird, darf nicht mehr als 20% Gefälle aufweisen (20 cm pro Meter Länge), wobei zu berücksichtigen ist, dass der Roboter bei der Rückkehr in die Ladestation eine bessere Haftung benötigt. Die Bodenverhältnisse müssen daher aufmerksam kontrolliert und die Grenzen strengstens eingehalten werden.

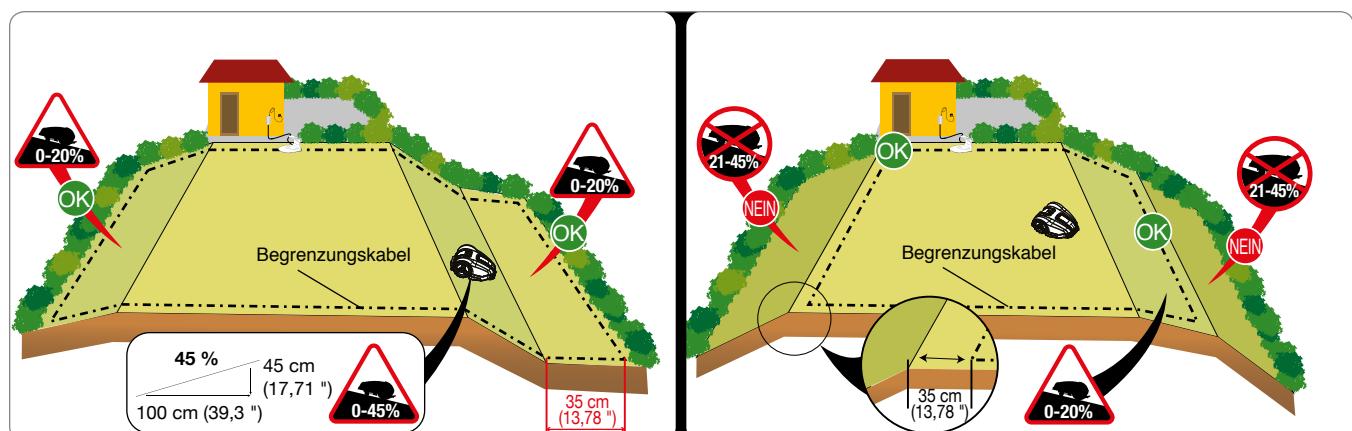
Mindestens 35 cm innerhalb und außerhalb des Begrenzungskabels darf das Gefälle nicht ansteigen. Sollten diese Anweisungen nicht beachtet werden, könnten die Räder während der normalen Arbeit in Bereichen mit Gefälle, wenn der Roboter das Kabel erkennt, rutschen und ihn aus dem Arbeitsbereich austreten lassen.

Falls Hindernisse an Gefällen vorkommen, die nahe der oben genannten Grenzen liegen, muss der Boden bis mindestens 35 cm oberhalb des Hindernisses ausgeglichen werden, um das Gefälle zu reduzieren.



Wichtig

Die Bereiche, die ein größeres Gefälle als das zulässige aufweisen, können nicht mit dem Roboter gemäht werden. Verlegen Sie daher das Begrenzungskabel vor dem Gefälle und schließen Sie diesen Rasenbereich vom Schnitt aus.



Abgrenzung des Arbeitsbereichs

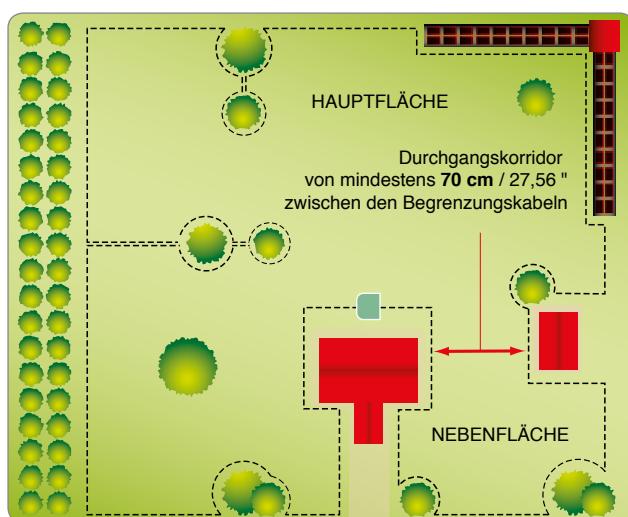
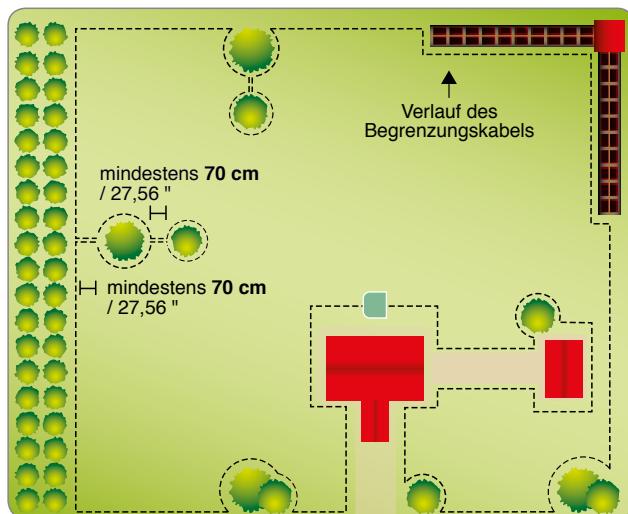
3. Kontrollieren Sie die gesamte Rasenfläche und beurteilen Sie, ob diese nach den im Folgenden beschriebenen Kriterien in mehrere separate Arbeitsbereiche unterteilt werden muss. Bevor Sie mit der Installation des Begrenzungskabels beginnen, ist es für eine bequemere und leichtere Ausführung ratsam, den gesamten Verlauf zu kontrollieren. Auf der Abbildung finden Sie ein Beispiel eines Rasens mit der Linie für die Verlegung des Begrenzungsdrahtes.

Bei der Installation der Anlage müssen eventuelle sekundäre Bereiche festgestellt werden. Unter einer Nebenfläche versteht man einen Rasenteil, der mit dem Hauptrasen durch eine Engstelle verbunden ist, die vom Roboter, der nach dem Zufallsprinzip läuft, schwer zu erreichen ist. Der Bereich muss ohne Stufen und Höhenunterschiede, die nicht den zulässigen Eigenschaften entsprechen, erreichbar sein. Ob der Bereich als „Nebenfläche“ zu bestimmen ist, hängt auch von der Größe der Hauptfläche ab. Je größer die Hauptfläche ist, desto schwerer sind enge Durchgänge erreichbar. Allgemein ist ein Bereich mit einer Durchgangsbreite von weniger als **200 cm** (78,74") als Nebenfläche zu betrachten. Die Zahl der vom Roboter bearbeitbaren Nebenflächen hängt von den Merkmalen des Modells ab (siehe „Technische Daten“).

Die zulässige Mindestbreite für den Durchgang beträgt **70 cm** (27,56") zwischen einem Begrenzungskabel und dem anderen. Das Begrenzungskabel muss in einem im Folgenden angegebenen Abstand von eventuellen Gegenständen außerhalb des Rasens positioniert werden, insgesamt muss ein Durchgang von **140 cm** (55,12") zur Verfügung stehen, falls auf beiden Seiten eine Mauer oder eine Hecke vorhanden ist.

Falls dieser Durchgang sehr lang ist, sollte er möglichst mehr als **70 cm** (27,56") von einem Begrenzungskabel zum anderen breit sein.

Bei der Programmierung muss man die Abmessungen der Nebenflächen in Prozent der Rasenfläche sowie die Richtung konfigurieren, in der sie am schnellsten zu erreichen sind (im bzw. gegen den Uhrzeigersinn), außerdem auch die Meter Begrenzungskabel, die notwendig sind, um zur Nebenfläche zu kommen. Siehe „Programmierung“.



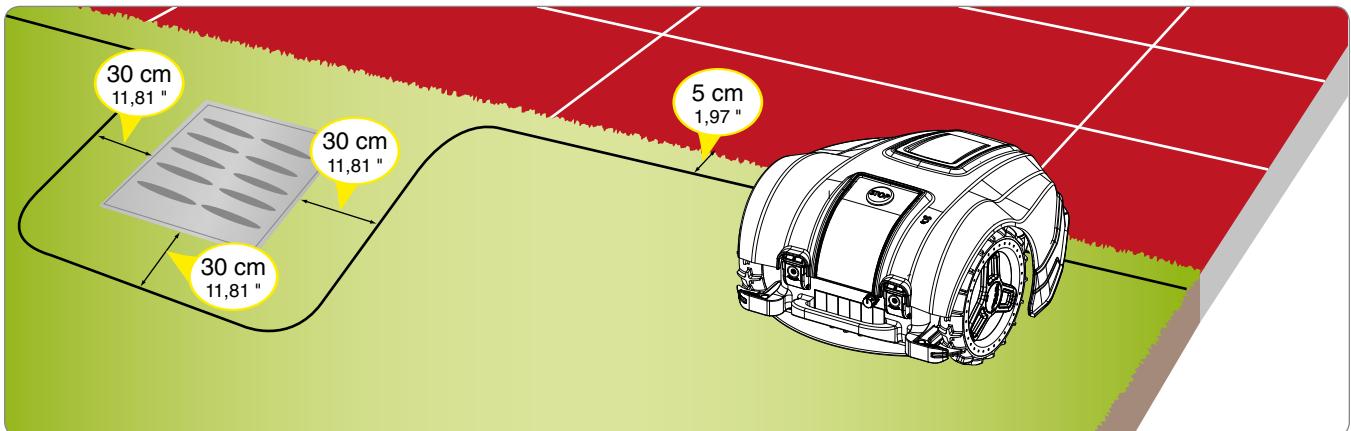
4. Wenn innerhalb oder außerhalb des Arbeitsbereiches ein gepflasterter Bereich oder ein Gartenweg auf gleicher Höhe des Rasens liegen, das Begrenzungskabel in einem Abstand von 5 cm (1,96 ") vom Rand des Pflasters verlegen. Der Roboter geht etwas über den Rasen hinaus und das gesamte Gras wird gemäht. Wenn der Bodenbelag aus Metall ist bzw. ein Gully aus Metall, eine Duschwanne oder Stromkabel vorhanden sind, das Begrenzungskabel in mindestens 30 cm (11,81 ") Abstand verlegen, um Fehlfunktionen des Roboters und Störungen am Begrenzungskabel zu vermeiden.



Wichtig

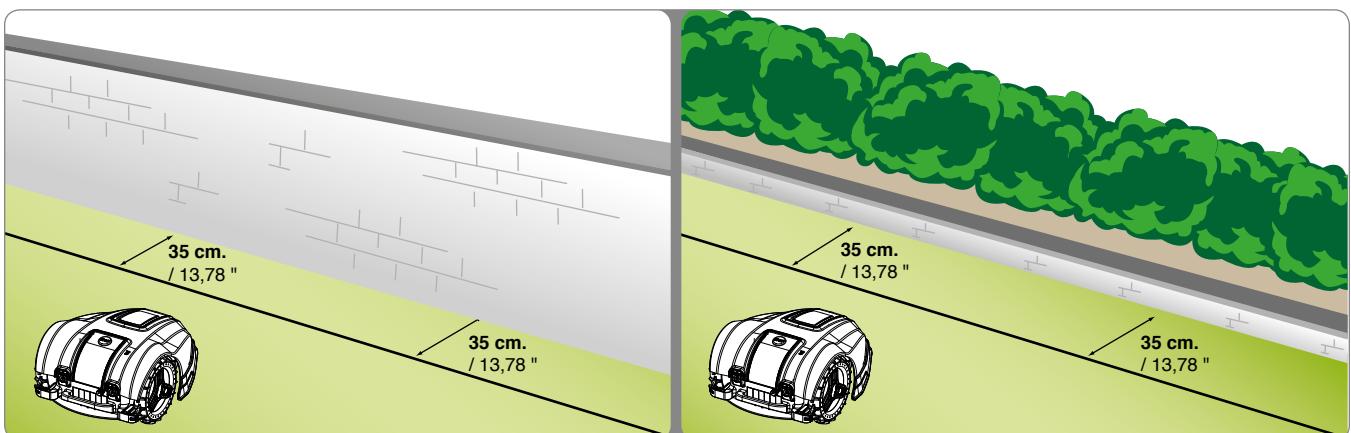
DE

Auf der Abbildung sehen Sie ein Beispiel für im und an der Peripherie des Arbeitsbereichs gelegene Elemente und die Abstände, die bei der Verlegung des Begrenzungskabels eingehalten werden müssen. Grenzen Sie alle Elemente aus Eisen oder einem anderen Metall (Gullys, Stromanschlüsse usw.) ab, um Störungen des Signals des Begrenzungskabels zu vermeiden.

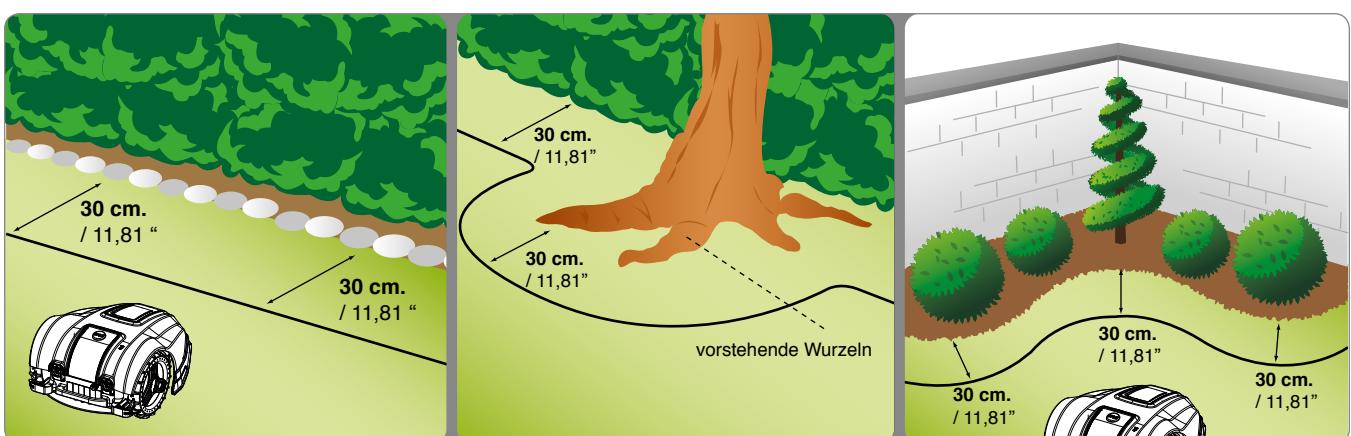


Wenn im Inneren oder außerhalb des Arbeitsbereichs ein Hindernis vorhanden ist, wie z.B. ein Bordstein, eine Wand oder eine Mauer, das Begrenzungskabel in mindestens 35 cm (13,78 „) Abstand vom Hindernis verlegen; Will man vermeiden, dass der Roboter an dieses anstößt, den Umzäunungsdrat mindestens 40 cm (15,75") davon entfernt anbringen".

Das Gras, das sich eventuell am Rand des Bereichs befindet, in dem der Roboter nicht arbeitet, kann dann mit einem Trimmer oder Freischneider geschnitten werden.



Wenn im Inneren oder außerhalb des Arbeitsbereichs ein Blumenbeet, eine Hecke, eine Pflanze mit vorstehenden Wurzeln, ein kleiner Graben von 2-3 cm oder ein kleiner Bordstein von 2-3 cm vorhanden ist, das Begrenzungskabel in einem Abstand von mindestens 30 cm (11,81 ") positionieren, um zu vermeiden, dass der Roboter die vorhandenen Hindernisse beschädigt oder selbst beschädigt wird. Das Gras, das sich eventuell in diesem Bereich befindet, kann dann mit einem Trimmer oder Freischneider geschnitten werden.



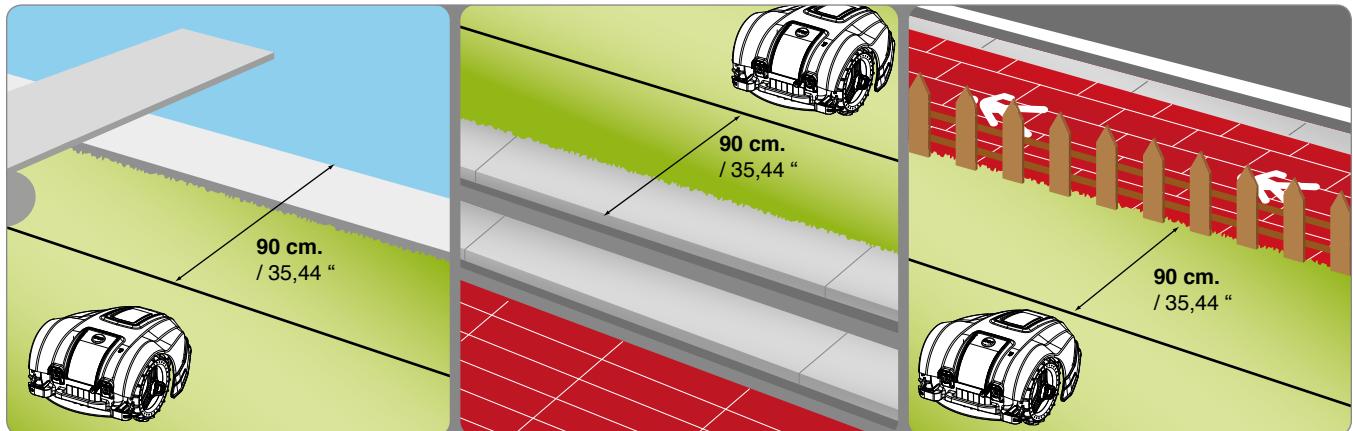
Wenn innerhalb oder außerhalb des Arbeitsbereichs ein Schwimmbecken, Teich, Abhang, Graben, eine Treppe, oder öffentliche Straßen vorhanden sind, die nicht durch einen Zaun geschützt, oder nur von einem leicht überkletterbaren Zaun geschützt sind, muss der Umzäunungsdrat mindestens 90 cm (35,43") von diesen entfernt verlegt werden. Um den Umzäunungsdrat so nah wie möglich am Rand des Mähbereichs zu verlegen raten wir an, einen Zaun aufzustellen, der schwer zu überklettern ist, wenn dieser an öffentliche Bereiche grenzt, oder in den anderen Fällen einen Zaun von mindestens 15 cm Höhe. Das ermöglicht, den Umzäunungsdrat unter Einhaltung der oben beschriebenen Abstände zu verlegen.



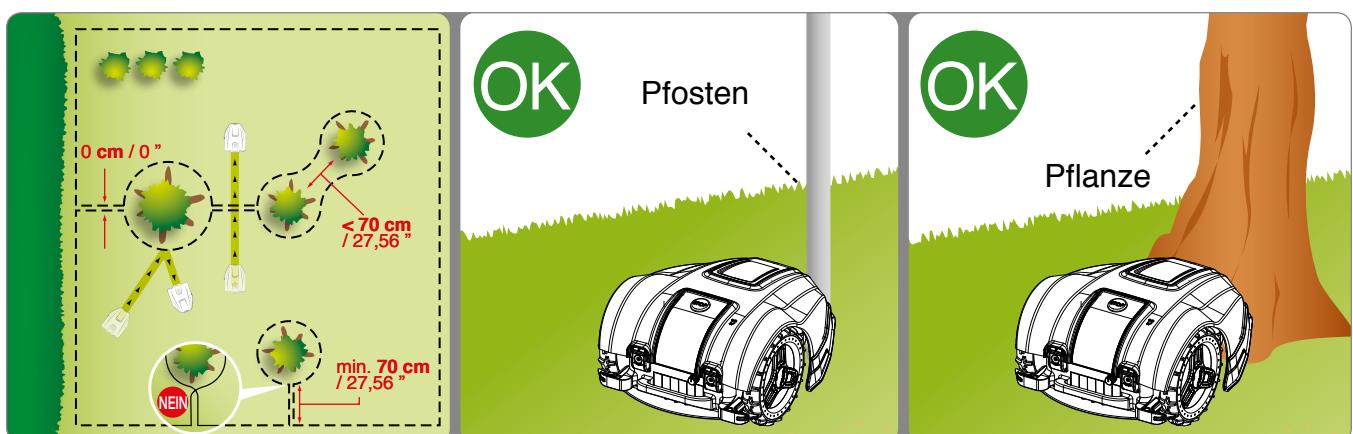
Wichtig

Die strikte Einhaltung der in der Bedienungsanleitung angegebenen Abstände und Gefälle gewährleistet eine optimale Installation und einen einwandfreien Betrieb des Roboters. Bei Gefällen oder rutschigen Böden ist der Abstand um mindestens 30 cm /11,81" zu erhöhen.

DE



Wenn innerhalb des Arbeitsbereichs Hindernisse vorhanden sind, an die der Roboter stoßen kann ohne sie zu beschädigen, wie z.B. Bäume, Büsche oder Pfosten ohne scharfe Kanten, müssen diese nicht abgegrenzt werden. Der Roboter stößt gegen das Hindernis und wechselt die Richtung. Wenn man nicht möchte, dass der Roboter gegen die Hindernisse stößt und für seinen sicheren und leisen Betrieb wird jedoch empfohlen, alle festen Hindernisse abzugrenzen. Leicht schräge Hindernisse wie Blumentöpfe, Steine oder Bäume mit vorstehenden Wurzeln müssen abgegrenzt werden, um eventuelle Schäden an der Schneidklinge und an den Hindernissen selbst zu vermeiden. Um das Hindernis abzugrenzen beginnt man von dem Punkt der äußersten Begrenzung, der am nächsten zum abzugrenzenden Objekt liegt, und verlegt das Begrenzungskabel bis zum Hindernis, umkreist dieses unter Einhaltung der in den vorangehenden Punkten beschriebenen regulären Abstände und führt dann das Kabel auf seinen ursprünglichen Verlauf zurück. Das abgehende und das zurückkommende Kabel übereinander unter dem gleichen Nagel befestigen, in diesem Fall überfährt der Roboter das Begrenzungskabel. Für den korrekten Betrieb des Roboters muss das Begrenzungskabel sich um mindestens 70 cm (27,56") überlagern, damit der Roboter sich regulär bewegen kann.



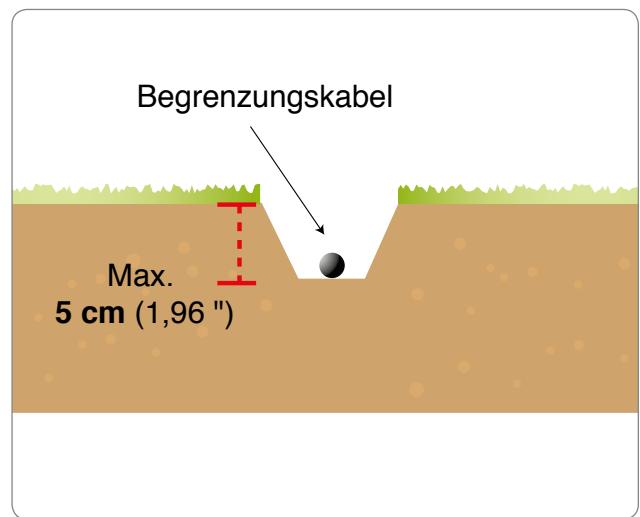
INSTALLATION DES BEGRENZUNGSKABELS

Das Begrenzungskabel kann eingegraben oder auf dem Gelände verlegt werden. Falls man über eine Maschine zum Verlegen des Kabels verfügt sollte dieses eingegraben werden, da es dadurch besser geschützt ist. Sonst muss das Kabel mit den speziellen Nägeln wie im Folgenden beschrieben auf dem Gelände verlegt werden.



Wichtig

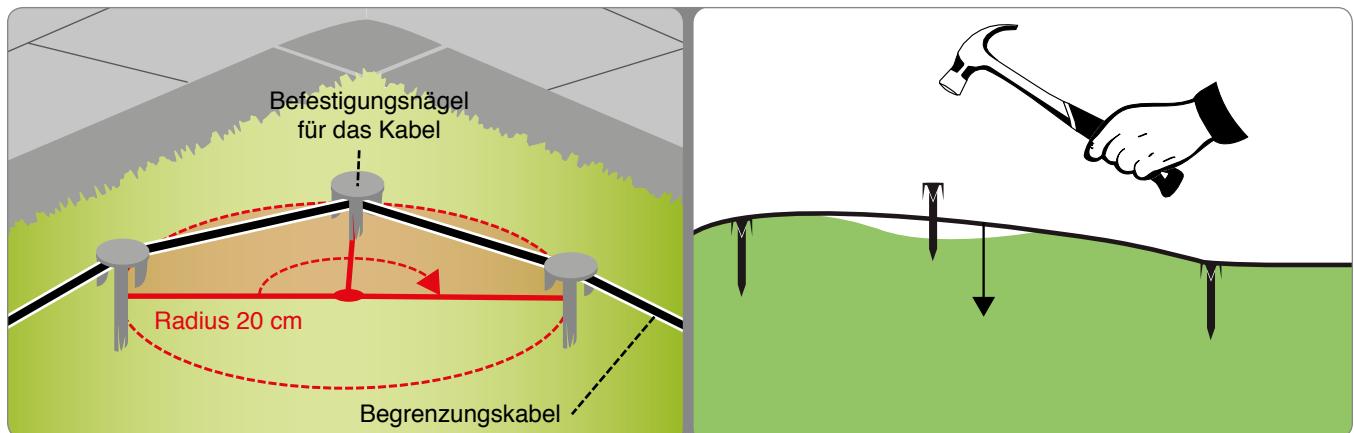
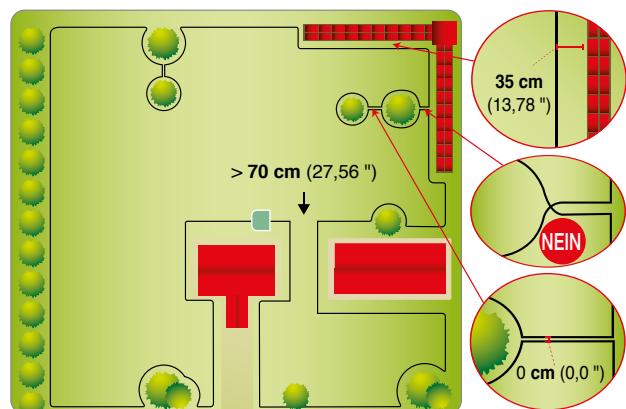
Beginnen Sie mit dem Verlegen des Begrenzungskabels vom Installationsbereich der Ladestation aus und geben Sie noch ein paar Meter Länge mehr zu, um das Kabel dann beim Anschluss an die Gruppe nach Maß zuzuschneiden.



Verlegen des Kabels auf dem Boden

Das Gras mit einem Handrasenmäher oder einem Freischneider entlang des gesamten Verlaufs, auf dem der Draht verlegt werden soll, sehr niedrig schneiden. Das erleichtert das Verlegen des Drahtes in Berührung mit dem Boden und verhindert, dass der Rasenmähroboter das Kabel durchschneidet, oder seine Isolierung beschädigt.

1. Verlegen Sie den Draht im Uhrzeigersinn entlang des ganzen Laufweges und befestigen Sie ihn mit den zugehörigen Pflöcken in Abständen von etwa 100 cm (39,37"). Der Draht muss den Boden berühren, um zu verhindern, dass er vom Rasenmähroboter beschädigt wird, bevor ihn das Gras wieder bedeckt.
 - Beachten Sie beim Verlegen des Begrenzungskabels die Drehrichtung rund um die Blumenbeete (gegen den Uhrzeigersinn).
 - In den nicht geraden Abschnitten ist das Kabel so zu fixieren, dass es sich nicht verwickelt, sondern eine regelmäßige Biegung annimmt (Radius 20 cm).



Eingegrabenes Kabel

1. Eine regelmäßige Furche im Boden ausheben (etwa 2-3 cm (0,787 - 1,181").
2. Verlegen Sie das Kabel im Uhrzeigersinn entlang des Verlaufs in einer Tiefe von einigen Zentimetern. Das Kabel nicht tiefer als 5 cm eingraben, um die Qualität und Intensität des vom Roboter empfangenen Signals nicht zu verringern.
3. Beim Verlegen des Kabels muss man dieses ggf. in einigen Punkten mit den dafür vorgesehenen Nägeln blockieren, um es beim Zuschütten des Grabens in seiner Stellung zu halten.
4. Bedecken Sie das ganze Kabel mit Erde und sorgen Sie dafür, dass es im Boden straff bleibt.

Verbindung Begrenzungskabel.

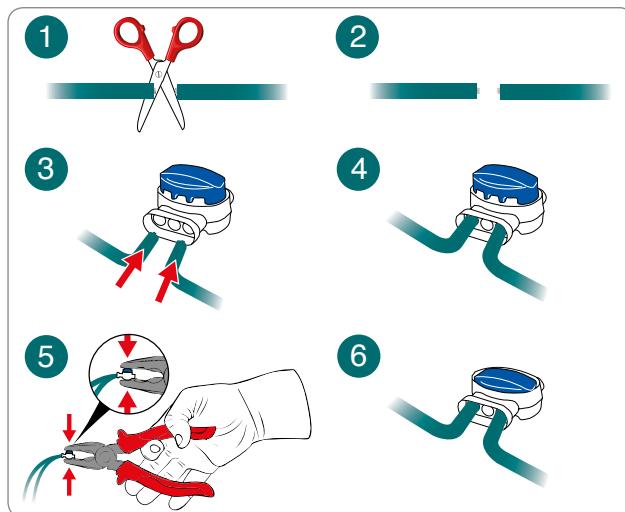
Wenn ein weiterer Umzäunungsdraht notwendig sein sollte, um die Installation fertigstellen zu können, ein Original-Verbindungsstück verwenden.

Jedes Drahtende in das Verbindungsstück einführen, überprüfen, ob die Drähte vollständig eingeführt sind, sodass die Enden an der anderen Seite sichtbar sind. Den Knopf an der Oberseite mit einer Zange ganz hinein drücken.



Wichtig

- Verwenden Sie nur Original-Verbindungsstücke, da nur diese eine sichere und dichte elektrische Verbindung gewährleisten.
- Verwenden Sie kein Isolierband oder Verbindungen anderer Art, die keine korrekte Isolierung garantieren (Kabelschuhe, Klemmen usw.), da sonst die Bodenfeuchtigkeit nach einer bestimmten Zeit eine Oxidation und damit eine Unterbrechung des Umzäunungsdrahtes hervorruft.



DE

INSTALLATION DER LADESTATION UND DES NETZGERÄTS



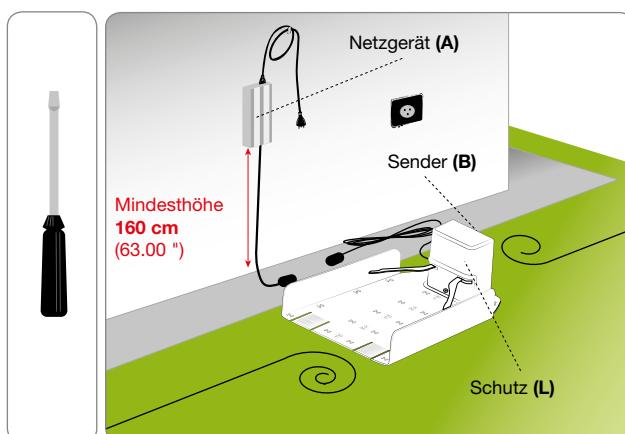
Vorsicht - Warnung

Schalten Sie unbedingt die Hauptstromversorgung aus bevor Sie jegliche Arbeit durchführen.

Bringen Sie das Netzgerät an einer für Kinder unzugänglichen Stelle an. Zum Beispiel in einer Höhe von mehr als 160 cm (63.00 „).

Das Kabel, das an der Ladestation führt, kann nicht verkürzt oder verlängert werden. Das überschüssige Kabel muss in Form von „8“ gewickelt werden. Siehe Abbildung.

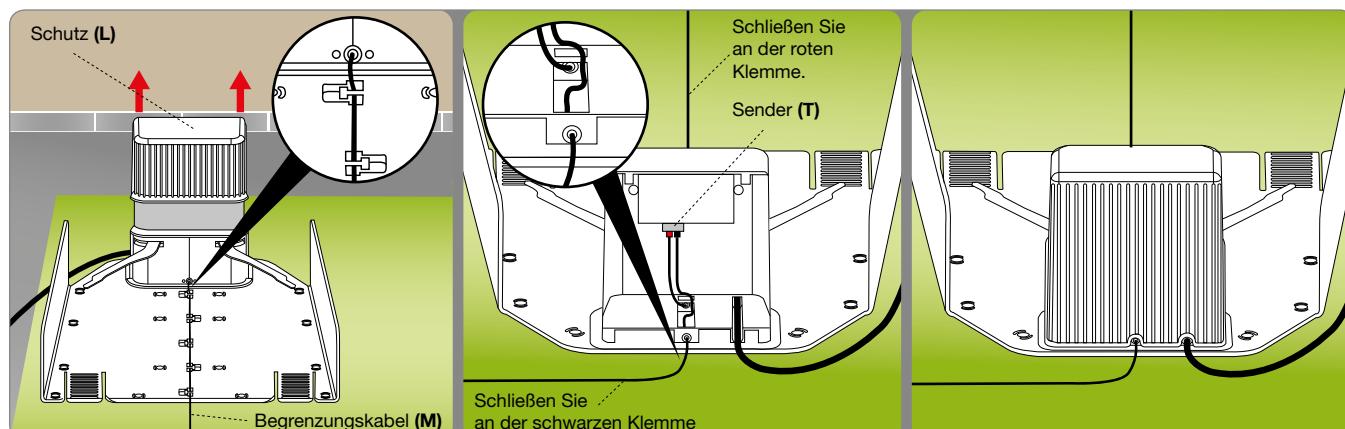
Das Begrenzungskabel verwendet für die Installation, darf nicht unten 50m betragen. Setzen Sie sich mit dem nächstgelegenen Kundendienstzentrum in Verbindung.



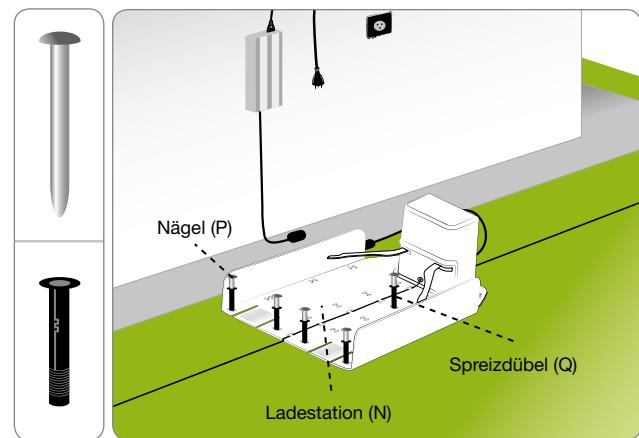
1. Montieren Sie den Schutz (L) ab.
2. Positionieren Sie die Ladestation im zuvor festgelegten Bereich.
3. Schieben Sie das Begrenzungskabel (M) entlang der Führungen in der Ladestation ein. Den überschüssigen Umzäunungsdraht etwa 5 cm oberhalb der Anschlüsse abschneiden.
4. Schließen Sie den Eingangsdrat an der roten Klemme des Senders (T). Schließen Sie den Ausgangsdrat an der schwarzen Klemme.



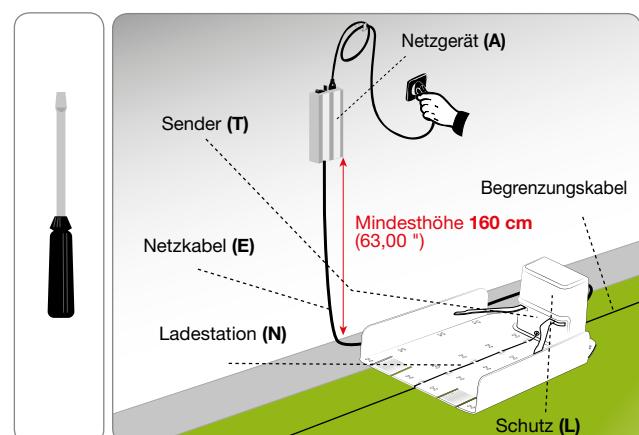
Verwenden Sie die Klemmen, um ausschließlich das originale Begrenzungskabel anzuschließen.



5. Fixieren Sie die Ladestation (N) am Boden mit den Nägeln (P). Falls erforderlich können sie die Ladestation mit Spreizdübeln (Q) befestigen.

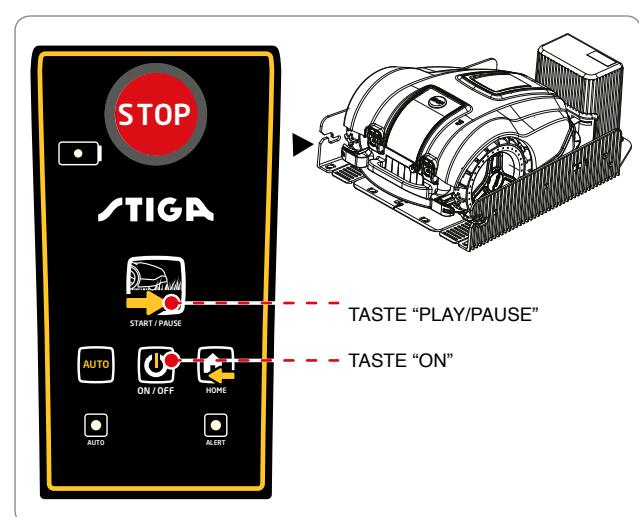


6. Installieren Sie das Netzgerät (A).
 7. Schließen Sie das Netzkabel (E) der Ladestation (N) an das Netzgerät (A) an.
 8. Stecken Sie den Stecker des Netzgeräts (A) in die Stromsteckdose.
 9. Wenn die LED des Senders blinkt, ist der Anschluss korrekt. Andernfalls muss der Defekt festgestellt werden (siehe „Fehlersuche“).
 10. Montieren Sie den Schutz (L).



AUFLADEN DER BATTERIEN BEI DER ERSTEN BENUTZUNG

1. Stellen Sie den Roboter in die Ladestation.
2. Die Taste ON/OFF drücken und einige Sekunden warten, bis der Roboter voll eingeschaltet ist.
3. Das Batterie-Led leuchtet beim Erkennen der Ladestation einige Sekunden lang beständig orange.
4. Überprüfen, ob das Led „AUTO“ erloschen ist, eventuell die Taste „AUTO“ drücken, um das Led auszuschalten.
5. Nach Beendigung des Ladevorgangs kann man den Roboter benutzen, oder ihn für die Inbetriebnahme programmieren (siehe „Programmiermodalitäten“)..



Beim ersten Aufladen müssen die Batterien mindestens 4 Stunden angeschlossen bleiben.

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE EINSTELLUNGEN



Wichtig

Der Benutzer muss die Einstellungen nach den im Handbuch beschriebenen Verfahren ausführen. Machen Sie keinerlei Einstellung, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben ist. Eventuelle außerordentliche Einstellungen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind, dürfen nur vom Personal der durch den Hersteller autorisierten Kundendienstzentren ausgeführt werden.

DE

EINSTELLEN DER SCHNITTHÖHE

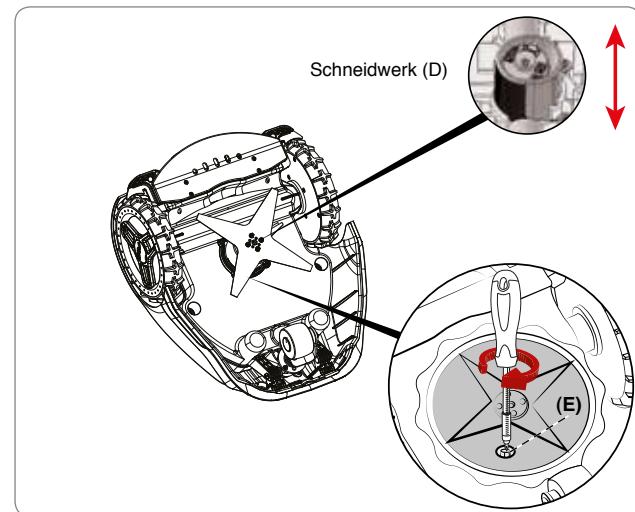
Bevor man die Schnitthöhe der Klinge einstellt, muss man sich vergewissern, dass der Roboter unter sicheren Bedingungen angehalten wurde (siehe „Sicherheitsstop des Roboters“).



Wichtig

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

1. Drehen Sie den Roboter um und legen Sie ihn so ab, dass die Abdeckhaube nicht beschädigt wird.
2. Drehen Sie mit dem speziellen Schlüssel den Bügel (E) im Uhrzeigersinn.
3. Das Schneidwerk (D) anheben oder senken, um die gewünschte Schnitthöhe festzulegen. Der Wert kann an der Skale auf dem mitgelieferten Schlüssel abgelesen werden.



Wichtig

Verwenden Sie den Roboter nicht, um Gras zu schneiden, das mehr als 1 cm (0,40 ") höher ist als die Schneidklinge. Reduzieren Sie die Schnitthöhe schrittweise. Es wird empfohlen, die Schnitthöhe alle 1-2 Tage um weniger als 1 cm (0,40 ") zu reduzieren, bis die ideale Schnitthöhe erreicht ist.

4. Nach beendeter Einstellung, den Bügel (E) gegen den Uhrzeigersinn drehen.
5. Den Roboter in die Betriebsposition umdrehen.

BENUTZUNG UND FUNKTIONSWEISE

VERPFLICHTUNGEN FÜR DIE BENUTZUNG



Wichtig

- Vor dem ersten Einsatz des Roboters wird empfohlen, das ganze Handbuch aufmerksam durchzulesen und sich zu vergewissern, dass man es vollkommen verstanden hat. Insbesondere ist es wichtig, alle Informationen verstanden zu haben, welche die Sicherheit betreffen.
- Verwenden Sie den Roboter nur für die vom Hersteller vorgesehenen Verwendungszwecke und manipulieren Sie keine Vorrichtung, um andere als die vorgesehenen Betriebsleistungen zu erhalten.
- Vermeiden Sie eine Benutzung des Roboters und seiner Peripheriegeräte unter schlechten Witterungsbedingungen, insbesondere wenn Gefahr von Blitzschlag besteht.

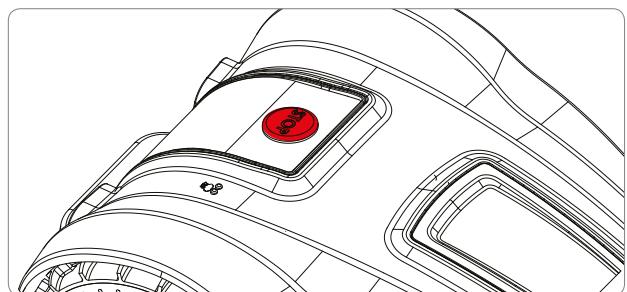
BESCHREIBUNG BEDIENKONSOLE UND ÜBERSICHT DER MENÜS

Die Abbildung zeigt die Lage und die Funktion der Steuerungen an der Maschine.



STOP.

Drücken Sie diese Taste, um den Rasenmäher unter Sicherheitsbedingungen zu stoppen. Diese Taste sollte nur bei unmittelbarer Gefahr bzw. auch zum Ausführen von Wartungsarbeiten am Roboter gedrückt werden.



Drücken Sie diese Taste zum Ein- und Ausschalten des Roboters.



Aktiviert oder deaktiviert den Betrieb im Automatikmodus.

Beim Betrieb im Automatikmodus ist der Roboter so programmiert, dass er nach der Programmierung arbeitet, die auf den nächsten Seiten beschrieben ist.



Ausgeschaltet Betrieb im manuellen Modus
Beständig leuchtend: Betrieb im Automatikmodus.



Ladestand der Batterie.



Betriebsstörung. Sehen Sie das Kapitel „FEHLERSUCHE“ nach.



Roboter in der Ladestation (Led AUTO erloschen)



Diese Taste drücken, um einen Arbeitszyklus im manuellen Modus zu starten. Wenn die Batterie ausreichend aufgeladen ist und das Led AUTO erloschen ist, beginnt der Roboter einen Arbeitszyklus. Nach Beendigung des Arbeitszyklus kehrt er zur Ladestation zurück.

Roboter im Garten



Wenn der Roboter in Bewegung ist, ermöglicht diese Taste, den Schneidevorgang zu unterbrechen, der Roboter geht auf Standby.



Wenn der Roboter auf Standby ist, ermöglicht diese Taste die Wiederaufnahme des Schneidevorgangs.

Der Roboter kehrt zur Ladestation zurück und nimmt den Automatik- oder den manuellen Betrieb je nach dem Status des Led „AUTO“ wieder auf.

INBETRIEBNNAHME

Der Inbetriebnahmevergong wird beim ersten Einschalten und nach einem längeren Zeitraum von Inaktivität durchgeführt.

- Überprüfen Sie, ob der Grasmantel des Rasens, der gemäht werden soll, genügend hoch für das korrekte Funktionieren des Roboters steht (siehe Technische Daten).
- Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe ein (siehe Einstellen der Schnitthöhe).
- Überprüfen Sie, ob der Arbeitsbereich korrekt abgegrenzt ist und keine Hindernisse für das ordnungsgemäße Funktionieren des Roboters aufweist, wie im Abschnitt „Vorbereitung und Abgrenzung von Arbeitsbereichen“ und den folgenden angegeben.
- Überprüfen Sie, ob es im Garten infolge von schweren Regenfällen Pfützen gibt.
- Positionieren Sie den Roboter in der Ladestation.
- Die Taste ON/OFF drücken und einige Sekunden warten, bis der Roboter voll eingeschaltet ist.
- Das Batterie-Led leuchtet beim Erkennen der Ladestation einige Sekunden lang beständig orange.
- Der Roboter ist einsatzbereit. Die Taste „AUTO“ drücken, um den Automatikbetrieb oder den manuellen Modus des Roboters einzustellen.

DE

Betrieb des Roboters im manuellen Modus, „Led „AUTO“ erloschen“

- Bei vollständig leerer Batterie die Taste START/PAUSE drücken, um den Arbeitszyklus zu starten. Wenn die Batterie leer ist, kehrt der Roboter zur Ladestation zurück.
- Wenn der Garten nicht vollständig gemäht wurde, warten bis die Batterie voll aufgeladen ist und dann einen neuen Arbeitszyklus starten.
- Für ein besseres Ergebnis wird angeraten, den Roboter mindestens jeden zweiten Tag einzusetzen.
- Zum Ändern der Standardeinstellungen einiger Funktionen des Roboters braucht man nur die kostenlose App für Smartphone herunter zu laden, siehe Paragraph „ZUGRIFF AUF DAS MENÜ ÜBER APP“.

Betrieb des Roboters im Automatikmodus, „Led „AUTO“ leuchtet“

- Beim Automatikmodus ist der Roboter darauf programmiert, alle Tage der Woche von 12:00 Uhr bis 16:30 Uhr (GMT+1) beim Modell Autoclip M3, und beim Modell Autoclip M5 von 10:00 Uhr bis 19:00 Uhr (GMT+1) zu arbeiten.
- Die Anzahl der Arbeitszyklen wird vom Roboter automatisch auf Basis der Kapazität der Batterie verwaltet. Im Automatikmodus fährt der Roboter von der Ladestation aus, um den Arbeitszyklus auszuführen, kehrt zurück, um sich wieder aufzuladen, und arbeitet dann nötigenfalls wieder weiter.
- Zum Ändern der Standardeinstellungen der Arbeitszeiten und anderer Funktionen braucht man nur die kostenlose App für Smartphone herunter zu laden, siehe Paragraph „ZUGRIFF AUF DAS MENÜ ÜBER APP“.

ZUGRIFF AUF DAS MENÜ ÜBER APP

Der Roboter hat eine eingebaute Bluetooth-Vorrichtung, mit der er vom Smartphone aus programmiert und kontrolliert werden kann.

Laden Sie die Anwendung von Google Play oder vom Apple Store mit Ihrem Smartphone oder Tablet herunter, indem Sie nach „Stiga Remote“ suchen. Starten Sie die App und folgenden Sie der geführten Anmeldeprozedur, um Verbindung mit dem Roboter herzustellen.

Der PIN-Code für den ersten Zugang ist werkseitig auf „0000“ eingestellt, ändern Sie diesen PIN-Code so bald wie möglich, um den Roboter sicher zu machen.

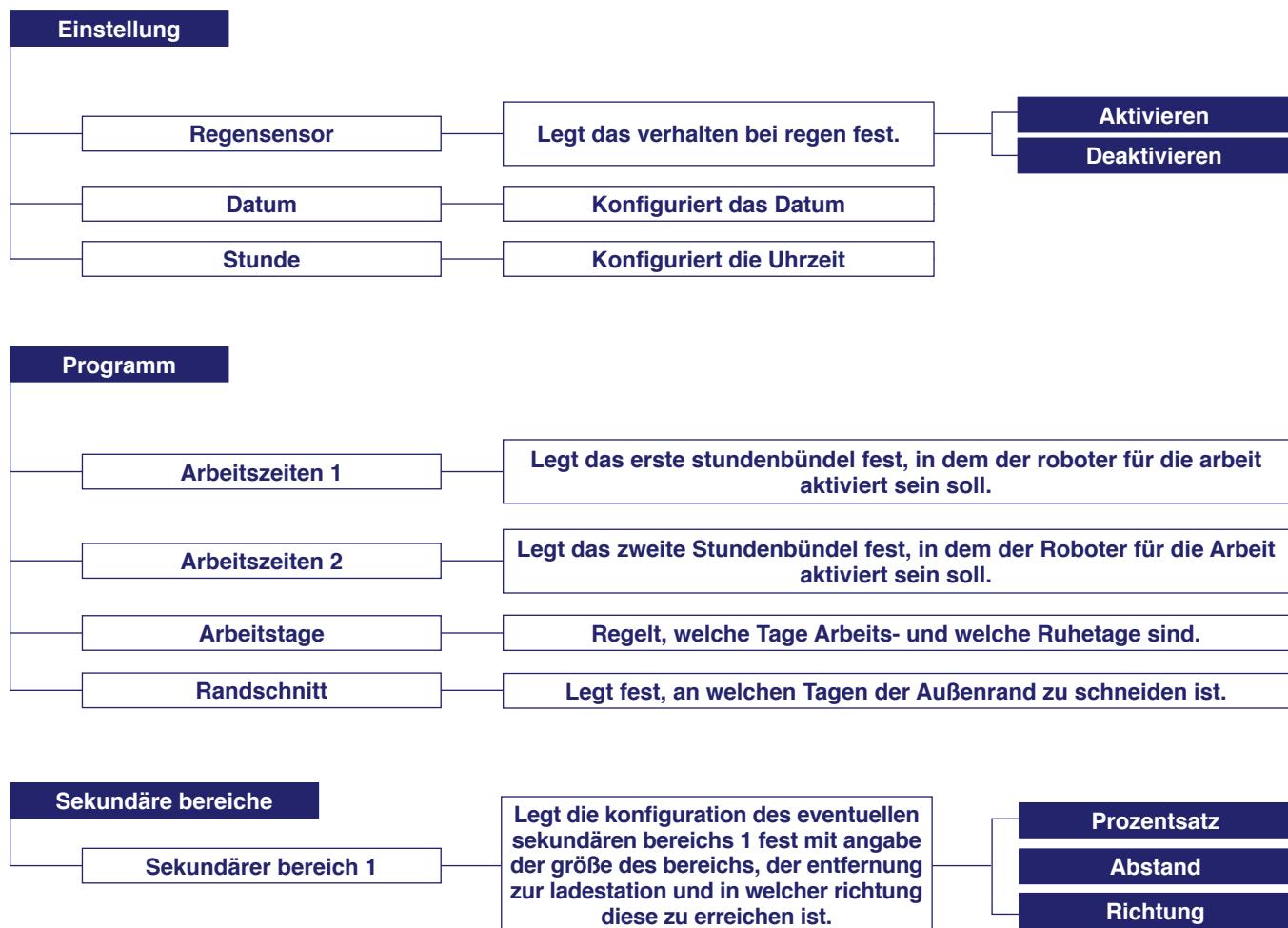
Die App ermöglicht Folgendes:

- Ändern der Standard-Arbeitszeiten im Automatikmodus.
- Einstellen der Funktion des Regensors.
- Einstellen der Ausgangspunkte, um einen eventuellen zweiten Bereich optimal zu verwalten.
- Änderung des Passworts.
- Versenden des Befehls Start / Pause / Home.
- Lenken des Roboters während des Mähens.
- Anzeige von Status, Warnungen und eventuellen Störungen des Roboters.

EINSTELLUNG DES BENUTZER-MENÜS MITTELS DER MOBILen APP

Die Anwendung von Ihrem Smartphone aus starten, um zur Programmierung des Roboters mittels der Funktion „Setup“ zu gelangen.

Nachstehend finden Sie die einleitende Zusammenfassung der verfügbaren Programmierfunktionen. Für die detaillierte Erklärung jeder Funktion wird auf die Seiten verwiesen, die auf das Flussdiagramm folgen. Die mit (*) gekennzeichneten Funktionen sind nur bei einigen Modellen verfügbar. Siehe Tabelle „Technische Daten“.



EINSTELLUNGEN - PROGRAMMIERUNG

REGENSENSOR: Funktion zum Einstellen des Roboters falls es regnen sollte.

- **Aktivieren:** bei Regen kehrt der Roboter in die Ladestation zurück und bleibt dort im Modus „Laden“. Nach Ende des Ladezyklus startet der Roboter nur dann wieder und beginnt zu mähen, wenn es zu regnen aufgehört hat.
- **Deaktivieren:** im Fall von Regen mäht der Roboter weiter.

DATUM: Funktion zum Einstellen des Datums.

UHRZEIT: Funktion zur Einstellung der Uhrzeit.

ARBEITSZEITEN – PROGRAMMIERUNG



Wichtig

Um die Möglichkeiten optimal auszuschöpfen wird empfohlen, den Roboter auf Arbeit an allen Tagen zu programmieren.

ARBEITSZEIT 1: Funktion zur Einstellung des ersten Betriebszeitraums des Roboters während des Tages.
Der Cursor stellt sich automatisch in den Bereich unter den ersten Zeitabschnitt (z.B. von 10:00 bis 13:00 Uhr). Die Zeit für Arbeitsbeginn und Arbeitsende einstellen.

Wenn man die Arbeitszeit auf „00:00 – 00:00“ einstellt, bedeutet dies, dass man den Roboter während der Arbeitszeit 1 nicht arbeiten lässt. Falls die eingegebene Zeit falsch ist, wie z.B. wenn die Zeit sich mit der Arbeitszeit 2 überschneidet oder wenn die Anfangszeit nach der Zeit für das Arbeitsende liegt, gibt der Roboter ein akustisches Signal ab und setzt den eingegebenen Wert zurück.

DE

ARBEITSZEIT 2: Funktion zur Einstellung des zweiten Betriebszeitraums des Roboters während des Tages.



Wichtig

Falls Nebenflächen eingestellt werden müssen, ist es besser, bei der Programmierung beide Arbeitszeiten zu benutzen, um die Häufigkeit zu erhöhen, mit der die Bereiche gemäht werden.

Das Einstellen der Arbeitszeit des Roboters ist für dessen einwandfreie Funktionsweise äußerst wichtig. Die Einstellung der Arbeitszeiten wird durch viele Parameter beeinflusst, wie z.B. die Zahl der Nebenflächen, die Anzahl und die Leistung der Batterien des Roboters, die Komplexität des Rasens, die Art des Grases usw. Für Gärten mit Nebenflächen, Gärten mit vielen Hindernissen und bei komplexen Bereichen müssen die Arbeitszeiten als Faustregel etwas länger eingestellt werden. Nachfolgend finden Sie eine Tabelle, die Sie für eine erste Einstellung benutzen können. Hinweis: Stellen Sie die Wochentage alle auf „1“-„Arbeitstage“.

Modell	m ² (ft ²)	Zeit 1	Zeit 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

ARBEITSTAGE: gestattet, die Arbeitstage der Woche zu aktivieren.



Wichtig

Zur bestmöglichen Ausnutzung der Fähigkeiten des Roboters wird angeraten, ihn auf Arbeit an allen Tagen zu programmieren.

RANDSCHNITT: Gestattet, den Randschnitt zu aktivieren. Es wird angeraten, die werkseitig eingestellte Häufigkeit eingestellt zu lassen.

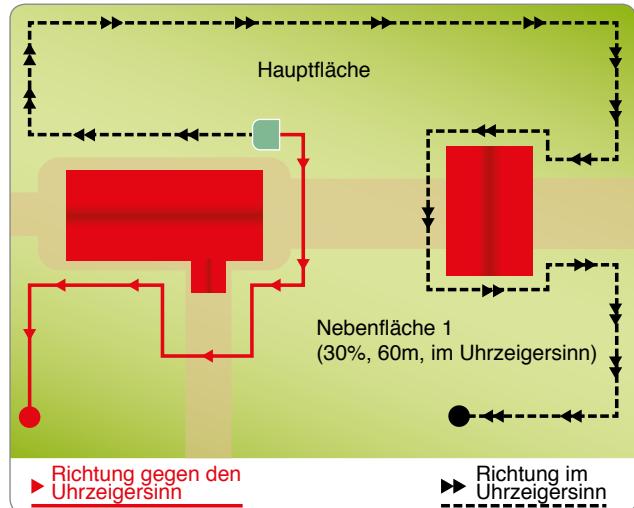
NEBENFLÄCHEN - PROGRAMMIERUNG

Wenn der zu mähenden Bereich Nebenflächen wie im Kapitel „Vorbereitung und Abgrenzung der Arbeitsbereiche“ definiert vorsieht, muss man die Nebenflächen programmieren, um dem Roboter anzugeben, wie und mit welcher Häufigkeit er in die Nebenfläche gelangen soll.

NEBENFLÄCHE: Funktion zum Festlegen des automatischen Mähens einer Nebenfläche.

- **Prozent:** mit dieser Option kann man die Größe der Nebenfläche, die zu mähen ist, im Verhältnis zur gesamten Rasenfläche einstellen. Nachstehend finden Sie eine Tabelle als Bezug für die Konfiguration.

- 10% zeigt einen sehr kleinen Bereich an.
- 30% zeigt einen Bereich an, der etwa 1/3 des ganzen Gartens ausmacht.
- 50% zeigt einen Bereich an, der etwa die Hälfte des ganzen Gartens ausmacht.
- 80% zeigt eine Nebenfläche an, die größer als die Hauptfläche ist.
- 100% der Roboter folgt jedes Mal, wenn er die Ladestation verlässt, dem Begrenzungskabel, um die Nebenfläche zu mähen.



- **Entfernung:** damit kann man die Entfernung einstellen, die der Roboter zurücklegen muss, um dem Begrenzungskabel folgend die Nebenfläche zu erreichen. Man sollte vorzugsweise eine Entfernung bis zur Mitte der Nebenfläche wählen, um sicher zu gehen, dass der Roboter seine Arbeit innerhalb dieses Bereichs beginnt.
- **Richtung:** gibt die kürzeste Fahrtrichtung zum Erreichen der Nebenfläche an. Die Richtung kann im oder gegen den Uhrzeigersinn sein. Wenn der Roboter die Ladestation verlässt, folgt er dem Kabel in der angegebenen Richtung, um in die Nebenfläche zu gelangen.

SICHERHEITSSTOPP DES ROBOTERS

Es kann während der Benutzung des Roboters notwendig sein, diesen anzuhalten. Unter Normalbedingungen wird der Roboter mit der Taste "OFF" angehalten. Bei Gefahr oder zur Durchführung von Wartungsarbeiten muss man den Roboter unter sicheren Bedingungen anhalten, um die Gefahr eines unvorhergesehenen Starts der Klinge zu vermeiden. Die "STOP"-Taste drücken, um den Roboter anzuhalten. Ziehen Sie den Stecker der Netzstromversorgung aus der Stromsteckdose heraus.

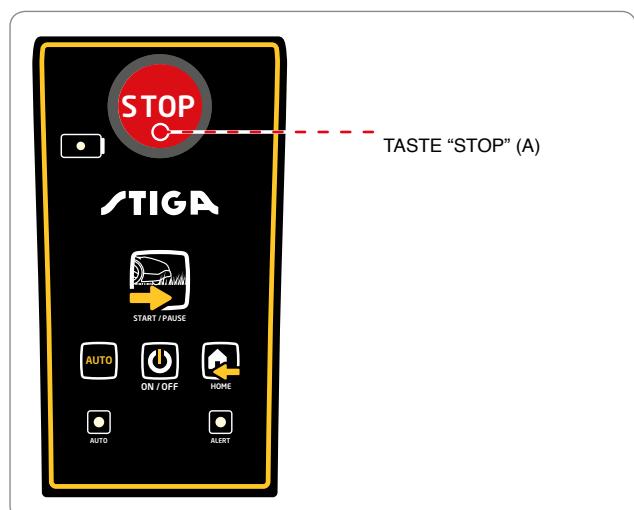


Wichtig

Das Anhalten des Roboters unter sicheren Bedingungen ist notwendig, um Wartungs- und Reparaturarbeiten durchführen zu können (z.B.: Auswechseln der Klinge, Reinigungsarbeiten usw.).

Um den Roboter zu starten, wie folgt vorgehen:

- den Roboter in den zu mähenden Bereich stellen;
- die Taste ON/OFF drücken und einige Sekunden warten, bis der Roboter voll eingeschaltet ist;
- bei vollständig leerer Batterie die Taste START/PAUSE drücken, um den Arbeitszyklus zu starten.



AUTOMATISCHE RÜCKKEHR IN DIE LADESTATION

Der Roboter beendet den Arbeitszyklus, wenn die nachfolgend aufgeführten Bedingungen eintreten:

- **Ende der Arbeitszeit:** wenn die Arbeitszeit abgelaufen ist, kehrt der Roboter automatisch in die Ladestation zurück und nimmt den Betrieb dann nach den programmierten Modalitäten wieder auf (siehe „Programmierung“).
- **Regen:** bei aktiver Funktion kehrt der Roboter im Fall von Regen automatisch in die Ladestation zurück und nimmt den Betrieb dann nach je nach Programmierung wieder auf (siehe „Programmierung“).
- **Leere Batterien:** der Roboter kehrt automatisch in die Ladestation zurück.

DE

LÄNGERER STILLSTAND UND WIEDERINBETRIEBNAHME

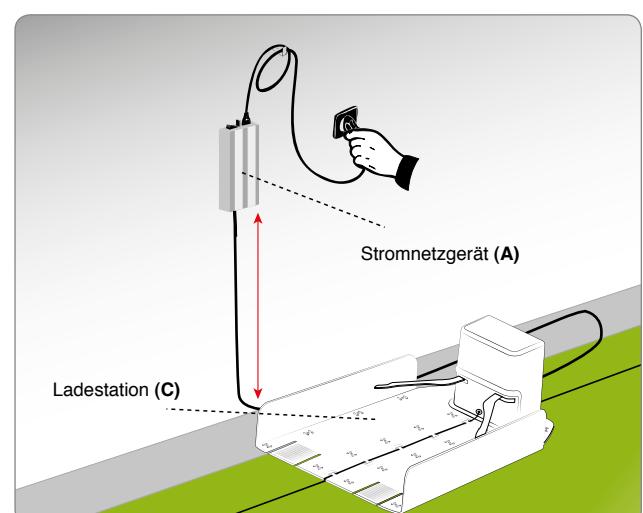
Im Fall von längerer Inaktivität des Roboters und vor der Mähsaison, muss eine Reihe von Arbeiten durchgeführt werden, um seine korrekte Funktionsweise bei der Wiederinbetriebnahme zu gewährleisten.

1. Laden Sie die Batterie vollständig auf, bevor Sie den Roboter im Winter wegstellen. Die Batterie muss mindestens alle 5 Monate geladen werden.
2. Lassen Sie die vorgesehenen Wartungsarbeiten bei einem autorisierten Vertragshändler durchführen. Diese Maßnahme ist äußerst wichtig, um den Roboter in einem guten Zustand zu erhalten. Normalerweise umfasst der Kundendienst die folgenden Maßnahmen:
 - komplette Reinigung des Rahmens des Roboters, der Schneidklinge und aller anderen beweglichen Teile.
 - innere Reinigung des Roboters.
 - Funktionsprüfung des Roboters.
 - Kontrolle und ggf. Auswechseln der abgenutzten Komponenten, z.B. der Schneidklinge, die Bürsten (nur bei Robotermodellen, die Motoren mit Bürsten haben);
 - Überprüfung der Batterieleistung.
 - ggf. kann der Vertragshändler auch die neue Software laden.
3. Den Roboter und die Ladestation sorgfältig reinigen (siehe „Reinigung des Roboters“).
4. Kontrollieren Sie eventuell abgenutzte oder beschädigte Teile wie z.B. die Schneidklinge und wechseln Sie diese ggf. aus.
5. Stellen Sie den Roboter an einem geschützten und trockenen Ort ab, mit einer Raumtemperatur von 10-20°C. Dieser Raum sollte für Unbefugte (Kinder, Tiere usw.) nicht leicht zugänglich sein. Lagern Sie den Roboter bei einer Temperatur unter 20°C, um die Selbstentladung der Batterie zu vermeiden.
6. Ziehen Sie den Stecker der Netzstromversorgung (A) aus der Stromsteckdose heraus.
7. Decken Sie die Ladestation (C) ab, um zu verhindern, dass Fremdkörper in ihr Inneres gelangen (Blätter, Papier usw.) und um die Kontaktplatten zu schützen.

Wiederinbetriebnahme

Vor der Wiederinbetriebnahme des Roboters nach längerem Stillstand, gehen Sie wie angegeben vor.

1. Stecken Sie den Stromstecker an (A) in die Stromsteckdose.
2. Reaktivieren Sie die allgemeine Stromversorgung.
3. Stellen Sie den Roboter in die Ladestation.
4. Die Taste ON/OFF drücken und einige Sekunden warten, bis der Roboter voll eingeschaltet ist.
5. Das Batterie-Led leuchtet beim Erkennen der Ladestation einige Sekunden lang beständig orange.
6. Damit ist der Roboter zum Gebrauch bereit (siehe „Programmierung“).



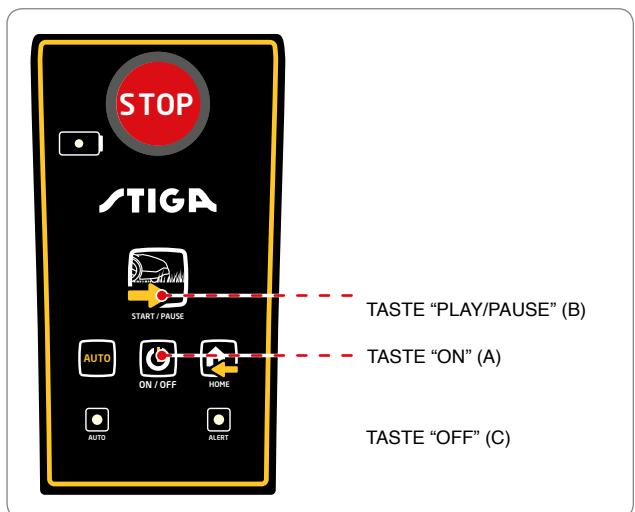


Gefahr - Achtung

Es ist verboten, den Roboter in explosionsgefährdet oder leicht entzündbarer Umgebung aufzuladen.

DE

1. Schalten Sie den Strom an der Ladestation ein und vergewissern Sie sich, dass die Kontaktplatten sauber sind.
2. Stellen Sie den Roboter in die Ladestation.
3. Die Taste ON/OFF drücken und einige Sekunden warten, bis der Roboter voll eingeschaltet ist.
4. Das Batterie-Led leuchtet beim Erkennen der Ladestation einige Sekunden lang beständig orange.
5. Überprüfen, ob das Led „AUTO“ erloschen ist, eventuell die Taste „AUTO“ drücken, um das Led auszuschalten.
6. Wenn das Laden beendet ist (nach etwa 6 Stunden) drücken Sie die Taste „OFF“ (C).
7. Stellen Sie den Roboter an einem geschützten und trockenen Ort ab, mit einer Raumtemperatur von 10 - 20°C. Dieser Raum sollte für Kinder, Tiere, andere Fremdkörper usw. nicht leicht zugänglich sein.



EMPFEHLUNGEN FÜR DEN GEBRAUCH

Nachfolgend finden Sie einige Angaben, an die Sie sich bei der Benutzung des Roboters halten sollten:

- auch wenn Sie sich mit der Gebrauchsanleitung hinreichend vertraut gemacht haben, sollten Sie bei der ersten Benutzung einige Testmanöver simulieren, um die wichtigsten Steuerungen und Funktionen kennen zu lernen;
- kontrollieren Sie, ob die Befestigungsschrauben der Hauptteile fest angezogen sind;
- mähen Sie den Rasen oft, um ein übermäßiges Wachstum des Grases zu vermeiden;
- verwenden Sie den Roboter nicht, um Gras zu schneiden, das um mehr als **1 cm** (0,40") höher ist als die Schneidklinge. Bei hohem Gras die Schneidklinge anheben und sie dann an den folgenden Tagen nach und nach absenken;
- wenn es auf dem Rasen eine automatische Rasensprenganlage gibt, müssen Sie den Roboter so programmieren, dass er mindestens 1 Stunde vor Beginn der Bewässerung in die Ladestation zurückkehrt;
- überprüfen Sie das Gefälle des Geländes und vergewissern Sie sich, dass es die zulässigen Höchstwerte nicht überschreitet, damit die Benutzung des Roboters keine Gefahrensituationen verursacht;
- wir raten, den Roboter so zu programmieren, dass er nicht mehr als notwendig arbeitet, wobei auch das unterschiedliche Wachstum des Grases zu den verschiedenen Jahreszeiten zu berücksichtigen ist, um ihn nicht unnötig abzunutzen und die Betriebsdauer der Batterien nicht unnötig zu verkürzen;
- um Sicherheitsrisiken zu vermeiden, vergewissern Sie sich bitte, dass während der Roboter in Betrieb ist, sich keine Personen (insbesondere Kinder, ältere Menschen oder Behinderte) und Haustiere im Betriebsbereich aufhalten. Um diese Risiken zu vermeiden empfiehlt es sich, die Tätigkeit des Roboters zu geeigneten Zeiten zu programmieren.

Der Hersteller garantiert nicht die vollständige Kompatibilität des Rasenmähroboters mit anderen Arten von drahtlosen Systemen wie etwa Fernsteuerungen, Radiosendern, akustischen Geräten, vergraben elektrischen Zäunen für Tiere oder ähnliches.



Wichtig

Benutzen Sie bei den Wartungsarbeiten die vom Hersteller angegebene persönliche Schutzausrüstung, besonders bei Arbeiten an der Klinge. Vor Durchführung der Wartungsarbeiten muss man sich vergewissern, dass der Roboter unter sicheren Bedingungen angehalten wurde (siehe „Sicherheitsstop des Roboters“).

DE

TABELLE WARTUNGSPLAN

Häufigkeit	Komponente	Art des Eingriffs	Verweis
Wöchentlich	Klinge	Die Klinge reinigen und ihre Effizienz prüfen. Wenn die Klinge durch einen Stoß verbogen oder stark abgenutzt ist, muss sie ausgetauscht werden	Siehe „Reinigung des Roboters“ Siehe „Auswechseln der Klinge“
	Knöpfe zum Aufladen der Batterien	Eventuelle Oxidationen reinigen und beseitigen	Siehe „Reinigung des Roboters“
	Kontaktplatten	Eventuelle Oxidationen reinigen und beseitigen	Siehe „Reinigung des Roboters“
	Regensensor	Eventuelle Oxidationen reinigen und beseitigen	Siehe „Reinigung des Roboters“
Monatlich	Roboter	Die Reinigung durchführen	Siehe „Reinigung des Roboters“
Einmal jährlich zu Ende der Mähsaison	Roboter	Den Kupon bei einem autorisierten Kundendienstzentrum ausfüllen.	Siehe „Längerer Stillstand und Wiederinbetriebnahme“

REINIGUNG DES ROBOTERS

1. Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe "Sicherheitsstopp des Roboters").



Vorsicht - Warnung

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

2. Reinigen Sie alle Außenflächen des Roboters mit einem Schwamm, der mit lauwarmem Wasser befeuchtet ist, und mit neutraler Seife. Den Schwamm vor der Verwendung kräftig ausdrücken, damit er nicht zu nass ist.



Vorsicht - Warnung

Durch Verwendung von zu viel Wasser kann dieses eindringen und Schäden an den elektrischen Komponenten verursachen.

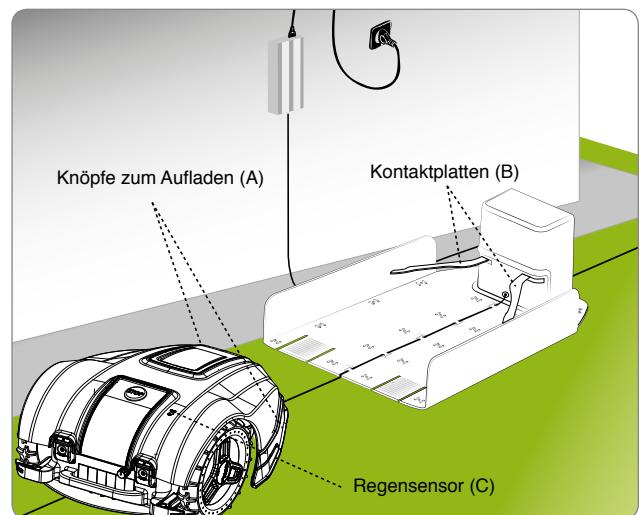
3. Verwenden Sie keine Lösungsmittel oder Benzin, damit die lackierten Oberflächen und die Kunststoffteile nicht beschädigt werden.
4. Die inneren Teile des Roboters dürfen nicht gewaschen werden. Verwenden Sie keinen Druckwasserstrahl, damit die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht beschädigt werden.



Vorsicht - Warnung

Um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht irreversibel zu beschädigen, darf der Roboter nicht teilweise oder ganz in Wasser getaucht werden, da er nicht wasserdicht ist.

5. Kontrollieren Sie den unteren Teil des Roboters (Bereich der Schneidklinge, Vorder- und Hinterräder) und beseitigen Sie Verkrustungen und/oder Rückstände, die den einwandfreien Betrieb des Roboters behindern könnten.
6. Beseitigen Sie eventuelle Gras- und Laubrückstände um den Griff des Roboters herum.
7. Reinigen Sie die Knöpfe zum Aufladen der Batterien (A), die Kontaktplatten (B) und entfernen Sie eventuelle Oxidationen oder Rückstände, die sich durch die Stromkontakte gebildet haben, mit einem trockenen Tuch und ggf. einem feinkörnigen Schleifpapier.
8. Den Regensensor (C) reinigen und Schmutzreste oder eventuelle Oxidationsspuren entfernen.
9. Reinigen Sie das Innere der Ladestation von den angesammelten Rückständen.



STÖRUNGEN, URSAchen UND ABHILFEN

Die nachfolgenden Informationen haben den Zweck, Ihnen bei der Erkennung und Behebung von eventuellen Anomalien und Fehlfunktionen zu helfen, die beim Gebrauch auftreten können. Einige Störungen können vom Benutzer behoben werden, andere erfordern ein präzises technisches Fachwissen oder besondere Fähigkeiten. Diese dürfen ausschließlich von qualifiziertem Personal mit anerkannter Erfahrung auf dem spezifischen Gebiet des Eingriffs durchgeführt werden.



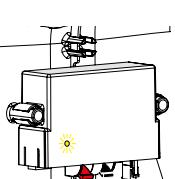
Vorsicht - Warnung

DE

Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Sicherheitsstop des Roboters“), falls der Roboter inspiert werden muss, um die Gefahr eines nicht vorgesehenen Starts der Klinge zu vermeiden.

Problem	Ursachen	Abhilfe
Anormale Vibrationen Der Roboter ist sehr laut	Beschädigte Schneidklinge	Ersetzen Sie die Klinge durch eine neue (siehe „Auswechseln der Klinge“)
	Schneidklinge hat sich in Rückständen verfangen (Bänder, Schnüre, Plastikstücke usw.)	Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe „Sicherheitsstop des Roboters“) Machen Sie die Klinge frei Vorsicht - Warnung Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden
	Der Start des Roboters ist in der Nähe nicht vorgesehener Hindernisse erfolgt (abgebrochene Zweige, vergessene Gegenstände usw.)	Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe „Sicherheitsstop des Roboters“) Entfernen Sie die Hindernisse und starten Sie den Roboter wieder (siehe „Inbetriebnahme – Automatikmodus“)
	Elektromotor defekt	Lassen Sie den Motor vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum reparieren bzw. auswechseln
	Gras zu hoch	Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe höher ein (siehe „Einstellen der Schnitthöhe“) Mähen Sie den Bereich zuerst mit einem normalen Rasenmäher
Der Roboter stellt sich nicht richtig in die Ladestation	Fehler bei der Verlegung des Begrenzungskabels oder des Stromkabels der Ladestation	Überprüfen Sie den Anschluss der Ladestation (siehe „Installation der Ladestation und des Netzgeräts“)
	Setzung des Bodens in der Nähe der Ladestation	Stellen Sie die Ladestation auf eine ebene und stabile Fläche (siehe „Planung der Installation der Anlage“)
Der Roboter verhält sich auf anormale Weise rund um die Blumenbeete	Falsch verlegtes Begrenzungskabel	Verlegen Sie das Begrenzungskabel richtig (gegen den Uhrzeigersinn) (siehe „Installation des Begrenzungskabels“)
Der Roboter arbeitet zu falschen Zeiten	Falsch eingestellte Uhr	Stellen Sie die Uhr des Roboters neu ein (siehe „Programmierung“)
	Falsch eingestellte Arbeitszeit	Stellen Sie die Arbeitszeit des Roboters neu ein (siehe „Programmierung“)

Problem	Ursachen	Abhilfe
Der Arbeitsbereich wird nicht komplett gemäht	Arbeitsstunden nicht ausreichend	Verlängern Sie die Arbeitszeit (siehe „Programmierung“)
	Schneidklinge mit Verkrustungen und/ oder Rückständen	<p>Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“)</p>  Vorsicht - Warnung <p>Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden</p> <p>Reinigen Sie die Schneidklinge</p>
	Schneidklinge abgenutzt	Ersetzen Sie die Klinge durch ein Originalersatzteil (siehe „Auswechseln der Klinge“)
	Fläche des Arbeitsbereichs zu groß für die effektive Kapazität des Roboters	Passen Sie den Arbeitsbereich an (siehe „Technische Daten“)
	Die Batterien stehen vor dem Ende ihres Lebenszyklus	Ersetzen Sie die Batterien durch Originalersatzteile (siehe „Auswechseln der Batterien“)
	Die Batterien werden nicht vollständig aufgeladen	Reinigen und beseitigen Sie eventuelle Oxidationen von den Kontaktstellen der Batterien (siehe „Reinigung des Roboters“).
Nebenfläche nicht komplett gemäht	Falsche Programmierung	Programmieren Sie die Nebenfläche korrekt (siehe „Programmierung“)
Oranges Led blinks langsam	Beschädigte Schnittklinge	Tauschen Sie die Klinge gegen eine neue aus (siehe „Austauschen der Klinge“)
	Schnittklinge hat sich in Rückständen (Bänder, Schnüre, Kunststoffbruchstücke usw.) verfangen.	<p>Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stop des Roboters unter Sicherheit“).</p>  Vorsicht - Warnhinweis <p>Verwenden Sie Schutzhandschuhe um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.</p> <p>Machen Sie die Klinge frei.</p>
	Zu hohes Gras	Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe höher ein (siehe Einstellen der Schnitthöhe).
	Der Roboter wurde vom Boden hoch gehoben	Überprüfen, ob der Roboter nicht blockiert, oder durch irgendeinen Gegenstand behindert ist. Reinigen und eventuelle Grasrückstände Unterhalb des Gehäuses entfernen, welche die Sensoren verlegen können.
Oranges Led blinks rasch	Der Umzäunungsdrat ist nicht korrekt Angeschlossen (Kabelbruch, kein Stromanschluss usw.)	Kontrollieren Sie die Funktionstüchtigkeit der Stromversorgung, den korrekten Anschluss des Netzgeräts und den der Ladestation (siehe „Installation der Ladestation und des Netzgeräts“).
	Roboter außerhalb des Umzäunungsdrats auf einem Gefälle	Grenzen Sie den Bereich mit dem zu starken Gefälle ab (siehe „Planung der Installation der Anlage“.)
	Roboter außerhalb des Umzäunungsdrahes	Überprüfen Sie, ob der Draht korrekt verlegt ist (zu tief eingegraben, Nähe von Metallgegenständen, Abstand zwischen dem Draht, der zwei Elemente abgrenzt, unter 70 cm usw.) (siehe „Planung der Installation der Anlage“).
	Roboter in einem Gartenbeet	Verlegen Sie den Umzäunungsdrat korrekt neu (gegen den Uhrzeigersinn) (siehe „Installation des Umzäunungsdraths“).

Problem	Ursachen	Abhilfe
 Oranges Led leuchtet beständig	Nicht korrigierbarer Fehler.	Schalten Sie den Roboter aus und wieder ein. Sollte das Problem weiterbestehen, wenden Sie sich an das nächstgelegene autorisierte Kundendienstzentrum.
	Die LED (C) schaltet sich nicht ein	Fehlen der Versorgungsspannung Überprüfen Sie den korrekten Anschluss des Netzgerätes an die Steckdose
	Sicherung durchgebrannt	Lassen Sie die Sicherung vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum auswechseln
	Die LED (C) des Senders ist eingeschaltet	Begrenzungskabel unterbrochen Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“) Ziehen Sie den Stecker des Netzgeräts aus der Steckdose. Führen Sie die Verbindung des Begrenzungskabels durch

DE

AUSWECHSELN VON KOMPONENTEN

EMPFEHLUNGEN FÜR DAS AUSWECHSELN VON TEILEN



Wichtig

Führen Sie Austausch- und Reparaturarbeiten nach den Anleitungen des Herstellers durch, oder wenden Sie sich an den Kundendienst, wenn diese Arbeiten im Handbuch nicht angegeben sind.

DE

AUSWECHSELN DER BATTERIEN



Wichtig

Lassen Sie die Batterien von einem autorisierten Kundendienstzentrum auswechseln.

AUSWECHSELN DER KLINGE

1. Halten Sie den Roboter unter sicheren Bedingungen an (siehe "Sicherheitsstopp des Roboters").



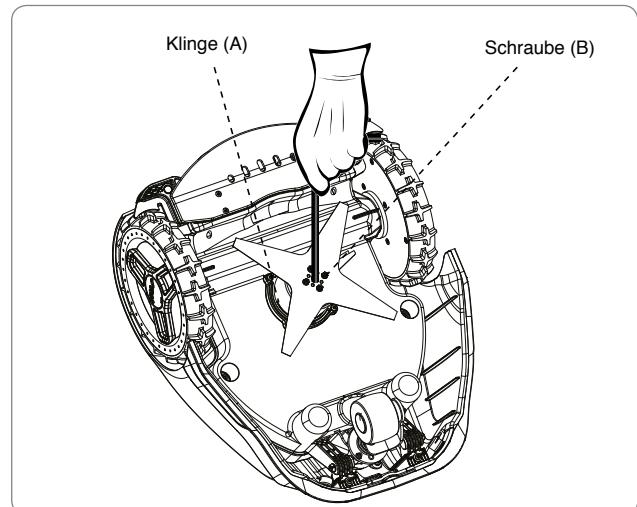
Wichtig

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

Als Ersatz ausschließlich die für das Gerät geeignete Originalklinge verwenden.

MODELL	Autoclip M3	Autoclip M5
Code Schneidklinge	122104113/0	122104111/0

2. Drehen Sie den Roboter um und legen Sie ihn so ab, dass die Abdeckhaube nicht beschädigt wird.
3. Schrauben Sie die Schrauben (B) auf, um die Klinge (A) abzumontieren.
4. Setzen Sie eine neue Klinge ein und ziehen Sie die Schrauben fest.
5. Drehen Sie den Roboter wieder in die Betriebsposition um.



STILLLEGUNG DES ROBOTERS

- Dieses Produkt ist am Ende seiner Nutzungsdauer als WEEE (Elektro- und Elektronikgeräte-Abfall) eingestuft. Es ist daher verboten, es als normalen Hausmüll oder gemischten Stadtmüll (undifferenziert) bzw. als getrennten Stadtmüll (Mülltrennung) zu entsorgen.
- Der Benutzer muss bei der Stilllegung sicherstellen, dass das Produkt unter Einhaltung der örtlichen Gesetzesvorschriften entsorgt wird; vor allem muss er die elektrischen und elektronischen Komponenten vom Rest getrennt bei den speziellen autorisierten Sammelzentren für WEEE entsorgen oder das noch vollständige Produkt dem Händler bei einem Neukauf zurückgeben. Die illegale Entsorgung von elektrischen und elektronischen Geräten (WEEE) wird mit Strafen verfolgt, welche von den in dem Gebiet geltenden Gesetzen, in dem der Verstoß festgestellt wird, geregelt sind.
- Die in den elektrischen und elektronischen Geräten enthaltenen Schadstoffe können die Umwelt und die menschliche Gesundheit gefährden, daher spielt der Benutzer eine wesentliche Rolle im Beitrag zur Wiederverwendung, zum Recycling und zu anderen Formen der Verwertung der WEEE.
- Alle Komponenten, die getrennt und gesondert entsorgt werden müssen, sind speziell gekennzeichnet.



DE



Gefahr - Achtung

WEEE - Elektro- und Elektronikgeräte-Abfall (WEEE) kann gefährliche Substanzen mit potentiell schädlichen Auswirkungen für die Umwelt und die menschliche Gesundheit enthalten. Die WEEE-Entsorgung muss korrekt bei den dafür zugelassenen Sammelzentren erfolgen.

- Verpackung - Die Verpackung des Produkts besteht aus recycelbaren Materialien und muss nachhaltig in den dafür vorgesehenen Sammelbehältern oder bei speziellen autorisierten Sammelstellen entsorgt werden.
- Batterien – Die Altbatterien oder verbrauchten Batterien enthalten umwelt- und gesundheitsschädliche Stoffe und dürfen daher nicht im normalen Hausmüll entsorgt werden. Der Benutzer ist verpflichtet, die Batterien nachhaltig in den dafür vorgesehenen Sammelbehältern oder bei speziellen autorisierten Sammelstellen entsorgt werden.

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

Erklärt auf eigene Verantwortung, dass das Produkt:

Automatischer, batteriebetriebener Rasenroboter, Modell 8030M30, 8030M50, den wesentlichen Anforderungen für Sicherheit, Gesundheit und Umweltschutz entspricht, die von den folgenden Richtlinien der Europäischen Union vorgesehen sind:

Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Elektromagnetische Verträglichkeit 2014/30/EU, Radio (RED)-Richtlinie 2014/53/EU, RoHS-Richtlinie 2011/65/EU, WEEE-Richtlinie 2012/19/EU, Richtlinie über Geräuschemissionen 2005/88/EG;

das Produkt entspricht den folgenden harmonisierten Normen:

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

EN 62233:2008 (**elektromagnetische Felder**);

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

EN 61000-3-2:2015 und EN 61000-3-3:2014 (**Emission**);

EN 55014-2:2015 (**Störfestigkeit**);

EN 50419:2006 (**RAEE – Kennzeichnung der Geräte**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnetische Kompatibilität**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnetische Kompatibilität**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Wirksamkeit des Funkspektrums**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

Der Hersteller erklärt außerdem, dass gemäß Richtlinie 2005/88/EG, der Schallleistungspegel L_{WA} einer signifikanten Stichprobe 59.0 dB ± 2.0 dB beträgt (A-bewertet und bezogen auf 1 pW), dass der garantierte Schallleistungspegel L_{WA} geringer ist als 61 dB (A-bewertet und bezogen auf 1 pW) und dass die technischen Unterlagen gemäß Richtlinien 2005/88/EG und 2006/42/EG bei Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (AR), Italy zusammengestellt sind.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(Geschäftsführer)



SOMMARIO

Informazioni generali.	2
Scopo del manuale	2
Identificazione costruttore e apparecchiatura.	3
Informazioni sulla sicurezza.	3
Norme per la sicurezza	3
Dotazioni di sicurezza.	4
Segnali di sicurezza.	5
Informazioni tecniche.	6
Dati tecnici.....	6
Descrizione generale apparecchiatura.....	7
Organi principali.	8
Installazione.	9
Imballo e disimballo.....	9
Pianificazione installazione impianto.....	9
Definizione percorso filo perimetrale.....	11
Preparazione e delimitazione aree di lavoro.....	12
Installazione filo perimetrale.....	16
Installazione stazione di ricarica e alimentatore.....	17
Ricarica batterie al primo uso.....	18
Regolazioni.	19
Raccomandazioni per le regolazioni.	19
Regolazione altezza taglio.	19
Uso e funzionamento.	20
Obblighi per l'uso.	20
Descrizione pannello comandi e panoramica dei menu.....	20
Messa in servizio.....	21
Accesso al menù tramite app.....	21
Impostazione menu utente tramite applicazione mobile.....	22
Impostazioni - modalità di programmazione.	22
Orari di lavoro – modalità di programmazione.	23
Aree secondarie - modalità di programmazione.	24
Arresto in sicurezza del robot.....	24
Rientro automatico alla stazione di ricarica.....	25
Inattività prolungata e rimessa in servizio.....	25
Ricarica batterie per inattività prolungata.....	26
Consigli per l'uso.....	26
Manutenzione ordinaria.	27
Raccomandazioni per la manutenzione.	27
Tabella intervalli di manutenzione programmata.....	27
Pulizia robot.	28
Ricerca guasti.	29
Guasti, cause e rimedi.	29
Sostituzioni componenti.	32
Raccomandazioni per la sostituzione parti.....	32
Sostituzione batterie.....	32
Sostituzione lama.....	32
Dismissione robot.....	33
Dichiarazione CE di conformità.	34

IT

È vietata la riproduzione, anche parziale, di questo documento senza l'autorizzazione scritta del Costruttore. Il costruttore è impegnato in una politica di continuo miglioramento e si riserva il diritto di modificare questo documento senza l'obbligo di preavviso purché ciò non costituisca rischi per la sicurezza.

© 2008 - Autore dei testi, delle illustrazioni e dell'impaginazione: Tipolito La Zecca. I testi possono essere riprodotti, integralmente o parzialmente, purché venga citato l'autore.

SCOPO DEL MANUALE

- Questo manuale, che è parte integrante dell'apparecchiatura, è stato realizzato dal Costruttore per fornire le informazioni necessarie a coloro che sono autorizzati ad interagire con essa nell'arco della sua vita prevista.
- Oltre ad adottare una buona tecnica di utilizzo, i destinatari delle informazioni devono leggerle attentamente ed applicarle in modo rigoroso.
- Queste informazioni sono fornite dal Costruttore nella propria lingua originale (italiano) e possono essere tradotte in altre lingue per soddisfare le esigenze legislative e/o commerciali.
- La lettura di tali informazioni permetterà di evitare rischi alla salute e alla sicurezza delle persone e danni economici.
- Conservare questo manuale per tutta la durata di vita dell'apparecchiatura in un luogo noto e facilmente accessibile, per averlo sempre a disposizione nel momento in cui è necessario consultarlo.
- Alcune informazioni e illustrazioni riportate in questo manuale potrebbero non corrispondere perfettamente a quanto in vostro possesso, ma ciò non pregiudica la loro funzione.
- Il Costruttore si riserva il diritto di apportare modifiche senza l'obbligo di fornire preventivamente alcuna comunicazione.
- Per evidenziare alcune parti di testo di rilevante importanza o per indicare alcune specifiche importanti, sono stati adottati alcuni simboli il cui significato viene di seguito descritto.



Pericolo - Attenzione

Il simbolo indica situazioni di grave pericolo che, se trascurate, possono mettere seriamente a rischio la salute e la sicurezza delle persone.



Cautela - Avvertenza

Il simbolo indica che è necessario adottare comportamenti adeguati per non mettere a rischio la salute e la sicurezza delle persone e non provocare danni economici.



Importante

Il simbolo indica informazioni tecniche di particolare importanza da non trascurare.

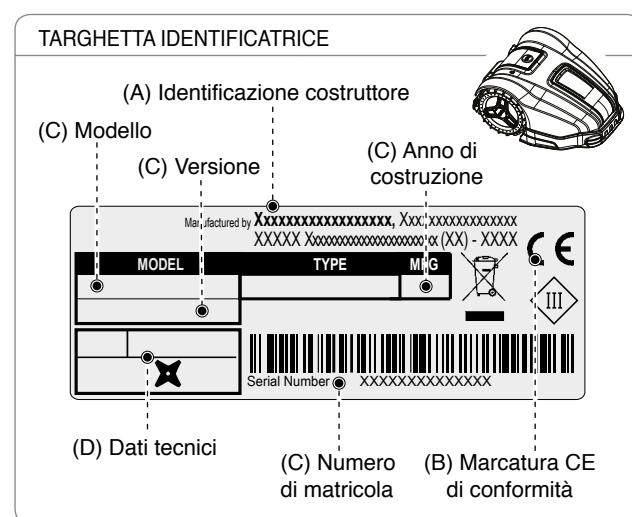
IDENTIFICAZIONE COSTRUTTORE E APPARECCHIATURA

La targhetta di identificazione raffigurata è applicata direttamente sull'apparecchiatura. In essa sono riportati i riferimenti e tutte le indicazioni indispensabili alla sicurezza di esercizio.

Per qualsiasi esigenza rivolgersi al Servizio Assistenza del Costruttore o ad uno dei centri autorizzati.

Per ogni richiesta di assistenza tecnica, indicare i dati riportati sulla targhetta di identificazione, le ore approssimative di utilizzo ed il tipo di difetto riscontrato.

- A. Identificazione Costruttore.
- B. Marcatura CE di conformità.
- C. Modello e Versione / numero di matricola / anno di costruzione.
- D. Dati tecnici: tensione, corrente, grado di protezione, massa, larghezza di taglio



INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA

Il produttore ha posto particolare attenzione agli aspetti che possono provocare rischi alla sicurezza e alla salute delle persone che interagiscono con l'apparecchiatura. Scopo di queste informazioni è quello di sensibilizzare gli utenti a porre particolare attenzione per prevenire qualsiasi rischio.



NORME PER LA SICUREZZA



QUESTO PRODOTTO È DOTATO DI LAMA E NON È UN GIOCATTOLINO!

- Leggere attentamente tutto il manuale, in particolare tutte le informazioni che riguardano la sicurezza, e accertarsi di averlo compreso completamente. Utilizzare l'apparecchiatura solo per gli usi previsti dal produttore. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.
- Durante il funzionamento del robot assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone in particolar modo bambini, anziani o portatori di handicap ed animali domestici. In caso contrario si consiglia di programmare l'attività del robot durante le ore in cui in tale zona non vi siano persone. Supervisionare l'apparecchio se si sa che animali domestici, bambini o altre persone sono nelle vicinanze. Se una persona o un animale si trova sul percorso del robot, fermarlo immediatamente.
- In aree operative non delimitate da una recinzione difficilmente valicabile, supervisionare l'apparecchio durante il funzionamento.
- I segnali di avvertimento devono essere collocati attorno all'area di lavoro del robot rasaerba, se è utilizzato in aree pubbliche. I segnali devono avere il seguente testo: "**Attenzione! Rasaerba automatico! tenersi a distanza dalla macchina! Sorvegliare i bambini!**"
- Questo robot non è destinato ad essere utilizzato da bambini e da persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali o con mancanza di esperienza e/o conoscenza, a meno che non vengano sorvegliate da una persona responsabile della loro sicurezza o abbiano ricevuto le istruzioni su come utilizzare il dispositivo. I bambini devono essere sorvegliati per assicurarsi che non giochino con l'apparecchio.
- Non consentire l'utilizzo del robot a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Gli operatori che effettuano interventi di manutenzione e riparazione devono avere totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il robot, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di averne compreso le relative istruzioni.
- Utilizzare solo ricambi originali, non modificare il design del robot, non manomettere, non

eludere, non eliminare o bypassare i dispositivi di sicurezza installati. La casa costruttrice declina qualunque responsabilità qualora si utilizzino ricambi non originali. Il mancato rispetto di questo requisito può recare rischi gravi per la sicurezza e la salute delle persone.

- Controllare che non siano presenti giocattoli, attrezzi, rami, indumenti, o altri oggetti sul prato che possano danneggiare le lame. Eventuali oggetti sul prato possono anche danneggiare o causare il blocco del robot.
- Non permettere mai di sedersi sopra il robot. Non sollevare mai il robot per ispezionare la lama o per trasportarlo quando è in moto. Non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura quando è in moto.
- Non utilizzare il robot quando è in funzione un irrigatore. In questo caso programmare il robot e l'irrigatore che non funzionino contemporaneamente. Non lavare il robot con getti d'acqua ad elevata pressione e non immergerlo, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.
- Collegare l'alimentazione elettrica e azionare il dispositivo di sicurezza prima di eseguire qualsiasi intervento di regolazione o di manutenzione che possono essere eseguiti dall'utilizzatore. Usare le protezioni individuali previste dal costruttore, in particolare, quando si interviene nella lama di taglio usare i guanti di protezione.
- La pulizia e la manutenzione destinata ad essere effettuata dall'utilizzatore non deve essere effettuata da bambini senza sorveglianza.
- Non utilizzare il robot con la lama di taglio danneggiata. La lama di taglio deve essere sostituita.
- Non utilizzare il robot con le parti esterne danneggiate. Se si presentano dei danneggiamenti meccanici, queste devono essere sostituite.
- Non utilizzare il robot con il cavo di alimentazione del trasformatore danneggiato. Un cavo danneggiato può portare a contatto con parti sotto tensione. Il cavo deve essere sostituito dal costruttore o dal suo servizio di assistenza o da una persona con qualifica similare, in modo da prevenire ogni rischio.
- Durante l'uso se il cavo di alimentazione si danneggia, premere il tasto "STOP" per arrestare il robot e scollegare la spina di alimentazione dalla presa elettrica.
- Controllare visivamente il robot ad intervalli regolari per assicurarsi che la lama, le viti di montaggio e il meccanismo di taglio non siano usurate o danneggiate. Assicurarsi che tutti i dadi, i bulloni e le viti siano serrati per garantire che il robot sia in buone condizioni operative.
- Durante l'uso, in caso di vibrazioni anomale del robot premere il tasto "STOP" per l'arresto e scollegare la spina di alimentazione dalla presa elettrica.
- È assolutamente vietato l'uso e la ricarica del robot in ambienti esplosivi ed in ambienti infiammabili.
- Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal fornitore. L'uso improprio può causare scosse elettriche, surriscaldamento o perdita di liquidi corrosivi dalla batteria. In caso di fuoriuscita del liquido, la batteria deve essere lavata con acqua / neutralizzatore, in caso di contatti con gli occhi consultare un medico.

DOTAZIONI DI SICUREZZA

1. Sensore ostacolo

In caso di urto con un oggetto solido di altezza superiore a 10 cm (3.94 ") il sensore urto è attivato, il robot blocca il movimento in quella direzione e torna indietro evitando l'ostacolo.

2. Inclinometro

Nel caso in cui il robot lavori in un piano inclinato oltre le specifiche tecniche, o nel caso in cui venga ribaltato, il robot arresta la lama di taglio.

3. Interruttore di arresto di emergenza

Posto sulla parte superiore del robot con la scritta "STOP" di dimensioni maggiori rispetto agli altri comandi presenti sul tastierino. Premendo questo pulsante durante il funzionamento, il robot rasaerba si fermerà subito e la lama si bloccherà.

4. Protezione per sovraccorrente

Ognuno dei motori (lama e ruote) vengono monitorati continuamente durante il funzionamento in ogni situazione che può portare ad un surriscaldamento. In caso si verifichi una sovraccorrente nel motore ruote il robot effettua dei tentativi nella direzione opposta. Se la sovraccorrente persiste il robot si ferma segnalando l'errore. Se la sovraccorrente si presenta nel motore della lama di taglio vi sono due range di intervento. Se i parametri rientrano nel primo range il robot effettuerà delle manovre per sgolfare la

lama di taglio. Se la sovraccorrente è sotto range di protezione il robot si fermerà segnalando l'errore motore.

5. Sensore assenza di segnale

In caso di assenza del segnale il robot si arresta automaticamente.

SEGNALI DI SICUREZZA

	Leggere attentamente le istruzioni per l'uso e comprenderne il significato prima di utilizzare la macchina.		Mantenere un'adeguata distanza di sicurezza dalla macchina durante il suo funzionamento. Durante il funzionamento del robot assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone (in particolare bambini, anziani o portatori di handicap) ed animali domestici. Tenere i bambini, gli animali domestici e le altre persone a distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione. Per evitare tale rischio, si consiglia di programmare l'attività produttiva del robot in orari adeguati.
	Non toccare la lama rotante, non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura quando è in moto. Attendere il completo arresto della lama e delle parti rotanti prima di accedervi.		Attenzione! Non pulire o lavare la macchina con getti d'acqua.
	Non salire sulla macchina.		Durante il funzionamento del robot assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone (in particolare bambini, anziani o portatori di handicap) ed animali domestici. Tenere i bambini, gli animali domestici e le altre persone a distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione. Per evitare tale rischio, si consiglia di programmare l'attività produttiva del robot in orari adeguati.
	Azionare il dispositivo di sicurezza prima di lavorare sulla macchina o sollevarla.		Utilizzare il robot solo con i modelli di alimentatore indicati nei "Dati Tecnici" nel capitolo "Informazioni Tecniche"

INFORMAZIONI TECNICHE

DATI TECNICI

Descrizione	Modello		
	Autoclip M3	Autoclip M5	
	8030M30	8030M50	
Massima superficie raccomandata che può essere rasata			
Capacità di lavoro (-20%*)	m² (sq ')	300 (3228 ')	500 (5380 ')
Caratteristiche			
Dimensioni (B x A x P)	mm	537x415x252	
Peso robot incl. batteria	kg	9,5	
Altezza taglio (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Diametro lama	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Motori		con spazzole	
Velocità lama di taglio	RPM	2400	
Velocità di movimento	Metri / Minuto	25 (82 ')	
Pendenza massima gestita e raccomandata (*)	%	45% ammissibile, in base alle condizioni del manto erboso ed agli accessori installati. 35% massima gestita e raccomandata. In condizioni del prato regolari. 20% in prossimità del bordo esterno o del filo perimetrale.	
Temperatura ambientale di esercizio	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) STAZIONE DI RICARICA: -10°(14 F.) (Min) +45°(113 F.) (Max) CARICABATTERIA: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Livello di potenza sonora misurata	dB(A)	57	
Grado di protezione all'acqua	IP	ROBOT: IPx4 STAZIONE DI RICARICA: IPx4 CARICABATTERIA: IPx4	
Caratteristiche elettriche			
Alimentatore (per batteria al litio)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Ingresso: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Classe 2 Uscita: 29.4 V ---; 2.0 A	
Tipo di accumulatori e di ricarica			
Batteria Ricaricabile Litio-Ione (tensione nominale)		25.9V – 1x2.5 Ah	
Caricabatteria		29.4 Vcc - 2.0 A	
Durata media della ricarica	hh:mm	1:15	
Durata media di lavoro dopo un ciclo di ricarica completa (*)	hh:mm	0:50	

(*) In base alle condizioni dell'erba, del manto erboso e della complessità dell'area di taglio.

Frequenze		
Trasmettitore per guida robot		Banda di frequenza di lavoro (Hz) 500 - 60000 Potenza massima a radio-frequenza (dBm) < 10
Bluetooth		Banda di frequenza di lavoro (MHz) 2402 - 2480 Potenza massima a radio-frequenza (dBm) < 14
Dotazioni / Accessori / Funzionalità		
Zone Gestite compreso la principale		2
Sensore pioggia		di serie
Lunghezza massima filo perimetrale (indicativa, calcolata sulla base di un perimetro regolare)	m (')	800 (2624 ')

(*) In base alle condizioni dell'erba, del manto erboso e della complessità dell'area di taglio.

IT

DESCRIZIONE GENERALE APPARECCHIATURA

L'apparecchiatura è un robot progettato e costruito per rasare automaticamente l'erba di giardini e prati di abitazioni in qualunque ora del giorno e della notte. E' piccola, compatta, silenziosa, e facilmente trasportabile.

In funzione delle diverse caratteristiche della superficie da rasare, il robot può essere programmato in modo da lavorare su più aree: una principale e più aree secondarie (In base alle specifiche dei diversi modelli).

In fase di esercizio, il robot effettua la rasatura dell'area delimitata dal filo perimetrale.

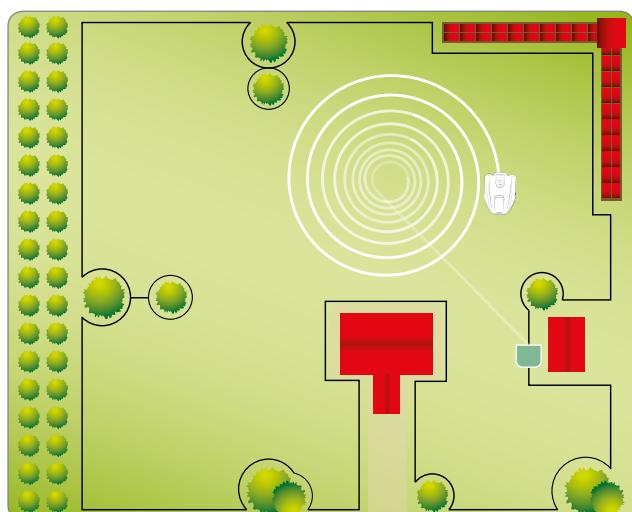
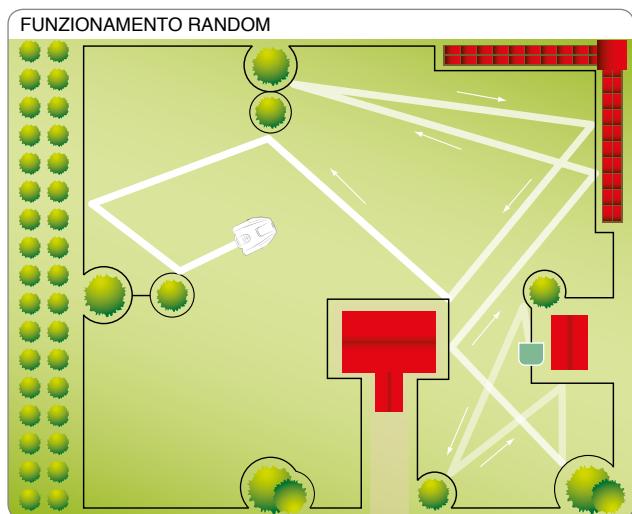
Quando il robot rileva il filo perimetrale o incontra un ostacolo cambia traiettoria in modo casuale e riparte nella nuova direzione. Il robot non oltrepassa il filo perimetrale per una distanza superiore alla metà della sua lunghezza.

In base al principio di funzionamento random, il robot effettua la rasatura automatica e completa del prato delimitato (vedi figura).

Il robot è in grado di riconoscere la presenza di erba più alta e/o più folta in una zona del giardino ed azionare automaticamente, se lo ritiene necessario, il movimento a spirale per una perfetta rifinitura di taglio del prato.

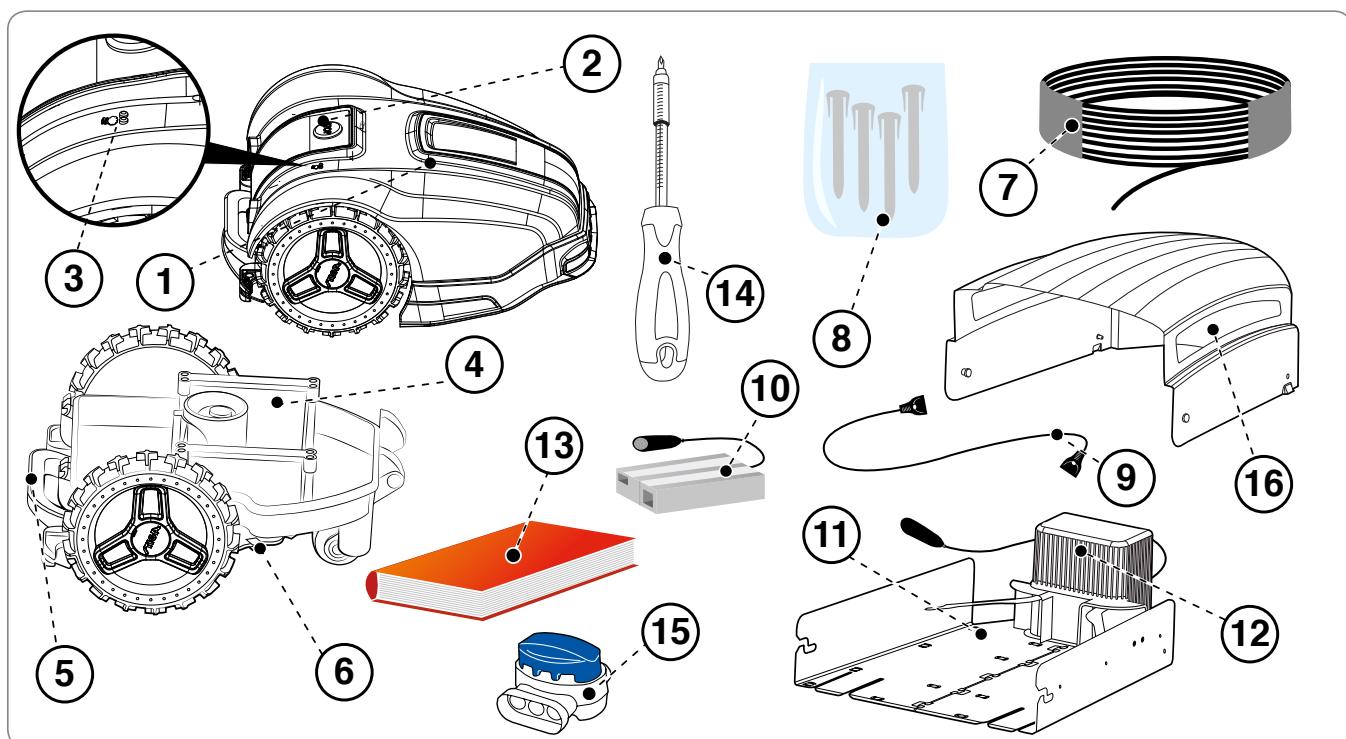
La superficie di prato che il robot può rasare dipende da una serie di fattori:

- modello del robot e batterie installate;
- caratteristiche dell'area (perimetri irregolari, superficie non uniforme, frazionamento dell'area, ecc.);
- caratteristiche del prato (tipo e altezza dell'erba, umidità, ecc.);
- condizioni della lama (con affilatura efficiente, priva di residui e incrostazioni, ecc.).



ORGANI PRINCIPALI

MODELLO	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Versione	A	A
(1) Robot	✓	✓
(2) Tastiera comandi	✓	✓
(3) Sensore pioggia	✓	✓
(4) Batteria	✓	✓
(5) Manico	✓	✓
(6) Lama di taglio	✓	✓
(7) Matassa di filo perimetrale	100	100
(8) Chiodi	100	100
(9) Cavo di alimentazione per l'alimentatore	✓	✓
(10) Alimentatore	✓	✓
(11) Stazione di ricarica	✓	✓
(12) Trasmettitore	✓	✓
(13) Manuale d'uso	✓	✓
(14) Chiave per la regolazione dell'altezza di taglio	✓	✓
(15) Giunto per filo perimetrale	✓	✓
(16) Cover stazione di ricarica	-	-



INSTALLAZIONE

IMBALLO E DISIMBALLO

L'apparecchiatura viene consegnata opportunamente imballata. In fase di disimballo, estrarla con cautela e controllare l'integrità dei componenti.



Cautela - Avvertenza

Tenere lontani dai neonati e dai bambini piccoli le pellicole e i contenitori di plastica, c'è pericolo di soffocamento!



Importante

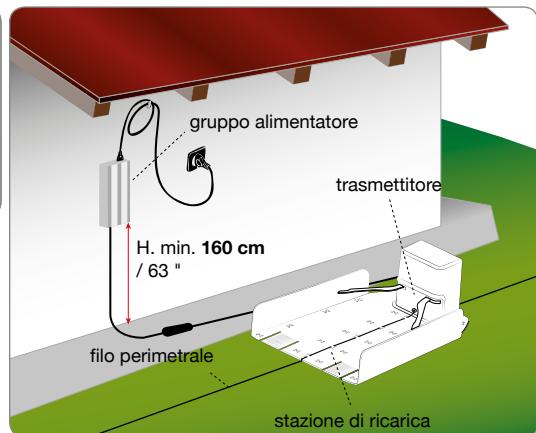
Conservare il materiale di imballo per utilizzi successivi.

IT

PIANIFICAZIONE INSTALLAZIONE IMPIANTO

L'installazione del robot non comporta interventi di difficile esecuzione, ma richiede un minimo di pianificazione preliminare in modo da definire la zona migliore per installare la stazione di ricarica, l'alimentatore e per tracciare il percorso del filo perimetrale.

- La stazione di ricarica deve essere posizionata al bordo del prato preferibilmente nella zona di dimensioni maggiori e dalla quale siano facilmente raggiungibili eventuali altre zone di prato. L'area dove è installata la stazione di ricarica è in seguito definita "Area Principale".



Cautela - Avvertenza

Posizionare l'alimentatore in una zona non accessibile ai bambini. Ad esempio ad un'altezza maggiore di 160 cm. (63").



Cautela - Avvertenza

Fare in modo che l'accesso all'alimentatore sia consentito solo alle persone autorizzate.



Cautela - Avvertenza

Per poter effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia. Per operare in completa sicurezza l'impianto elettrico, a cui viene collegato l'alimentatore, deve essere munito di un impianto di terra correttamente funzionante. Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.

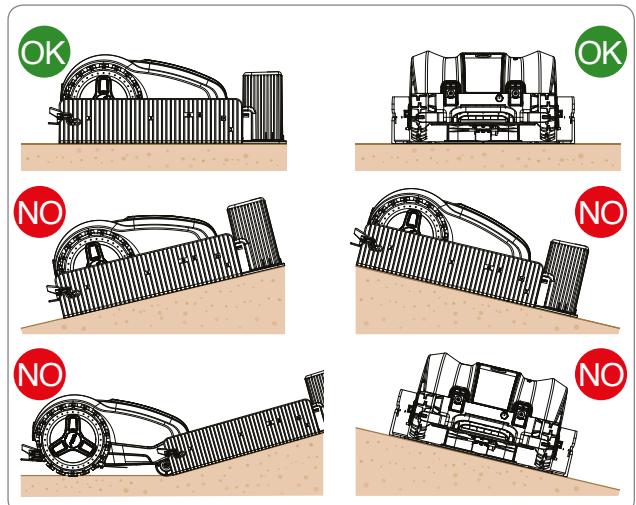


Importante

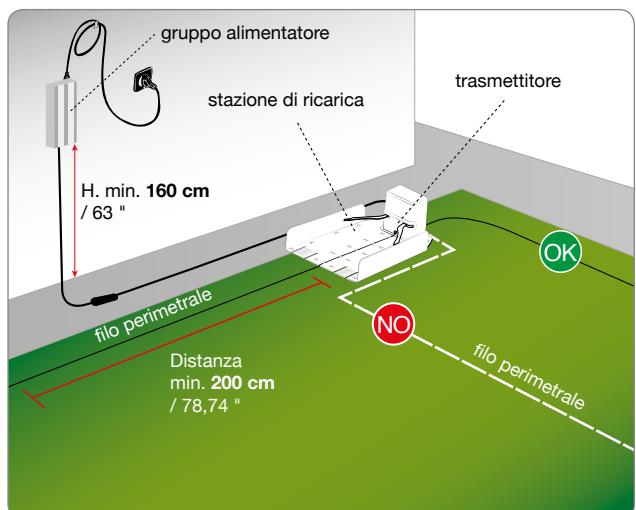
È consigliabile installare il gruppo in un armadio per componenti elettrici (da esterno o da interno), dotato di chiusura a chiave e ben areato per mantenere un corretto ricircolo d'aria.

- Al termine di ogni ciclo di lavoro il robot deve poter trovare facilmente la stazione di ricarica, la quale sarà il punto di partenza per un nuovo ciclo di lavoro e per il raggiungimento di eventuali altre zone di lavoro, in seguito definite "Aree Secondarie".
- Posizionare la stazione di ricarica rispettando le seguenti regole:
 - zona pianeggiante;
 - terreno compatto stabile ed in grado di garantire un buon drenaggio;
 - preferibilmente nella zona di prato di dimensioni maggiori;
 - accertarsi che gli eventuali irrigatori non dirigano il getto d'acqua all'interno della stazione di ricarica;
 - Il lato di ingresso della stazione di ricarica deve essere posizionato come in figura per permettere al robot di rientrarvi seguendo il filo perimetrale in senso orario;
 - prima della base ci devono essere 200 cm (78,74") rettilinei;
 - eventuali barre o cordoli in metallo di separazione del prato in prossimità della base possono creare interferenze al segnale. Posizionare la base in un lato diverso del giardino o distanziare la base del cordolo. Rivolgersi al Servizio Assistenza del Costruttore o ad uno dei centri autorizzati per maggiori informazioni.

- La stazione di ricarica deve essere ben fissata a terra. Evitare che di fronte alla base si formi uno scalino di ingresso eventualmente posizionando al suo ingresso un piccolo tappetino di finta erba per compensare lo scalino di ingresso. In alternativa rimuovere parzialmente il manto erboso ed installare la base a filo d'erba.
- La stazione di ricarica è collegata all'alimentatore tramite un cordone che deve allontanarsi dalla stazione di ricarica dal lato esterno dell'area di taglio.
- Posizionare l'alimentatore rispettando le seguenti regole:
 - in una zona areata al riparo dagli agenti atmosferici e dalla luce diretta del sole,
 - preferibilmente all'interno dell'abitazione, di un garage o di un rimessaggio,
 - se posizionato all'esterno non deve essere esposto al sole diretto e all'acqua: è quindi necessario proteggerlo all'interno di una scatola ventilata. Non deve essere posizionato al contatto diretto con il suolo o con ambienti umidi,
 - posizionarlo all'esterno del prato e non all'interno,
 - distendere il cordone in eccesso che dalla stazione di ricarica raggiunge l'alimentatore. Non accorciare o allungare il cordone.

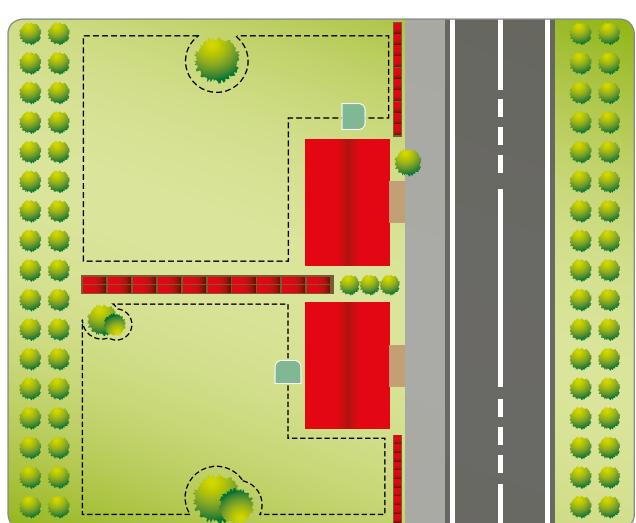


- Il tratto di filo in ingresso deve essere rettilineo e perpendicolarmente allineato alla stazione di ricarica per almeno 200 cm (78,74 ") e il tratto in uscita deve allontanarsi dalla stazione di ricarica, questo consente al robot di entrare correttamente.



In caso di installazione del robot vicino ad un'area in cui è installato un altro robot (uguale o di un diverso produttore) si dovrà effettuare, in fase di installazione, una modifica al trasmettitore e ricevitore del robot in modo che le frequenze dei due robot non si disturbino a vicenda.

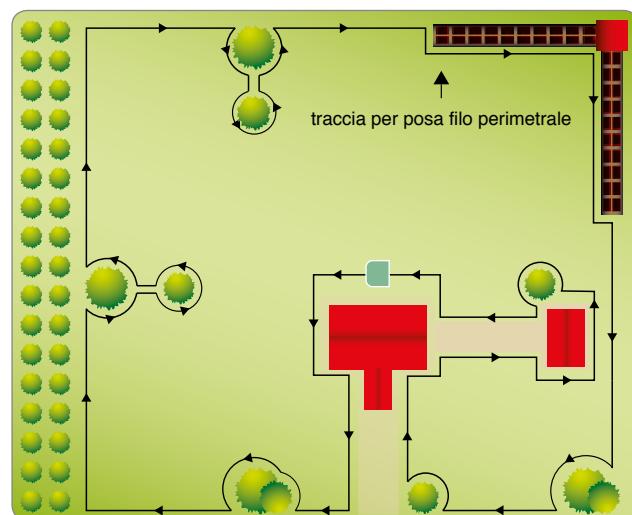
In questo caso contattare il centro assistenza più vicino.



DEFINIZIONE PERCORSO FILO PERIMETRALE

Prima di procedere all'installazione del filo perimetrale è necessario controllare tutta la superficie del prato. Valutare eventuali modifiche da apportare al manto erboso o accorgimenti da tenere durante la posa del filo perimetrale per il buon funzionamento del robot.

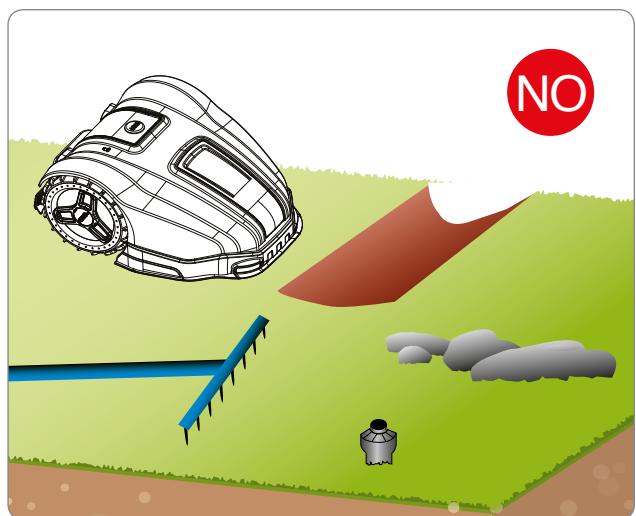
1. Preparazione e delimitazione aree di lavoro.
2. Installazione filo perimetrale.
3. Installazione stazione di ricarica e alimentatore. In fase di posa del filo perimetrale, rispettare il senso di installazione (orario) e di rotazione attorno alle aiuole (antiorario). Come mostrato in figura.



Preparazione del prato da rasare

1. Verificare che il prato da rasare sia uniforme e privo di buche, sassi o altri ostacoli. In caso contrario effettuare le necessarie operazioni di bonifica. Qualora non sia possibile eliminare alcuni ostacoli, è necessario delimitare con il filo perimetrale le zone interessate in modo adeguato.
2. Il robot può rasare superfici all'interno dell'area di lavoro con una pendenza massima del 45% (45 cm per metro di lunghezza) nel caso di un manto erboso regolare, asciutto dove non sussiste il rischio di slittamento delle ruote ed in base agli accessori installati. Negli altri casi è necessario rispettare la pendenza del 35%.

IT



Il filo perimetrale deve essere posato sul terreno ad una pendenza non superiore al 20% (20 cm per metro di lunghezza), tenendo presente che il robot durante il ritorno alla stazione di ricarica necessita di una maggiore aderenza. E' quindi necessario controllare con attenzione le condizioni del terreno e rispettare rigorosamente i limiti.

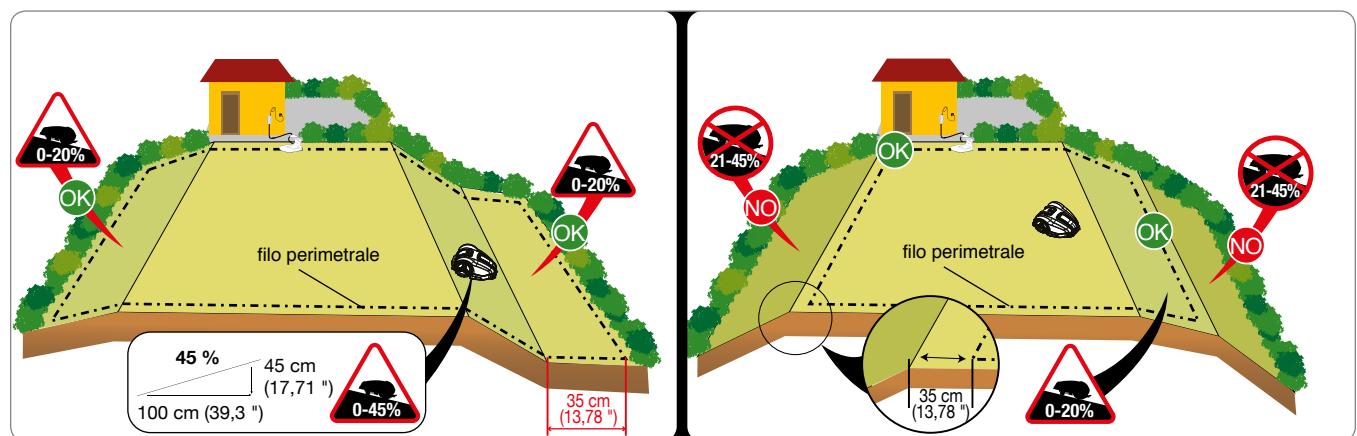
Per almeno 35cm all'interno e all'esterno del filo perimetrale la pendenza non deve aumentare. In caso di mancato rispetto delle istruzioni, durante il normale lavoro in aree inclinate, quando il robot rileva il filo le ruote potrebbero slittare e farlo uscire dall'area di lavoro.

Nel caso in cui siano presenti ostacoli in pendenze prossime ad i limiti sopra descritti è necessario uniformare il terreno per almeno 35cm nella parte a monte dell'ostacolo, al fine di ridurre la pendenza.



Importante

Le zone che presentano pendenze superiori a quelle ammissibili non possono essere rasate con il robot. Posizionare quindi il filo perimetrale prima della pendenza escludendo dal taglio quella zona di prato.



Delimitazione area di lavoro

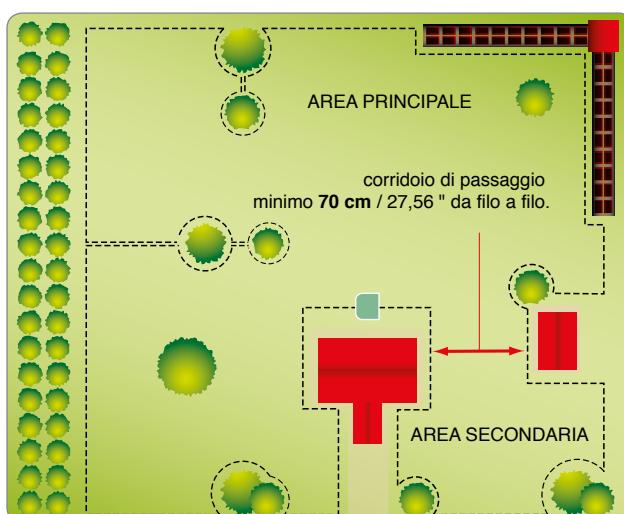
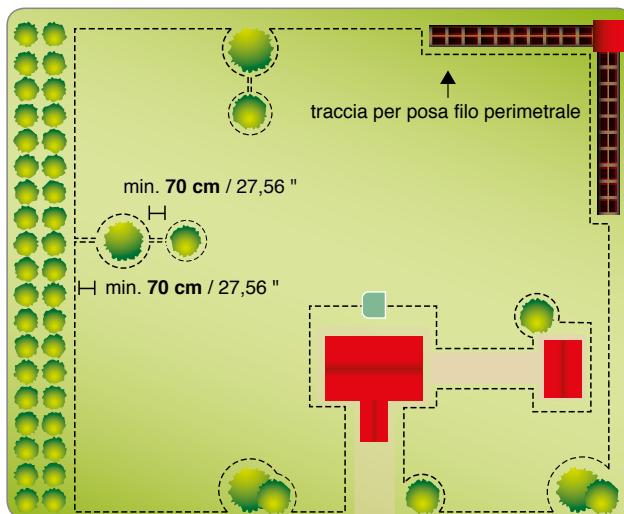
3. Controllare tutta la superficie del prato e valutare se è necessario suddividerla in più aree di lavoro separate secondo i criteri descritti successivamente. Prima di iniziare le operazioni di installazione del filo perimetrale, per renderle agevoli e di facile esecuzione, si consiglia di controllare tutto il percorso. L'illustrazione raffigura un esempio di prato con la traccia per la posa del filo perimetrale.

Durante l'installazione dell'impianto è necessario identificare eventuali aree secondarie. Con area secondaria si identifica una parte di prato collegata al prato principale con una strettoia difficilmente raggiungibile tramite il movimento casuale da parte del robot. L'area deve essere raggiungibile senza scalini e dislivelli oltre le caratteristiche ammesse. Se la zona è da definirsi "area Secondaria" dipende anche dalla dimensione dell'area primaria. Più grande è l'area primaria e più difficilmente saranno raggiungibili passaggi stretti. Più in generale un passaggio inferiore ad i **200 cm** (78,74") è da considerarsi area secondaria. Il robot gestisce un numero di aree secondarie in base alle caratteristiche del modello ("Vedi Dati Tecnici").

Il passaggio minimo ammesso è di **70 cm** (27,56") da filo a filo perimetrale. Il filo perimetrale deve essere posizionato ad una distanza, che verrà in seguito indicata, da eventuali oggetti esterni al prato, quindi, più in generale, in totale il passaggio necessario a disposizione deve essere di **140 cm** (55,12") nel caso in cui vi sia un muretto o una siepe da entrambi i lati.

Nel caso in cui questo passaggio sia molto lungo e' preferibile che la larghezza sia maggiore di **70 cm** (27,56") da filo a filo perimetrale.

Durante la programmazione è necessario configurare le dimensioni delle aree secondarie in percentuale rispetto al prato e la direzione per raggiungerle più velocemente (Orario / Antiorario) oltre ad i metri necessari di filo per arrivare nell'area secondaria. Vedi "Modalità di programmazione".

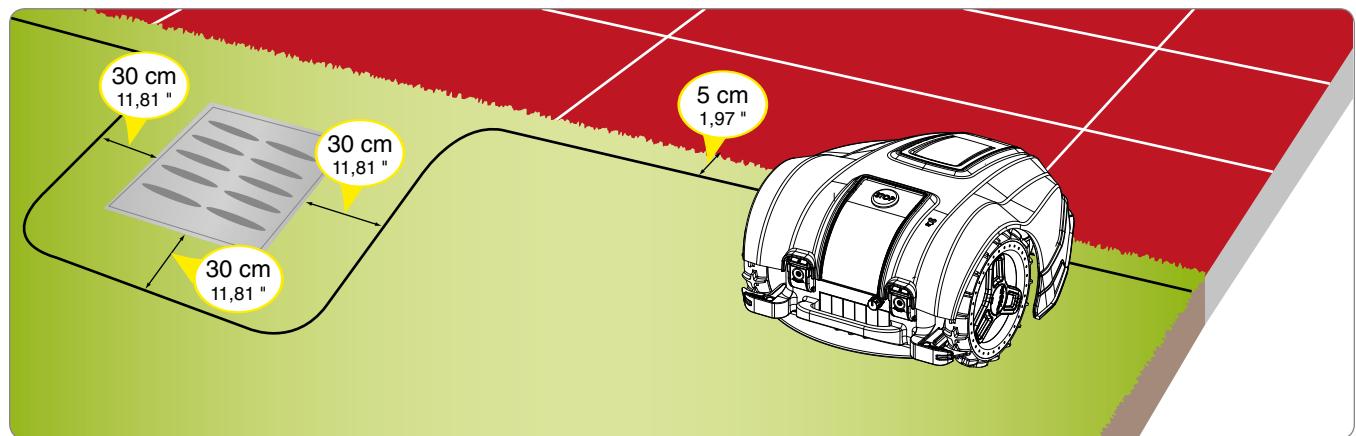


4. Se all'interno o all'esterno dell'area di lavoro è presente una pavimentazione o un vialetto che si trova allo stesso livello del prato, sistemare il filo perimetrale a 5 cm (1,96") dal bordo della pavimentazione. Il robot uscirà leggermente dal prato e tutta l'erba sarà rasata. Se la pavimentazione è di tipo metallico o se è presente un tombino metallico, un piano doccia o dei cavi elettrici, sistemare il filo perimetrale ad almeno 30 cm (11,81") per evitare malfunzionamenti del robot e disturbi sul filo perimetrale.

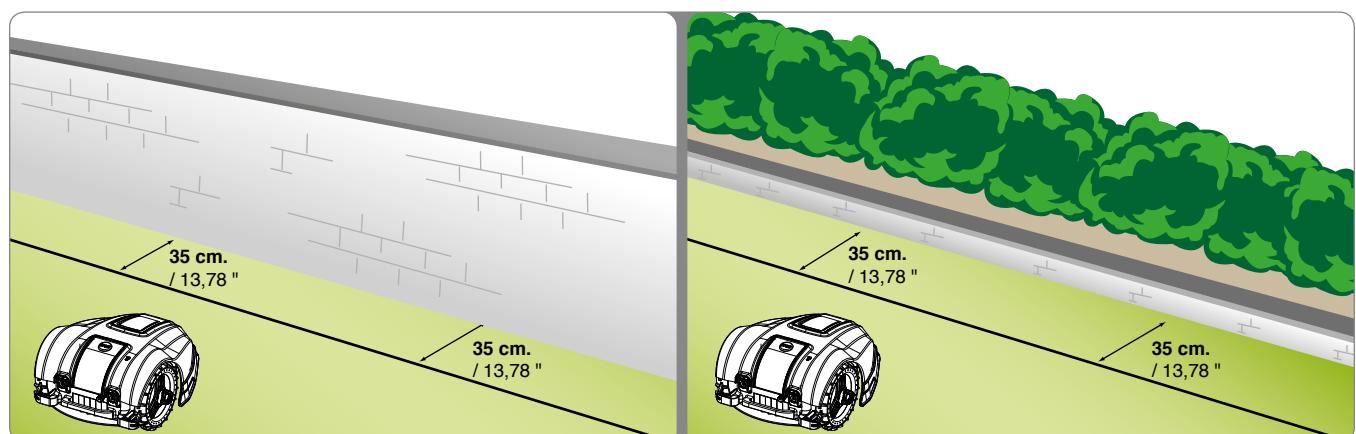


Importante

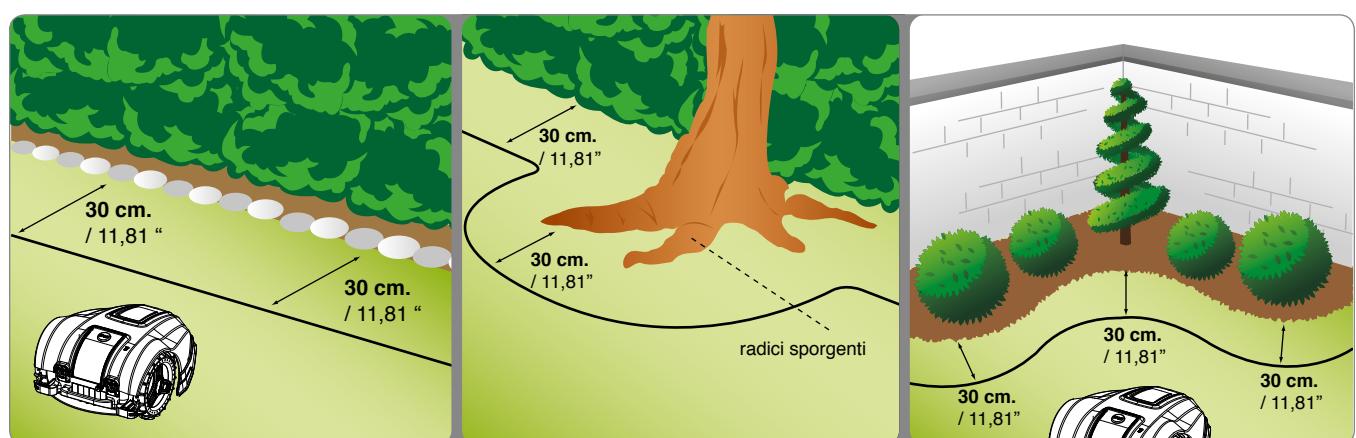
L'illustrazione raffigura un esempio di elementi interni e periferici all'area di lavoro e le distanze che devono essere rispettate per la posa del filo perimetrale. Delimitare tutti gli elementi in ferro o altro metallo (tombini, connessioni elettriche, ecc.) per evitare interferenze al segnale del filo perimetrale.



Se all'interno o all'esterno dell'area di lavoro è presente un ostacolo , ad esempio un cordolo una parete o un muretto, sistemare il filo perimetrale ad almeno 35 cm (13,78") dall'ostacolo; se si desidera evitare che il robot lo urti, sistemare il filo perimetrale ad almeno 40cm (15,75"). Il taglio di eventuale erba a ridosso del bordo in cui si è deciso di non far operare il robot potrà essere rifinita con un tagliabordi o un decespugliatore.



Se all'interno o all'esterno dell'area di lavoro è presente un'aiuola, una siepe, una pianta con radici sporgenti, un piccolo fossetto di 2-3 cm o un piccolo cordolo di 2-3 cm, sistemare il filo perimetrale ad almeno 30 cm (11,81") per evitare che il robot danneggi o venga danneggiato dagli ostacoli presenti. Il taglio di eventuale erba presente nell'area in cui si è deciso di non far operare il robot potrà essere rifinita con un tagliabordi o un decespugliatore.

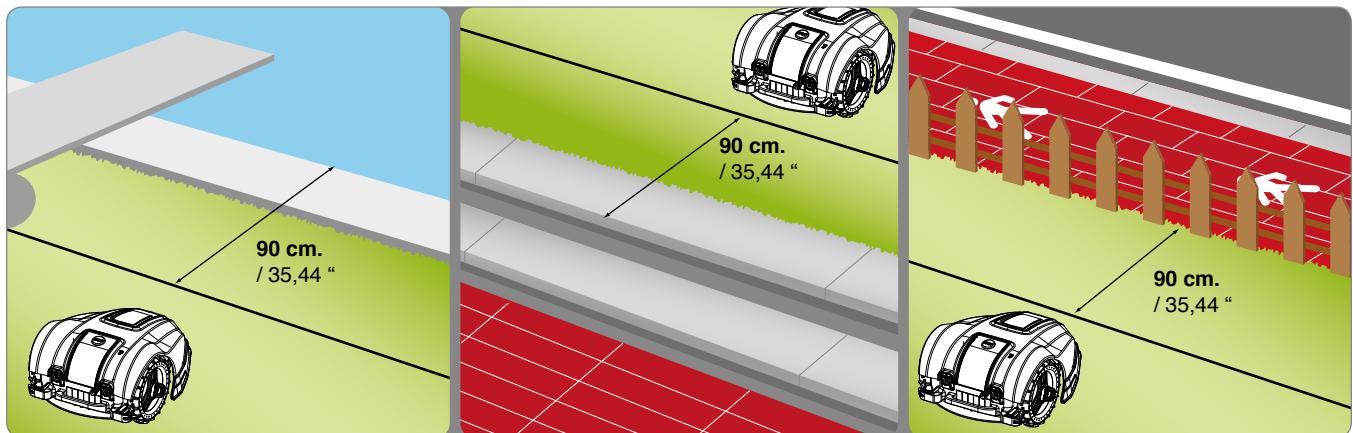


Se all'interno o all'esterno dell'area di lavoro è presente una piscina, laghetto, dirupo, fosso, gradino a scendere, strade pubbliche non protette o protette da una recinzione facilmente valicabile, sistemare il filo perimetrale ad almeno 90 cm (35,43"). Al fine di installare il filo perimetrale il più possibile vicino al bordo dell'area di taglio, consigliamo di posizionare una recinzione difficilmente valicabile, se adiacente ad aree pubbliche, o una recinzione di almeno 15cm negli altri casi. Questo consentirà di posare il filo perimetrale rispettando le distanze descritte nei punti precedenti.



Importante

Il rigoroso rispetto delle distanze e delle pendenze specificate nel libretto garantisce un'installazione ottimale ed un buon funzionamento del robot. In presenza di pendenze o terreni scivolosi aumentare la distanza di almeno 30 cm. / 11,81 ".



IT

Se all'interno dell'area di lavoro sono presenti ostacoli che resistano agli urti, ad esempio alberi, cespugli o pali che non presentino angoli vivi, non occorre delimitarli. Il robot urta l'ostacolo e cambia direzione. Se si preferisce che il robot non urti contro gli ostacoli e per il suo funzionamento sicuro e silenzioso, è consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi. Gli ostacoli leggermente inclinati come vasi dei fiori, pietre o alberi con radici sporgenti devono essere delimitati al fine di evitare eventuali danneggiamenti alla lama di taglio e agli ostacoli stessi.

Per delimitare l'ostacolo, partendo dal punto del perimetro esterno più vicino all'oggetto da delimitare, sistemare il filo perimetrale fino all'ostacolo, aggirarlo, rispettando le regolari distanze descritte nei punti precedenti, e riportare il cavo lungo il percorso precedente. Sistemare il filo di andata e ritorno sovrapposto sotto lo stesso chiodo, in questo caso il robot oltrepasserà il filo perimetrale.

Per il corretto funzionamento del robot la lunghezza minima del filo perimetrale sovrapposto deve essere di 70 cm (27,56") per permettere al robot di muoversi regolarmente.



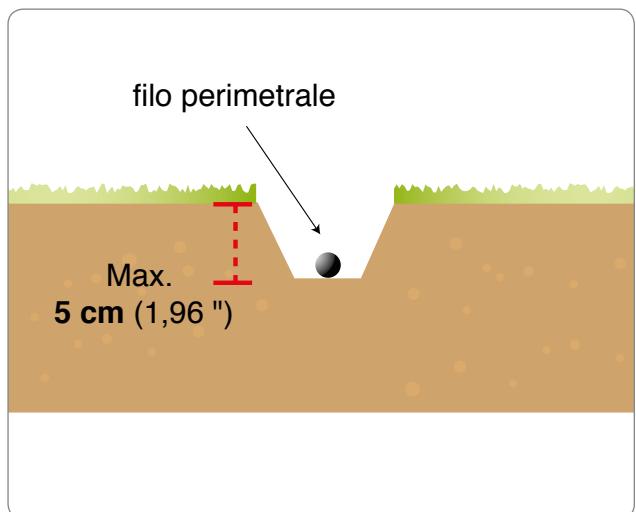
INSTALLAZIONE FILO PERIMETRALE

Il filo perimetrale può essere interrato o posato sul terreno. Nel caso in cui si disponga di un macchinario per la posa del filo è preferibile interrarlo in quanto garantisce una maggior protezione del filo stesso. Altrimenti è necessario posare il filo sul terreno con gli appositi chiodi come descritto in seguito.



Importante

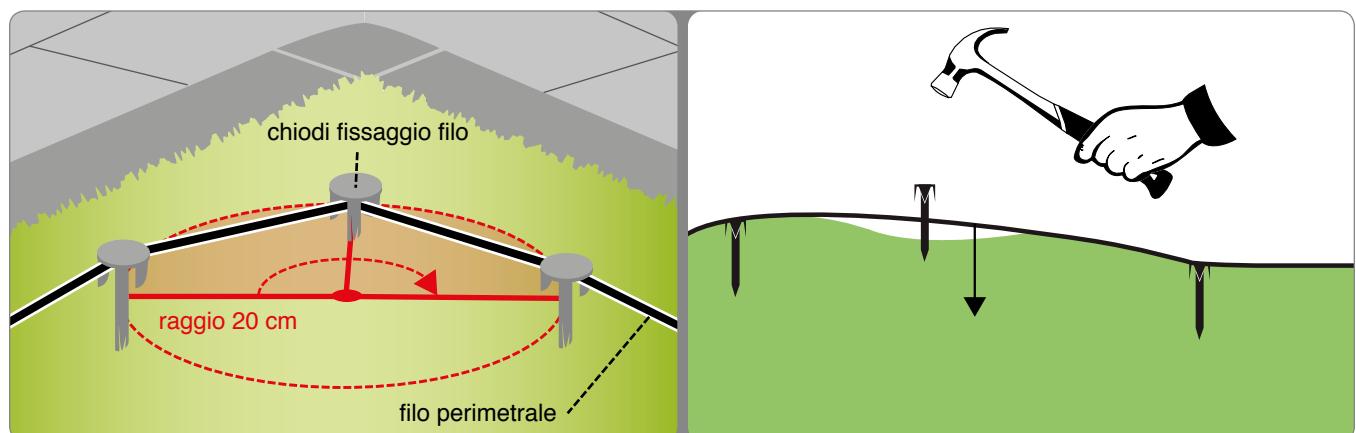
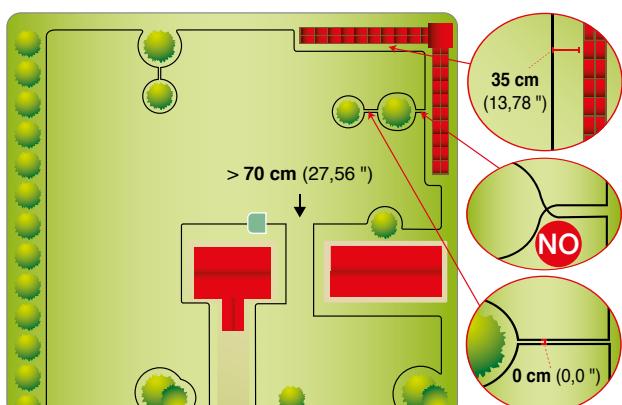
Iniziare la posa del filo perimetrale dalla zona di installazione della stazione di ricarica e lasciarne un paio di metri in abbondanza per poi tagliarlo a misura nella fase finale di allacciamento al gruppo.



Filo posato sul terreno

Tagliare l'erba molto bassa con un tagliabordi o un decespugliatore lungo tutto il percorso in cui verrà posato il cavo. Sarà così più facile sistemare il cavo a contatto con il terreno ed evitare che il rasaerba tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.

1. Posizionare il filo, in senso orario, lungo tutto il percorso e fissarlo con gli appositi chiodi distanziati di circa 100 cm (39,37"). Il filo deve essere a contatto con il terreno per evitare che venga danneggiato dal rasaerba prima che l'erba lo ricopra.
 - In fase di posa del filo perimetrale, rispettare il senso di rotazione attorno alle aiuole che dovrà essere antiorario.
 - Nei tratti non rettilinei, fissare il filo in modo che non si attorcigli ma che assuma una curvatura regolare (raggio 20 cm).



Filo interrato

1. Scavare un solco nel terreno in modo regolare (circa 2÷3 cm (0.7874÷ 1.1811 ")).
2. Posizionare il filo, in senso orario, lungo tutto il percorso alla profondità di qualche centimetro. Non interrare il filo oltre 5 cm per non ridurre la qualità e l'intensità del segnale captato dal robot.
3. Durante la posa del filo, se necessario, bloccarlo in alcuni punti con gli appositi chiodi per mantenerlo in posizione durante la fase di copertura con il terreno.
4. Ricoprire tutto il filo con il terreno e fare in modo che rimanga teso nel terreno.

Giunzione filo perimetrale.

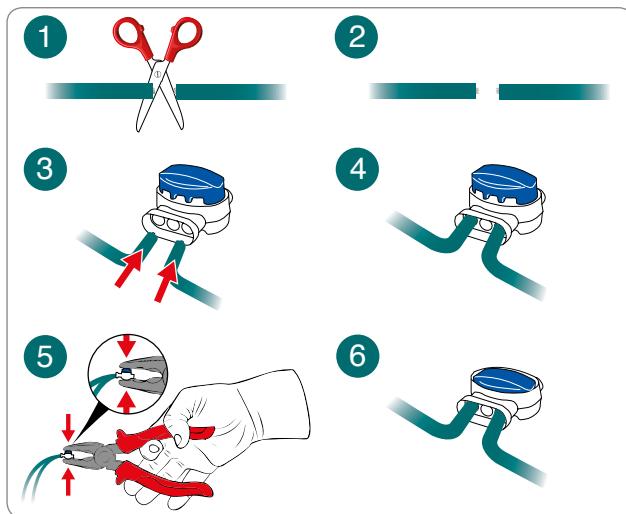
Utilizzare un giunto originale qualora sia necessario altro filo perimetrale per terminare l'installazione.

Inserire ogni estremità del cavo nel giunto, verificare che i cavi siano inseriti completamente in modo che le estremità siano visibili sull'altro lato. Premere a fondo il pulsante sul lato superiore utilizzando un paio di pinze.



Importante

- Utilizzare solo giunti originali perché garantiscono un collegamento elettrico sicuro e stagno.
- Non usare nastro isolante o giunzioni di altro tipo che non garantiscono un corretto isolamento (capicorda, morsetti, ecc.), l'umidità del terreno provoca, dopo un certo tempo, l'ossidazione e l'interruzione del cavo perimetrale.



IT

INSTALLAZIONE STAZIONE DI RICARICA E ALIMENTATORE



Cautela - Avvertenza

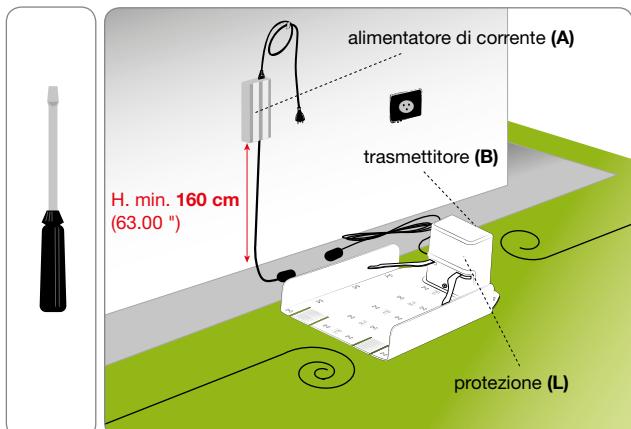
Prima di eseguire qualsiasi intervento disattivare l'alimentazione elettrica generale.

Posizionare l'alimentatore in una zona non accessibile ai bambini. Ad esempio ad un'altezza maggiore di 160 cm. (63.00").

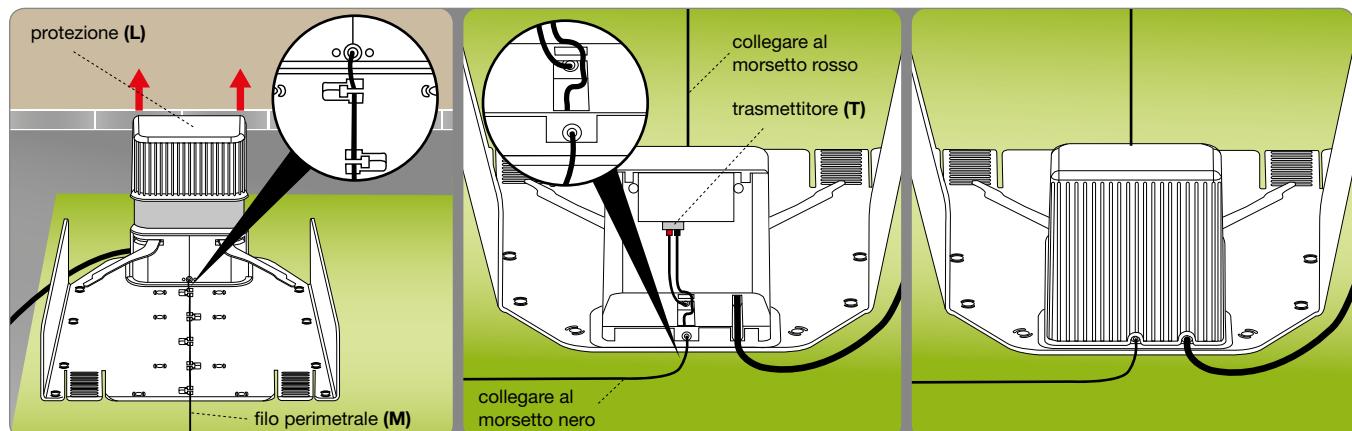
Il cavo che conduce alla stazione di ricarica non può essere accorciato o allungato, il cavo in eccesso deve essere avvolto a forma di 8 come mostrato in figura.

Il filo perimetrale utilizzato per l'installazione non può essere inferiore a 50m, contattare il centro di assistenza più vicino.

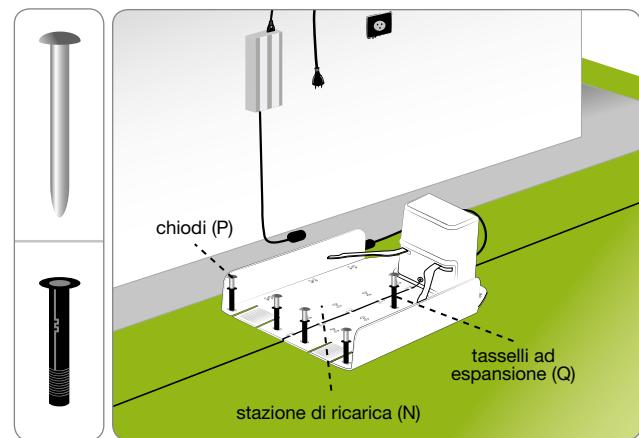
1. Smontare la protezione (L).
2. Posizionare la stazione di ricarica nella zona predefinita.
3. Inserire e fissare il filo perimetrale (M) lungo la guida nella stazione di ricarica. Tagliare il filo perimetrale in eccesso a circa 5cm sopra i connettori.
4. Collegare il filo di ingresso in base al morsetto rosso del trasmettitore (T). Collegare il filo di uscita dalla base al morsetto nero.



I morsetti sono da utilizzarsi esclusivamente per collegare il filo perimetrale originale.

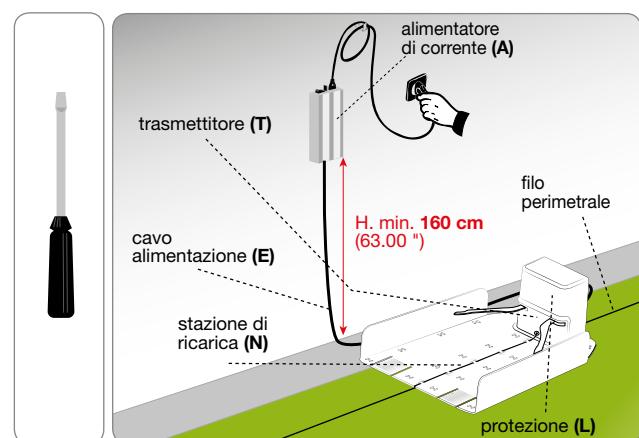


5. Fissare la stazione di ricarica (N) al terreno con i chiodi (P). Se necessario, fissare la stazione di ricarica con i tasselli ad espansione (Q).



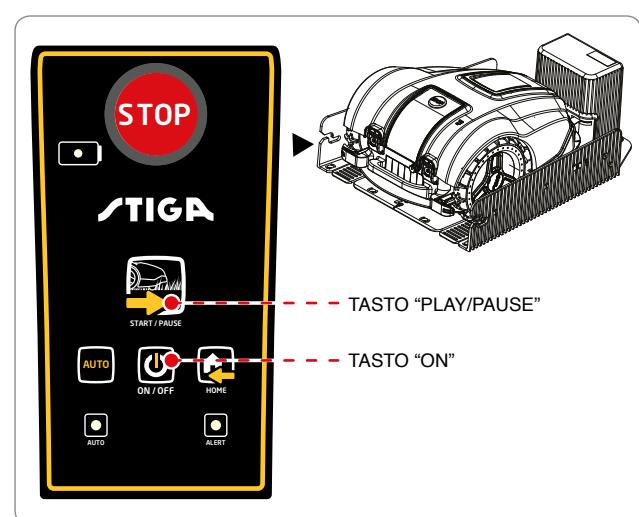
IT

6. Installare l'alimentatore (A).
7. Collegare il cavo di alimentazione (E) della stazione di ricarica (N) all'alimentatore (A).
8. Collegare la spina dell'alimentatore (A) alla presa elettrica.
9. Se il led del trasmettitore lampeggia, il collegamento è corretto. In caso contrario, è necessario identificare l'anomalia (vedi "Ricerca guasti").
10. Montare la protezione (L).



RICARICA BATTERIE AL PRIMO USO

1. Inserire il robot all'interno della stazione di ricarica.
2. Premere il tasto "ON / OFF" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
3. Il led batteria diventa arancione fisso per alcuni secondi al riconoscimento della stazione di ricarica.
4. Verificare che il led 'AUTO' sia spento, eventualmente premere il tasto "AUTO" per spegnere il led.
5. Al termine della ricarica è possibile utilizzare o programmare il robot per la messa in esercizio (vedi "Modalità di programmazione").



Importante

Le batterie, alla prima ricarica, devono rimanere collegate almeno 4 ore.

**Importante**

L'utilizzatore deve effettuare le regolazioni secondo le procedure descritte nel manuale. Non effettuare alcun tipo di regolazione non espressamente indicata nel manuale. Eventuali regolazioni straordinarie, non espressamente indicate nel manuale, devono essere effettuate solo dal personale dei Centri di Assistenza Autorizzati del Costruttore.

IT

REGOLAZIONE ALTEZZA TAGLIO

Prima di impostare l'altezza di taglio della lama, assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

**Importante**

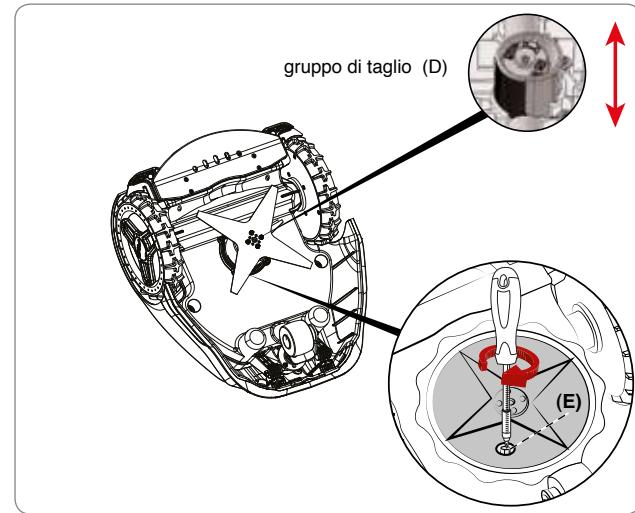
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

1. Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.
2. Ruotare con l'apposita chiave la staffa (E) in senso orario.
3. Sollevare o abbassare il gruppo taglio (D) per definire l'altezza di taglio voluta. Il valore è rilevabile attraverso la scala graduata posizionata sulla chiave in dotazione.

**Importante**

Non utilizzare il robot per rasare erba con un'altezza superiore a 1 cm (0,40") rispetto alla lama di taglio. Ridurre l'altezza di taglio in modo graduale. Si consiglia di ridurre l'altezza meno di 1 cm (0,40") ogni 1÷2 giorni fino a raggiungere l'altezza ideale.

4. Al completamento della regolazione, ruotare in senso antiorario la staffa (E).
5. Capovolgere il robot in posizione di esercizio.



OBBLIGHI PER L'USO



Importante

- Prima del primo impiego del robot leggete attentamente il manuale e assicuratevi di averlo compreso completamente, in particolare di aver capito tutte le informazioni che riguardano la sicurezza.
- Attuare solo gli usi previsti dal costruttore e non manomettere alcun dispositivo per ottenere prestazioni diverse da quelle operative.
- Evitare di utilizzare il robot e le sue unità periferiche in condizioni meteorologiche avverse, in particolare quando vi è il rischio di fulmini.

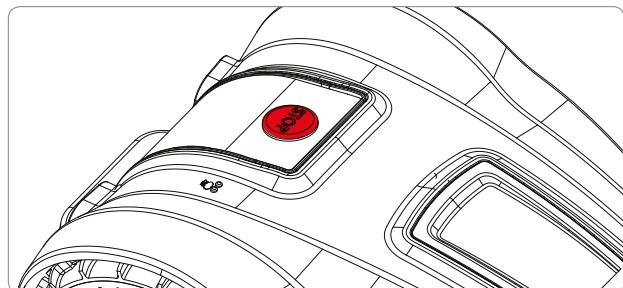
DESCRIZIONE PANNELLO COMANDI E PANORAMICA DEI MENU

L'illustrazione raffigura la posizione e la funzione dei comandi a bordo macchina.



STOP.

Premere per arrestare il rasaerba in sicurezza. Utilizzare in caso di pericolo immediato e per eseguire le operazioni di manutenzione del robot.



Premere per accendere o spegnere il robot.



Attiva o disattiva il funzionamento in automatico.

Con il funzionamento in automatico il robot è programmato per lavorare secondo la programmazione descritta nelle pagine successive.



Spento: Funzionamento in manuale.

Acceso fisso: Funzionamento in automatico.



Livello di carica della batteria.



Errore di funzionamento. Consultare il capitolo "RICERCA GUASTI".



Robot in stazione di ricarica (Led AUTO spento)



Premere per avviare un ciclo di lavoro manuale. Se la batteria è sufficientemente carica ed il led AUTO è spento il robot inizia un ciclo di lavoro. Terminato il ciclo di lavoro ritorna alla stazione di ricarica.

Robot nel giardino



Con il robot in movimento permette di sospendere l'operazione di taglio, il robot entra in stand-by.

Con il robot in Stand-by permette di riprendere l'operazione di taglio.



Rientra alla stazione di ricarica e riprende il funzionamento automatico o manuale secondo lo stato del led "AUTO".

MESSA IN SERVIZIO

La procedura di messa in servizio va effettuato alla prima accensione e dopo un periodo prolungato di inattività.

- Verificare che il manto erboso del prato da rasare abbia un'altezza compatibile con il corretto funzionamento del robot (vedi caratteristiche tecniche).
- Regolare l'altezza di taglio desiderata (vedi regolazione altezza taglio).
- Verificare che l'area di lavoro sia stata correttamente delimitata e non presenti intralci al regolare funzionamento del robot come indicato nella sezione "Preparazione e delimitazione aree di lavoro" e seguenti.
- Verificare che nel giardino non ci siano grosse pozzanghere in seguito a piogge pesanti.
- Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.
- Premere il tasto di accensione "ON/OFF" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
- Il led batteria diventa arancione fisso per alcuni secondi al riconoscimento della stazione di ricarica.
- Il robot è pronto all'utilizzo. Premere il tasto "AUTO" per impostare il funzionamento in automatico o in manuale del robot.

IT

Funzionamento del robot in modalità manuale "led 'AUTO' spento"

- A batteria completamente carica premere il tasto START/PAUSE per avviare il ciclo di lavoro. Quando la capacità della batteria è esaurita il robot ritorna alla stazione di ricarica.
- Se il giardino non risulta completamente tagliato, attendere che la batteria sia completamente carica ed avviare un nuovo ciclo di lavoro.
- Per un miglior risultato si consiglia di utilizzare il robot almeno a giorni alterni.
- Per cambiare le impostazioni di default di alcune funzioni del robot è sufficiente scaricare l'applicazione gratuita per smartphone, vedi paragrafo "ACCESSO AL MENU' TRAMITE APP"

Funzionamento del robot in modalità automatica "led 'AUTO' acceso"

- Con la modalità automatica il robot è programmato per lavorare tutti i giorni della settimana dalle ore 12:00 fino alle 16:30 (GMT+1) per il modello Autoclip M3 e dalle ore 10:00 fino alle 19:00 (GMT+1) per il modello Autoclip M5.
- Il numero dei ciclo di lavoro è gestito automaticamente dal robot in base alla capacità della batteria. In automatico il robot uscirà dalla stazione di ricarica per eseguire il ciclo di lavoro, tornerà a ricaricarsi per poi lavorare nuovamente se è necessario.
- Per cambiare le impostazioni di default dell'orario di lavoro e di altre funzioni è sufficiente scaricare l'applicazione gratuita per smartphone, vedi paragrafo "ACCESSO AL MENU' TRAMITE APP"

ACCESSO AL MENU' TRAMITE APP

Il robot dispone di un dispositivo Bluetooth incorporato per programmarlo e controllarlo dallo smartphone.

Scaricare l'applicazione da Google Play o Apple Store con il vostro smartphone o tablet cercando "Stiga remote". Avviate l'applicazione e seguite la procedura guidata di abbinamento per connettersi al Robot.

Il codice PIN di primo accesso è impostato di fabbrica a "0000", modificate prima possibile il PIN per rendere il robot sicuro.

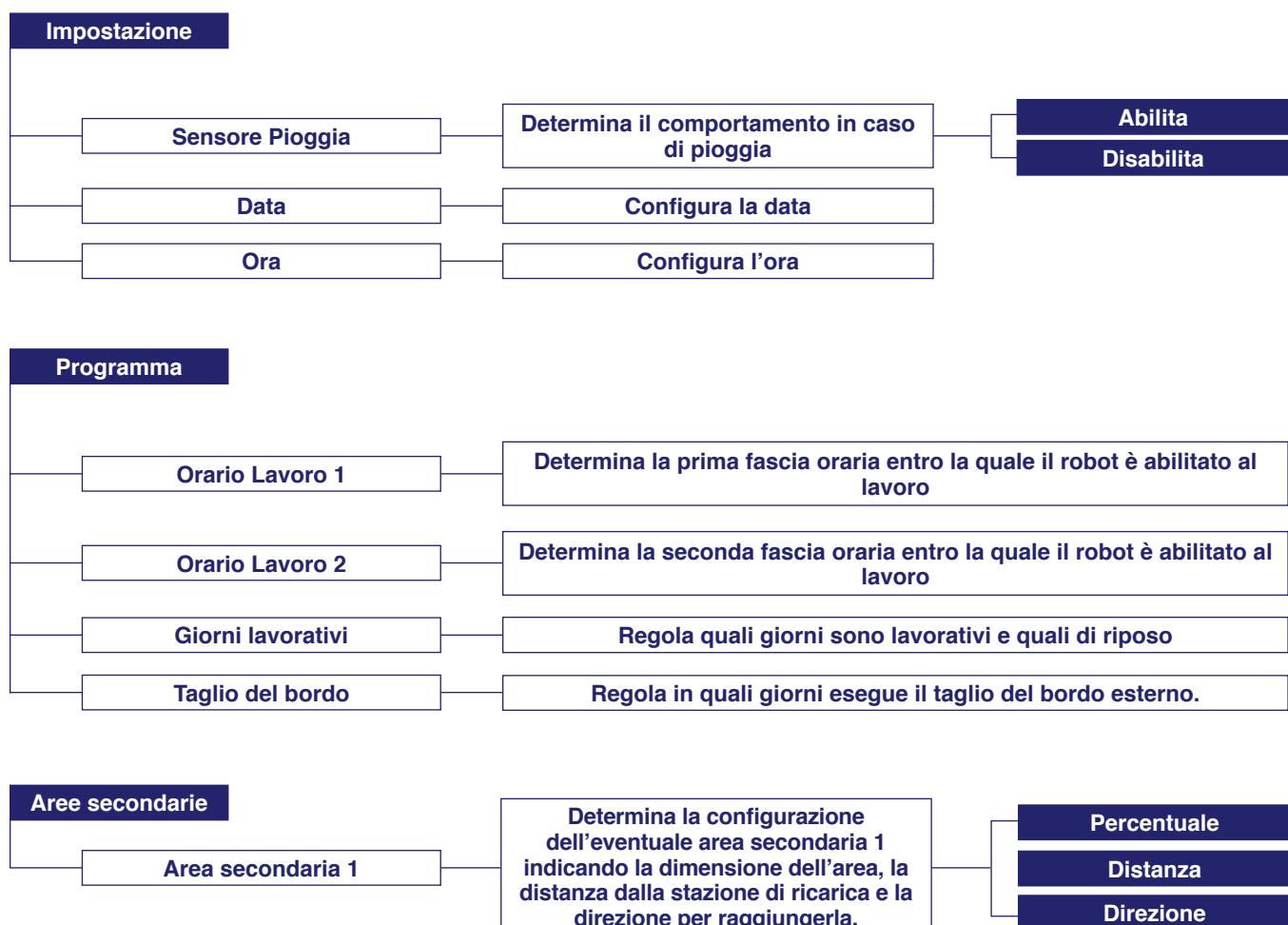
L'applicazione permette di :

- Modificare l'orario di lavoro standard automatico.
- Impostare il funzionamento del sensore pioggia.
- Impostare i punti di partenza per gestire in modo ottimale l'eventuale area secondaria.
- Modificare la password.
- Inviare il comando di Start / Pause / Home.
- Guidare il robot durante il taglio.
- Visualizzare lo stato, gli alert ed eventuali errori del robot.

IMPOSTAZIONE MENU UTENTE TRAMITE APPLICAZIONE MOBILE

Avviare l'applicazione dal vostro smartphone per accedere alla programmazione del robot tramite la funzione "Setup".

Segue il riepilogo introduttivo alle funzioni di programmazione disponibili; la spiegazione dettagliata di ciascuna funzione è rimandata alle pagine successive al diagramma di flusso. Le funzioni contrassegnate da (*) sono disponibili solo su alcuni modelli. Vedi la tabella dei "Dati Tecnici".



IMPOSTAZIONI - MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE

SENSORE PIOGGIA: funzione per impostare il robot in caso di pioggia.

- **Abilita:** in caso di pioggia il robot ritorna alla stazione e vi rimane in modalità "ricarica". Terminato il ciclo di ricarica il robot riparte e riprende a rasare solo se ha smesso di piovere.
- **Disabilita:** in caso di pioggia il robot continua a rasare.

DATA: funzione per impostare la data.

ORA: funzione per impostare l'ora.

ORARI DI LAVORO – MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE



Importante

Per sfruttare al meglio le potenzialità si consiglia di programmare il robot per lavorare tutti i giorni.

ORARIO LAVORO 1: funzione per impostare la prima fascia oraria di esercizio del robot durante la giornata. Il cursore si posiziona automaticamente nella zona sotto alla prima fascia oraria (esempio dalle 10:00 alle 13:00). Impostare l'orario di inizio lavoro e di fine lavoro.

Impostando l'orario a “00:00 – 00:00” equivale a non far lavorare il robot durante l'orario di lavoro 1. Nel caso in cui l'orario inserito sia errato come ad esempio se l'orario si sovrappone all'orario di lavoro 2 o se l'ora di inizio è successiva all'ora di fine, il robot emette un suono e resetta il valore impostato.

ORARIO LAVORO 2: funzione per impostare la seconda fascia oraria di esercizio del robot durante la giornata.



Importante

Nel caso sia necessario impostare le aree secondarie è preferibile utilizzare nella programmazione entrambi gli orari di lavoro per aumentare la frequenza di rasatura delle zone.

L'impostazione dell'orario di lavoro del robot è fondamentale per il buon funzionamento del prodotto. Molti parametri influenzano la configurazione dell'orario di lavoro come ad esempio il numero di aree secondarie, il numero e la potenza di batterie del robot, la complessità del prato, il tipo di erba etc. etc. In linea generale è necessario aumentare leggermente le ore di lavoro nel caso di giardini con aree secondarie, giardini con molti ostacoli e nel caso di aree complesse. Segue una tabella indicativa da poter utilizzare per una prima configurazione. NB. Impostare i giorni della settimana tutti ad “1”-“Giorni Operativi”.

Modello	m ² (ft ²)	Orario 1	Orario 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

GIORNI LAVORATIVI: permette di attivare i giorni lavorativi della settimana.



Importante

Per sfruttare al meglio le potenzialità si consiglia di programmare il robot per lavorare tutti i giorni.

TAGLIO DEL BORDO: Permette di attivare il taglio del bordo. È consigliato di lasciare impostata la frequenza di default.

IT

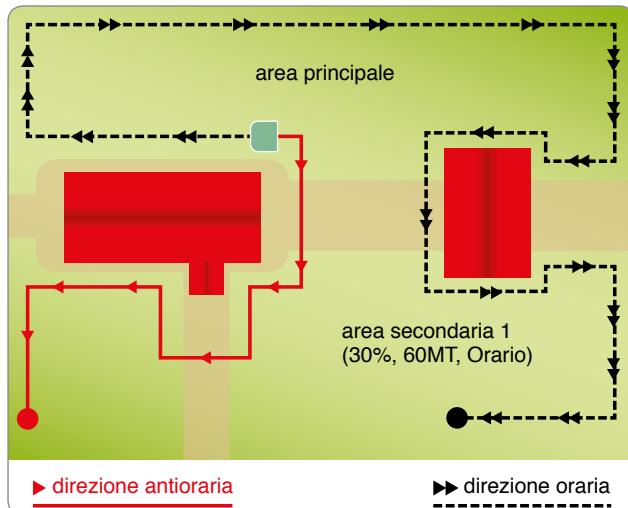
AREE SECONDARIE - MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE

Se l'area da rasare prevede delle aree secondarie in base alla definizione data nel capitolo **“Preparazione e Delimitazione Area di Lavoro”** è necessario procedere alla programmazione delle aree secondarie per indicare al robot come raggiungere l'area secondaria e con quale frequenza.

AREA SECONDARIA: funzione per definire la rasatura automatica di un'area secondaria.

- **Percentuale:** permette di impostare la dimensione dell'area secondaria da rasare rispetto a tutta la superficie del prato. Segue una tabella da prendere come riferimento per la configurazione.

- 10% indica una zona molto piccola;
- 30% indica una zona circa 1/3 di tutto il giardino;
- 50% indica una zona circa la metà di tutto il giardino;
- 80% indica una zona secondaria più grande dell'area primaria;
- 100%. il robot tutte le volte che esce dalla base di ricarica, seguirà il filo perimetrale per rasare nell'area secondaria.



- **Distanza:** permette di impostare la distanza necessaria al robot per raggiungere l'interno dell'area secondaria seguendo il filo perimetrale. E' preferibile prendere come riferimento a metà area secondaria per avere la certezza che il robot inizi il suo lavoro all'interno di quella zona;
- **Direzione:** indica la direzione di marcia più breve per raggiungere l'area secondaria. La direzione può essere Oraria o Antioraria. Il robot uscito dalla base di ricarica seguirà il filo nella direzione indicata per raggiungere la zona secondaria;FORMATO DATA

ARRESTO IN SICUREZZA DEL ROBOT

Durante l'uso del robot può essere necessario arrestare il robot. In condizioni normali il robot si arresta con il tasto “OFF”. In caso di pericolo o per effettuare la manutenzione è necessario arrestarlo in condizioni di sicurezza per evitare il pericolo di avviamento imprevisto della lama. Premere il tasto “STOP” per arrestare il robot. Scollega la spina di alimentazione dalla presa elettrica.



Importante

L'arresto del robot in condizioni di sicurezza è necessario per poter effettuare interventi di manutenzione e riparazione (ad esempio: sostituzione lama, operazioni di pulizia, ecc.).

Per avviare il robot procedere nel modo indicato:

- posizionare il robot all'interno dell'area di taglio;
- Premere il tasto di accensione “ON/OFF” ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
- Premere il tasto START/PAUSE per avviare il ciclo di lavoro.



RIENTRO AUTOMATICO ALLA STAZIONE DI RICARICA

Il robot termina il ciclo di lavoro quando si verificano le condizioni elencate:

- **Fine orario di lavoro:** al completamento dell'orario di lavoro, il robot rientra automaticamente alla stazione di ricarica e ritornerà a funzionare secondo le modalità programmate (vedi "Modalità di programmazione");
- **Pioggia:** con la funzione attiva, in caso di pioggia, il robot rientra automaticamente alla stazione di ricarica e ritornerà a funzionare secondo le modalità programmate (vedi "Modalità di programmazione");
- **Batterie da ricaricare:** il robot rientra automaticamente alla stazione di ricarica;

INATTIVITÀ PROLUNGATA E RIMESSA IN SERVIZIO

IT

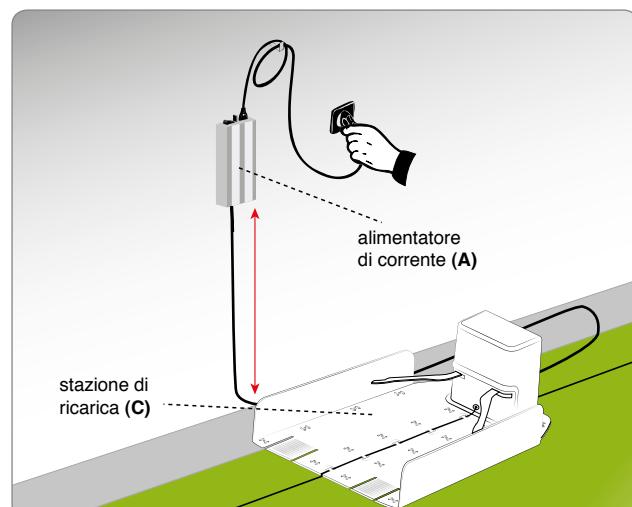
In caso di inattività prolungata del robot e prima della stagione di taglio, è necessario effettuare una serie di operazioni per garantire il corretto funzionamento al momento del suo riutilizzo.

1. Ricaricare completamente la batteria prima del rimessaggio invernale. Effettuare la ricarica della batteria almeno ogni 5 mesi.
2. Effettuare tramite un rivenditore autorizzato l'intervento di manutenzione programmata. Tale accorgimento è fondamentale per mantenere in buone condizioni il robot. Di solito l'assistenza include le seguenti operazioni:
 - pulizia totale del telaio del robot, della lama di taglio e di tutte le altre parti mobili;
 - pulizia interna del robot;
 - verifica del funzionamento del robot;
 - controllo e, se necessario, sostituzione dei componenti usurati quali, ad esempio, la lama di taglio, le spazzole (solo nei modelli di robot dotati di motori con spazzole);
 - verifica della capacità della batteria;
 - all'occorrenza il rivenditore può anche caricare il nuovo software.
3. Pulire accuratamente il robot e la stazione di ricarica (vedi "Pulizia robot").
4. Controllare eventuali componenti usurati o danneggiati come ad esempio la lama di taglio e valutarne la sostituzione.
5. Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10-20 °C e non facilmente raggiungibile da estranei (bambini, animali, altri corpi estranei, ecc.). Conservare il robot ad una temperatura inferiore ai 20°C al fine di limitare l'autoscarica delle batterie.
6. Scollegare la spina di alimentazione (A) dalla presa elettrica.
7. Coprire la stazione di ricarica (C) per evitare che entri materiale al suo interno (foglie, carta, ecc.) e per preservare le piastra di contatto.

Rimessa in servizio

Prima di rimettere in servizio il robot dopo una lunga inattività, procedere nel modo indicato.

1. Collegare la spina di alimentazione (A) alla presa elettrica.
2. Riattivare l'alimentazione elettrica generale.
3. Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.
4. Premere il tasto "ON / OFF" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
5. Il led batteria diventa arancione fisso per alcuni secondi al riconoscimento della stazione di ricarica.
6. A questo punto il robot è predisposto all'uso (vedi "Modalità di programmazione").

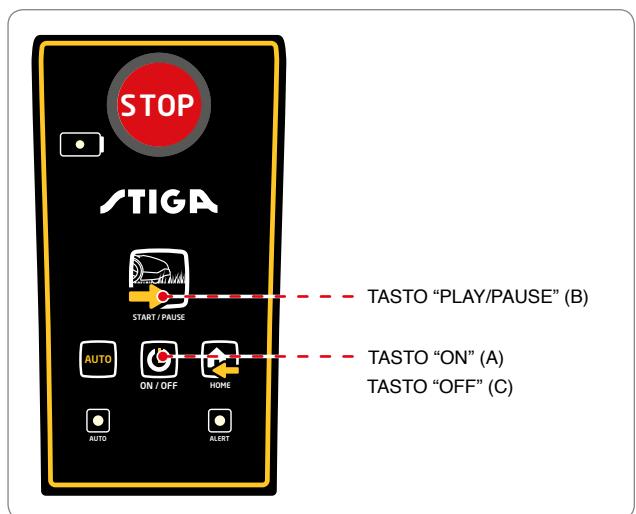




Pericolo - Attenzione

È vietato ricaricare il robot in ambienti esplosivi o infiammabili.

1. Alimentare elettricamente la base di ricarica e accertarsi che le piastre siano pulite.
2. Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.
3. Premere il tasto "ON / OFF" ed attendere alcuni secondi che il robot si accenda completamente.
4. Il led batteria diventa arancione fisso per alcuni secondi al riconoscimento della stazione di ricarica.
5. Verificare che il led 'AUTO' sia spento, eventualmente premere il tasto "AUTO" per spegnere il led.
6. Al completamento della ricarica (circa 6 ore) premere il tasto "OFF" (C).
7. Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10 - 20 °C e non facilmente raggiungibile da bambini, animali, altri corpi estranei, ecc.



CONSIGLI PER L'USO

Di seguito sono riportate alcune indicazioni a cui attenersi durante l'uso del robot:

- anche dopo essersi documentati opportunamente, al primo uso simulare alcune manovre di prova per individuare i comandi e le funzioni principali;
- controllare il serraggio delle viti di fissaggio degli organi principali;
- effettuare frequentemente la rasatura del prato per evitare la crescita eccessiva dell'erba;
- non utilizzare il robot per rasare erba con un'altezza superiore a 1 cm (0,40") rispetto alla lama di taglio. In caso di erba alta, alzare la lama di taglio per poi abbassarla gradualmente nei giorni successivi;
- se il prato è allestito con un impianto di irrigazione automatica, programmare il robot in modo tale che rientri nella stazione di ricarica almeno 1 ora prima dell'inizio dell'irrigazione;
- verificare la pendenza del terreno e assicurarsi che non superi i valori massimi consentiti in modo che l'uso del robot non provochi pericoli;
- consigliamo di programmare il robot in modo che non lavori più del necessario, valutando anche la differente crescita dell'erba nelle diverse stagioni, in modo da non sottoporlo ad inutile usura e diminuzione della durata delle batterie;
- durante il funzionamento del robot, per evitare rischi alla sicurezza, assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone (in particolare bambini, anziani o portatori di handicap) ed animali domestici. Per evitare tale rischio, si consiglia di programmare l'attività produttiva del robot in orari adeguati.

Il costruttore non garantisce la completa compatibilità fra il rasaerba robot e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.

MANUTENZIONE ORDINARIA

RACCOMANDAZIONI PER LA MANUTENZIONE



Importante

Durante le operazioni di manutenzione, usare le protezioni individuali indicate dal Costruttore, in modo particolare quando si interviene sulla lama. Prima di effettuare le operazioni di manutenzione, assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

TABELLA INTERVALLI DI MANUTENZIONE PROGRAMMATA

IT

Frequenza	Componente	Tipo di intervento	Riferimento
Ogni settimana	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama. Se la lama è piegata a causa di un urto oppure se molto usurata, sostituirla	Vedi "Pulizia robot" Vedi "Sostituzione lama"
	Pomelli ricarica batterie	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
	Piastre di contatto	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
	Sensore pioggia	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
Ogni mese	Robot	Effettuare la pulizia	Vedi "Pulizia robot"
Una volta l'anno o al termine della stagione di taglio	Robot	Eseguire il tagliando presso un centro di assistenza autorizzato	Vedi "Inattività prolungata e rimessa in servizio"

PULIZIA ROBOT

1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").



Cautela - Avvertenza

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

2. Pulire tutte le superfici esterne del robot con una spugna inumidita in acqua tiepida e sapone neutro e ben strizzata in modo da rimuovere l'eccesso di acqua prima dell'uso.



Cautela - Avvertenza

L'uso eccessivo di acqua può causare infiltrazioni danneggiando i componenti elettrici.

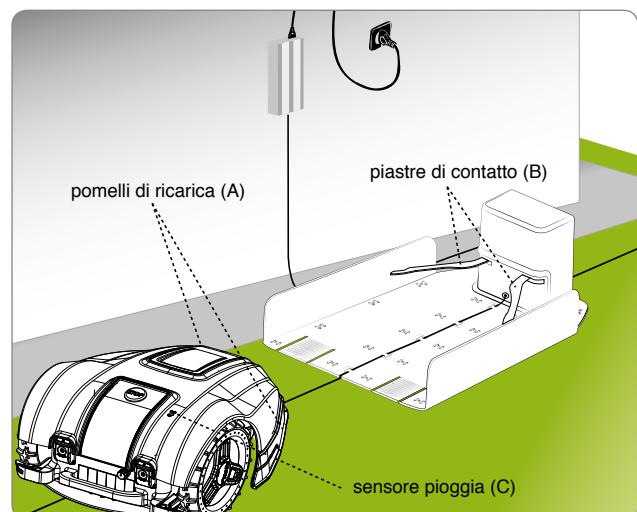
3. Non utilizzare solventi o benzina per non danneggiare le superfici vernicate e i componenti in plastica.
4. Non lavare le parti interne del robot e non utilizzare getti d'acqua in pressione per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici.



Cautela - Avvertenza

Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non immergere il robot, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.

5. Controllare la parte inferiore del robot (zona lama di taglio, ruote anteriori e posteriori), utilizzare una spazzola adeguata per rimuovere le incrostazioni e/o i residui che potrebbero ostacolare il buon funzionamento del robot.
6. Rimuovere eventuali residui di erba e fogliame dalla zone dell'impugnatura del robot.
7. Pulire i pomelli di ricarica batterie (A), le piastre di contatto (B) ed eliminare eventuali ossidazioni o residui dovuti ai contatti elettrici con un panno asciutto e, se necessario, con carta abrasiva di grana fine.
8. Pulire il sensore pioggia (C) ed eliminare residui di sporco o eventuali ossidazioni.
9. Pulire l'interno della stazione di ricarica dai residui accumulati.



GUASTI, CAUSE E RIMEDI

Le informazioni di seguito riportate hanno lo scopo di aiutare l'identificazione e correzione di eventuali anomalie e disfunzioni che potrebbero presentarsi in fase d'uso. Alcuni guasti possono essere risolti dall'utilizzatore; altri richiedono una precisa competenza tecnica o particolari capacità, e devono essere eseguiti esclusivamente da personale qualificato con esperienza riconosciuta e acquisita nel settore specifico di intervento.



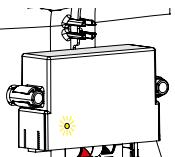
Cautela - Avvertenza

Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot") nel caso sia necessario ispezionare il robot per evitare il pericolo di avviamento imprevisto della lama.

IT

Inconveniente	Cause	Rimedi
Vibrazioni anomale Il robot è molto rumoroso	Lama di taglio danneggiata	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama")
	Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.)	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot"). Sgolfare la lama Cautela - Avvertenza Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani
	L'avvio del robot è avvenuto in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.)	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot"). Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot (vedi "Messa in servizio - Modalità automatica")
	Motore elettrico in avaria	Far riparare o sostituire il motore dal centro Assistenza autorizzato più vicino
	Erba troppo alta	Aumentare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio") Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba
Il robot non si posiziona correttamente all'interno della stazione di ricarica	Posizione errata del filo perimetrale o del cavo di alimentazione della stazione di ricarica	Verificare il collegamento della stazione di ricarica (vedi "Installazione stazione di ricarica e dell'alimentatore")
	Cedimento del terreno in prossimità della stazione di ricarica	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie piana e stabile (vedi "Pianificazione installazione impianto")
Il robot si comporta in modo anomalo intorno alle aiuole	Filo perimetrale posato erroneamente	Riposizionare il filo perimetrale correttamente (senso antiorario) (vedi "Installazione filo perimetrale")
Il robot lavora in orari sbagliati	Orologio impostato erroneamente	Reimpostare l'orologio del robot (vedi "Modalità di programmazione")
	Orario di lavoro impostato erroneamente	Reimpostare l'orario di lavoro (vedi "Modalità di programmazione")

Inconveniente	Cause	Rimedi
L'area di lavoro non viene rasata completamente	Ore di lavoro insufficienti	Prolungare l'orario di lavoro (vedi "Modalità di programmazione")
	Lama di taglio con incrostazioni e/o residui	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")  Cautela - Avvertenza Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani Pulire la lama di taglio
	Lama di taglio usurata	Sostituire la lama con un ricambio originale (vedi "Sostituzione lama")
	Area della zona di lavoro eccessiva rispetto alla capacità effettiva del robot	Adeguare l'area di lavoro (vedi "Dati tecnici")
	Le batterie stanno per esaurire il loro ciclo di vita	Sostituire le batterie con ricambi originali (vedi "Sostituzione batterie")
	La ricarica delle batterie non avviene in modo completo	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni dai punti di contatto delle batterie (vedi "Pulizia robot")
Area secondaria non completamente rasata	Programmazione errata	Programmare correttamente l'area secondaria (vedi "Modalità di programmazione")
Arancione lampeggiante lento	Lama di taglio danneggiata	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama").
	Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.)	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").  Cautela - Avvertenza Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani Sgolfare la lama.
	Erba troppo alta	Aumentare l'altezza di taglio (vedi Regolazione altezza taglio).
	Il robot risulta sollevato da terra	Verificare che il robot non sia bloccato o ostruito da qualche oggetto. Pulire ed eliminare eventuali residui di erba sotto la scocca che possano ostruire i sensori.
Arancione lampeggiante veloce	Il filo perimetrale non è correttamente collegato (rottura del cavo, mancanza del collegamento elettrico, ecc.)	Controllare la funzionalità dell'alimentazione elettrica, il corretto collegamento dell'alimentatore e quello della stazione di ricarica (vedi "Installazione stazione di ricarica e dell'alimentatore").
	Robot fuori perimetro in pendenza	Delimitare l'area con eccessiva pendenza (vedi "Pianificazione installazione impianto").
	Robot fuori perimetro	Verificare che il filo sia installato correttamente (profondità eccessiva, vicinanza ad oggetti metallici, distanza tra il filo che delimita due elementi inferiore a 70 cm, ecc.) (vedi "Pianificazione installazione impianto").
	Robot all'interno di una aiuola	Riposizionare il filo perimetrale correttamente (senso antiorario) (vedi "Installazione filo perimetrale").

Inconveniente	Cause	Rimedi
 Arancione acceso fisso	Errore irrecuperabile	Spengere e riaccendere il robot. Nel caso in cui il problema persista contattare il centro di assistenza autorizzato più vicino.
 Il led (C) non si accende	Manca la tensione di alimentazione	Verificare il corretto allacciamento alla presa di corrente dell'alimentatore
	Fusibile interrotto	Far sostituire il fusibile dal centro Assistenza autorizzato più vicino
Il led (C) del trasmettitore è acceso	Filo perimetrale interrotto	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot"). Scollegare la presa di corrente dell'alimentatore. Effettuare la giunzione del filo perimetrale

IT

SOSTITUZIONI COMPONENTI

RACCOMANDAZIONI PER LA SOSTITUZIONE PARTI



Importante

Eseguire le operazioni di sostituzione e riparazione secondo le indicazioni fornite dal costruttore, oppure rivolgersi al Servizio Assistenza, qualora tali interventi non siano indicati nel manuale.

SOSTITUZIONE BATTERIE



Importante

Sostituire le batterie presso un centro di assistenza autorizzato.

SOSTITUZIONE LAMA

1. Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").



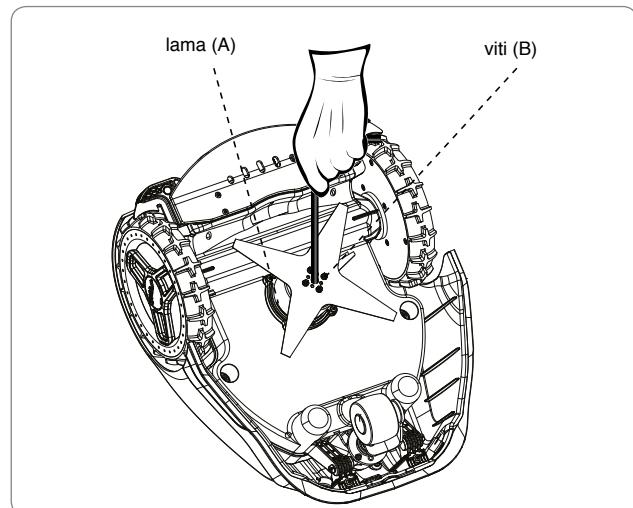
Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

Per la sostituzione, usare esclusivamente la lama originale adatta all'apparecchio.

MODELLO	Autoclip M3	Autoclip M5
Codice lama di taglio	122104113/0	122104111/0

2. Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.
3. Svitare le viti (B) per smontare la lama (A).
4. Inserire una nuova lama e serrare le viti.
5. Capovolgere il robot in posizione di esercizio.



DISMISSIONE ROBOT

- Questo prodotto, alla fine della sua vita utile, si classifica come RAEE (rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche) ed è pertanto vietato smalirlo sia come normale rifiuto domestico, sia come rifiuto urbano misto (indifferenziato), sia come rifiuto urbano separato (differenziato).
- L'utilizzatore, in fase di dismissione, deve accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali; in particolare deve obbligatoriamente separare i componenti elettrici ed elettronici e smaltirli in maniera differenziata negli appositi centri di raccolta autorizzati alla raccolta dei RAEE, oppure riconsegnare il prodotto ancora integro al venditore all'atto di un nuovo acquisto. Lo smaltimento abusivo dei RAEE è punito con sanzioni regolate dalle leggi vigenti nel territorio in cui viene accertata l'infrazione.
- La presenza di sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche ha un potenziale effetto nocivo sull'ambiente e sulla salute umana, pertanto l'utilizzatore riveste un ruolo fondamentale nel contribuire al riutilizzo, al riciclaggio e ad ogni altra forma di recupero dei RAEE.
- Tutti i componenti, che devono essere separati e smaltiti in modo specifico, sono contrassegnati da un apposito segnale.



IT



Pericolo - Attenzione

RAEE - I rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE) possono contenere sostanze pericolose con effetti potenzialmente nocivi sull'ambiente e sulla salute umana. E' obbligatorio effettuare lo smaltimento dei RAEE in modo corretto e solo presso i centri di raccolta preposti.

- Imballo - L'imballo del prodotto è fatto con materiali riciclabili e deve essere smaltito in modo sostenibile nei contenitori di raccolta preposti o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.
- Batterie - Le batterie vecchie o esauste contengono sostanze nocive per l'ambiente e per la salute umana e quindi il loro smaltimento non deve essere effettuato nei normali rifiuti domestici. L'utilizzatore è obbligato a smaltire le batterie in modo sostenibile nei contenitori di raccolta preposti o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ



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

Dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto:

robot rasaerba automatico alimentato a batteria, modello 8030M30, 8030M50, è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza, salute e tutela ambientale previsti dalle seguenti direttive dell'Unione europea:

direttiva macchine 2006/42/CE, **direttiva compatibilità elettromagnetica** 2014/30/UE, **direttiva Radio (RED)** 2014/53/UE, **direttiva RoHS** 2011/65/UE, **direttiva RAEE** 2012/19/UE, **direttiva emissione acustica ambientale** 2005/88/CE;

è conforme alle seguenti norme armonizzate:

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

EN 62233:2008 (**campi elettromagnetici**);

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

EN 61000-3-2:2015 e EN 61000-3-3:2014 (**emissione**);

EN 55014-2:2015 (**immunità**);

EN 50419:2006 (**RAEE – Marcatura delle apparecchiature**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Compatibilità Elettromagnetica**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Compatibilità Elettromagnetica**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Efficienza dello spettro radio**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

dichiara inoltre che, ai sensi della direttiva 2005/88/CE, il livello Lwa di potenza sonora su un campione significativo è 59 dB ± 2.0 dB (ponderato su curva A e riferito a 1 pW), che il livello Lwa di potenza sonora garantita è inferiore a 61 dB (ponderato su curva A e riferito a 1 pW) e che i fascicoli tecnici ai sensi delle direttive 2005/88/CE e 2006/42/CE sono costituiti presso la Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(Amministratore delegato)

INHOUDSOPGAVE

Algemene informatie.....	2
Doele van de handleiding.....	2
Identificatie fabrikant en toestel.....	3
Informatie in verband met de veiligheid.....	3
Veiligheidsnormen.....	3
Veiligheidsuitrustingen.....	4
Veiligheidssignalen.....	5
Technische informatie.....	6
Technische gegevens.....	6
Algemene beschrijving toestel.....	7
Hoofdorganen.....	8
Installatie.....	9
Verpakking en uitpakken.....	9
Planning installatie systeem.....	9
Definitie baan perimetrische draad.....	11
Voorbereiding en afgrenzing werkzones.....	12
Installatie perimetrische draad.....	16
Installatie herlaadstation en toevoreenheid.....	17
Batterijen opladen bij het eerste gebruik.....	18
Afstellingen.....	19
Aanbevelingen voor de afstellingen.....	19
Afstelling maaihoogte.....	19
Gebruik en werking.....	20
Verplichtingen voor het gebruik.....	20
Beschrijving van het bedieningspaneel en overzicht van de menu's.....	20
Inbedrijfstelling.....	21
Toegang tot het menu via de app.....	21
Instellingen van het gebruikersmenu via de mobiele app.....	22
Instellingen - programmeringswijze.....	22
Werkuren – programmeringswijze.....	23
Secundaire zones - programmeringswijze.....	24
Veilig stoppen van de robot.....	24
Automatische terugkeer naar het herlaadstation.....	25
Langdurige stilstand en weer-in-bedrijfstelling.....	25
Batterijen opladen voor lange stilstand.....	26
Suggesties voor het gebruik.....	26
Gewoon onderhoud.....	27
Aanbevelingen voor het onderhoud.....	27
Tabel intervallen voor geprogrammeerd onderhoud.....	27
Reiniging robot.....	28
Defecten opsporen.....	29
Defecten, oorzaken en oplossingen.....	29
Vervanging onderdelen.....	32
Suggestie voor de vervanging van onderdelen.....	32
Vervanging batterijen.....	32
Vervanging mes.....	32
De robot afdanken.....	33
Eg-verklaring van overeenstemming.....	34

De reproductie, geheel of gedeeltelijk, van dit document is verboden zonder schriftelijke toestemming van de constructeur. De constructeur zet zich in voor een constante verbetering van het product en behoudt zich het recht voor om dit document zonder waarschuwing te wijzigen, mits dit geen risico's voor de veiligheid inhoudt.

© 2008 - Auteur van de teksten, de tekeningen en de lay-out: Tipolito La Zecca. De teksten mogen volledig of gedeeltelijk gereproduceerd worden mits de auteur wordt aangeduid

DOEL VAN DE HANDLEIDING

- Deze handleiding, die een integrerend deel is, van het toestel werd door de Fabrikant opgesteld om de nodige informatie te verschaffen aan de personen die toestemming hebben om met dit product te werken in de loop van zijn voorziene levensduur.
- Naast de toepassing van een goede gebruikstechniek, moeten de bestemmingen deze informatie aandachtig lezen en strikt toepassen.
- Deze informatie wordt door de Fabrikant in zijn originele taal (Italiaans) verschaft en mag in andere talen vertaald worden om te voldoen aan de wettelijke en/of commerciële vereisten.
- Het lezen van deze informatie staat toe risico's voor de gezondheid en de veiligheid van personen en economische schade te voorkomen.
- Bewaar deze handleiding gedurende de hele levensduur van het toestel op een bekende en gemakkelijk toegankelijke plaats, om hem steeds ter beschikking te hebben wanneer raadpleging nodig is.
- Sommige informatie en afbeeldingen die in deze handleiding zijn aangegeven kunnen mogelijk niet perfect overeenstemmen met het product dat u bezit, maar dit compromitteert de functie er niet van.
- De Fabrikant behoudt zich het recht voor wijzigingen aan te brengen zonder voorafgaande verwittiging.
- Om de aandacht te trekken op enkele delen van de tekst die bijzonder belangrijk zijn, of om belangrijke wijzigingen aan te geven, heeft men enkele symbolen gebruikt, waarvan de betekenis hierna beschreven wordt.



Gevaar – Let op

Dit symbool wijst op ernstig gevaar dat, indien het verwaarloosd wordt, tot een ernstig risico kan leiden voor de gezondheid en de veiligheid van de personen.



Waarschuwing - Verwittiging

Dit symbool wijst erop dat men een geschikt gedrag moet aanhouden om de gezondheid en de veiligheid van de personen niet in gevaar te brengen en geen economische schade te veroorzaken.



Belangrijk

Dit symbool wijst op bijzonder belangrijke technische informatie die niet verwaarloosd mag worden.

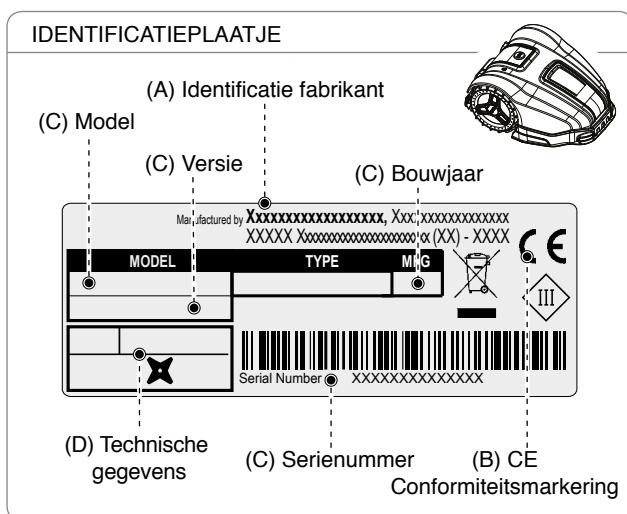
IDENTIFICATIE FABRIKANT EN TOESTEL

Het afgebeelde identificatieplaatje bevindt zich direct op het toestel. Hierop zijn de referenties en alle aanwijzingen aangegeven die nodig zijn voor een veilig gebruik.

Richt u tot het Assistentiecentrum van de Fabrikant of tot een van de geautoriseerde centra voor eender welke behoefte.

Gelieve bij iedere aanvraag voor technische service, de gegevens mee te delen die aangegeven zijn op het identificatieplaatje, het benaderende aantal werkuren en het type aangetroffen defect.

- A. Identificatie Fabrikant.
- B. CE-Conformiteitsmarkering.
- C. Model en Versie / serienummer / bouwjaar.
- D. Technische gegevens: Spanning, Stroom, Beschermingsgraad, Massa, Maabreedte



INFORMATIE IN VERBAND MET DE VEILIGHEID

De constructeur heeft speciale aandacht geschonken aan de aspecten die risico's kunnen veroorzaken voor de veiligheid en de gezondheid van de personen die met de apparatuur werken. Het doel van deze informatie is de gebruiker te sensibiliseren, zodat aandacht wordt geschonken om eender welk risico te voorkomen.



VEILIGHEIDSNORMEN



DIT PRODUCT IS VOORZIEN VAN EEN MES, EN IS GEEN SPEELGOED!

- Lees aandachtig de ganse handleiding door, en vooral de informatie over de veiligheid, en controleer dat alles is begrepen. Gebruik de apparatuur enkel voor het gebruik dat voorzien wordt door de fabrikant. Respecteer nauwgezet alle aanwijzingen voor de werking, het onderhoud en de herstellingen.
- Controleer gedurende de werking van de robot dat in de werkzone geen personen aanwezig zijn, en vooral geen kinderen, bejaarden, mindervaliden en huisdieren. Anders wordt aanbevolen om de werkzaamheden van de robot te programmeren tijdens de uren dat in die zone niemand aanwezig is. Bewaak het toestel als huisdieren, kinderen of andere personen in de buurt aanwezig zijn. Als een persoon of een dier zich binnen het traject van de robot bevindt, moet deze onmiddellijk gestopt worden.
- In werkgebieden die niet zijn afgebakend met een omheining die moeilijk kan overschreden worden, moet het apparaat gecontroleerd worden tijdens de werking.
- De waarschuwingsignalen moeten rond het werkgebied van de maaier voorzien worden, indien gebruikt in openbare zones. De signaleringen moeten de volgende tekst bevatten: **"Opgelet! Automatische maaier! Uit de buurt van de machine blijven! Toezicht houden op kinderen!"**
- Deze robot is niet bedoeld voor gebruik door kinderen en personen met beperkte lichamelijke, zintuiglijke of verstandelijke vermogens of met gebrek aan ervaring en/of kennis, tenzij onder toezicht van een persoon die verantwoordelijk is voor hun veiligheid of indien aanwijzingen werden gekregen over het gebruik van het toestel. Kinderen moeten bewaakt worden om te garanderen dat ze niet met het toestel spelen.
- Sta niet toe dat de robot wordt gebruikt door personen die de werking en het gedrag ervan niet kennen.
- De operatoren die het onderhoud en de herstelling uitvoeren, moeten volledig vertrouwd zijn met de specifieke kenmerken en de veiligheidsvoorschriften. Voordat de robot wordt gebruikt, moet de gebruiksaanwijzing doorgelezen worden en moeten de instructies begrepen worden.

- NL**
- Gebruik alleen originele onderdelen; het ontwerp van de robot mag niet veranderd worden, en de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen mogen niet geforceerd, omzeild, geëlimineerd of verwijderd worden. De fabrikant wijst elke aansprakelijkheid af als niet-originele onderdelen worden gebruikt. Het niet nakomen van deze verplichting kan ernstige risico's veroorzaken voor de veiligheid en de gezondheid van de personen.
 - Controleer of geen speelgoed, gereedschappen, takken, kleding of andere voorwerpen op het grasveld liggen die de messen kunnen beschadigen. Eventuele voorwerpen op het gras kunnen de robot beschadigen of blokkeren.
 - Ga niet op de robot zitten. Til de robot nooit op om hem te transporteren of het mes te inspecteren wanneer het toestel in werking is. Houd de handen en de voeten uit de buurt van het toestel wanneer het in werking is.
 - Gebruik de robot niet wanneer het irrigatiesysteem in werking is. In dit geval moet de programmering zodanig uitgevoerd worden dat de robot en het irrigatiesysteem niet gelijktijdig werken. Was de robot niet met hogedruk waterstralen, en dompel hem niet geheel of gedeeltelijk onder in water, omdat hij niet waterdicht is.
 - Schakel de stroomtoevoer uit en activeer de beveiliging voordat eender welke afstelling of onderhoudshandeling wordt uitgevoerd die kan worden uitgevoerd door de gebruiker. Gebruik de persoonlijke beschermingsmiddelen die worden voorzien door de fabrikant, en draag beschermende handschoenen wanneer het mes wordt gehanteerd.
 - De reiniging en de onderhoudshandelingen die mogen uitgevoerd worden door de gebruiker mogen niet worden uitgevoerd door kinderen zonder toezicht.
 - Gebruik de robot niet wanneer het mes is beschadigd. Het mes moet worden vervangen.
 - Gebruik de robot niet wanneer externe delen zijn beschadigd. In geval van mechanische schade moeten de relatieve onderdelen vervangen worden.
 - Gebruik de robot niet wanneer de stroomkabel van de transformator is beschadigd. Een beschadigde stroomkabel kan leiden tot contact met onder spanning staande delen. De kabel moet worden vervangen door de fabrikant of zijn assistentiedienst of een gelijkwaardig gekwalificeerde persoon, om eender welk risico te vermijden.
 - Als de stroomkabel wordt beschadigd gedurende het gebruik, moet op de toets "STOP" gedrukt worden om de robot te stoppen en moet de stekker uit het stopcontact gehaald worden.
 - Controleer visueel, aan regelmatige intervallen, dat het mes, de montageschroeven en het snijmechanisme niet versleten of beschadigd zijn. Zorg er voor dat alle moeren, bouten en schroeven zijn vastgedraaid zodat de goede werkcondities van de robot worden gegarandeerd.
 - In geval van abnormale trillingen van de robot gedurende het gebruik, moet op de toets "STOP" gedrukt worden om de robot te stoppen en moet de stekker uit het stopcontact gehaald worden.
 - Het is absoluut verboden om de robot te gebruiken en op te laden in explosieve en ontvlambare omgevingen.
 - Gebruik alleen de batterijlader en het stroomvoorzieningstoestel die worden geleverd door de leverancier. Oneigenlijk gebruik kan leiden tot elektrische schokken, oververhitting of lekken van corrosieve batterivloeistof. In geval van vloeistoflekken moet de batterij worden gereinigd met water/neutralisator; raadpleeg een arts in geval van contact met de ogen.

VEILIGHEIDSUITRUSTINGEN

1. Obstakelsensor

Wanneer de robot in botsing komt met een vast voorwerp met een hoogte van meer dan 10 cm (3.94 ") wordt de stootsensor ingeschakeld, de robot blokkeert de beweging in deze richting en gaat achteruit om de hindernis te vermijden.

2. Hellingmeter

Indien de robot werkt op een vlak dat sterker helt dan aangegeven is in de technische specificaties, of indien hij omgekanteld wordt, zet de robot het snijmes stil.

3. Schakelaar voor noodstop

Deze bevindt zich op het bovenste deel van de robot met de tekst "STOP" en is groter dan de andere commando's op het toetsenbord. Door op deze toets te drukken tijdens de werking, zal de grasmairobot onmiddellijk stoppen en het mes zal geblokkeerd worden.

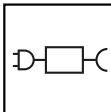
4. Bescherming tegen overbelasting

Elke motor (mes en wielen) wordt tijdens de werking voortdurend gemonitoreerd voor alle situaties die tot oververhitting kunnen leiden. Indien er zich een overbelasting voordoet in de motor van de wielen, doet de robot enkele pogingen om in de tegenovergestelde richting te gaan. Als de overbelasting blijft, stopt de robot en wordt het defect gesignaleerd. Als de overbelasting zich in de motor van het snijmes voordoet, zijn er twee mogelijke reacties. Als de parameters binnen de eerste range liggen, zal de robot enkele manoeuvres uitvoeren om het snijmes vrij te zetten. Als de overbelasting onder de beschermingrange is, stopt de robot en wordt het defect van de motor gesignaleerd.

5. Sensor signaal afwezig

Indien het signaal afwezig is, zal de robot onmiddellijk gestopt worden.

VEILIGHEIDSSIGNALEN

 	<p>Lees aandachtig de gebruiksaanwijzingen en zorg ervoor dat U de betekenis ervan begrepen hebt alvorens de machine te gebruiken.</p>	 	<p>Houd een geschikte veiligheidsafstand van de machine tijdens de werking.</p> <p>Tijdens de werking van de robot dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen (in het bijzonder kinderen, ouderen of mindervaliden) of huisdieren aanwezig zijn. Houd de kinderen, de huisdieren en de andere personen op veiligheidsafstand wanneer de machine in bedrijf is. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.</p>
 	<p>Raak het mes niet aan, steek geen handen en voeten onder het toestel wanneer dit in werking is. Wacht tot het mes en de draaiende delen volledig stilstaan alvorens ze te benaderen.</p>		<p>Let op! Reinig of was de machine niet met waterstralen.</p> <p>Tijdens de werking van de robot dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen (in het bijzonder kinderen, ouderen of mindervaliden) of huisdieren aanwezig zijn. Houd de kinderen, de huisdieren en de andere personen op veiligheidsafstand wanneer de machine in bedrijf is. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.</p>
 	<p>Klim niet op de machine.</p>	 	
 	<p>Schakel de veiligheidsinrichting aan alvorens aan de machine te werken of ze op te tillen.</p>		<p>Gebruik de robot enkel met de stroomvoorzieningstoestellen die zijn aangeduid in de "Technische Gegevens" in het hoofdstuk "Technische Informatie"</p>

NL

TECHNISCHE INFORMATIE

TECHNISCHE GEGEVENS

Beschrijving	Model		
	Autoclip M3	Autoclip M5	
	8030M30	8030M50	
Maximale aanbevolen oppervlakte die gemaaid kan worden			
Werkcapaciteit (-20%(*))	m² (sq ')	300 (3228 ')	500 (5380 ')
Kenmerken			
Afmetingen (B x H x D)	mm	537x415x252	
Gewicht robot incl. Accu	kg	9,5	
Maaihoogte (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Doorsnede mes	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Motoren		met borstels	
Snelheid snijmes	RPM	2400	
Bewegingssnelheid	Meter / Minuut	25 (82 ')	
Maximum overschrijdbare en aanbevolen helling (*)	%	45% toegestaan, in functie van de condities van het gazon en de geïnstalleerde accessoires. Maximum 35% bestuurd en aanbevolen. In geval van regelmatige grasvelden. 20% nabij de externe boord of de perimetrische draad.	
Omgevingstemperatuur werking	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) LAADSTATION: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERIJLADER: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Gemeten niveau geluidsdruck	dB(A)	57	
Beschermingsgraad tegen water	IP	ROBOT: IPx4 LAADSTATION: IPx4 BATTERIJLADER: IPx4	
Elektrische kenmerken			
Toevoereenheid (voor lithiumbatterij)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Ingang: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Klasse 2 Uitgang: 29.4 V ___; 2.0 A	
Type accu's en laadeenheden			
Herlaadbatterij Lithium-Ione (nominale spanning)		25.9V – 1x2.5 Ah	
Batterijlader		29.4 Vcc - 2.0 A	
Gemiddelde laadduur	hh:mm	1:15	
Gemiddelde bedrijfsduur na een volledige oplaadcyclus (*)	hh:mm	0:50	

(*) Op basis van de condities van het gras, het type van grasveld en de aard van het te maaien gebied.

Frequenties		
Zender voor geleider robot		Werkfrequentieband (Hz) 500 - 60000 Maximum vermogen met radiofrequentie (dBm) < 10
Bluetooth		Werkfrequentieband (MHz) 2402 - 2480 Maximum vermogen met radiofrequentie (dBm) < 14
Uitrusting / Accessoires / Functies		
Beheerde zones inclusief de hoofdzone		2
Regensor		standaard voorzien
Maximale lengte perimetrische draad (indicatief, berekend op de basis van een regelmatige perimeter)	m (')	800 (2624 ')

(*) Op basis van de condities van het gras, het type van grasveld en de aard van het te maaien gebied.

NL

ALGEMENE BESCHRIJVING TOESTEL

Het toestel is een robot ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen en gazons van woningen op elke dag en van de nacht te maaien. Het is klein, compact, stil en gemakkelijk vervoerbaar.

In functie van de verschillende kenmerken van de te maaien oppervlakte, kan de robot geprogrammeerd worden om op meerdere zones te werken: een hoofdzone en meerdere secundaire zones (in functie van de kenmerken van de verschillende modellen).

Tijdens de werking, maait de robot het gras van de zone binnen de perimetrische zone.

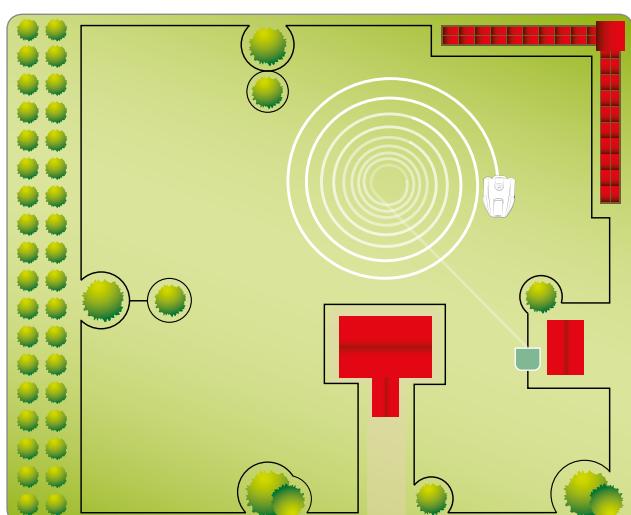
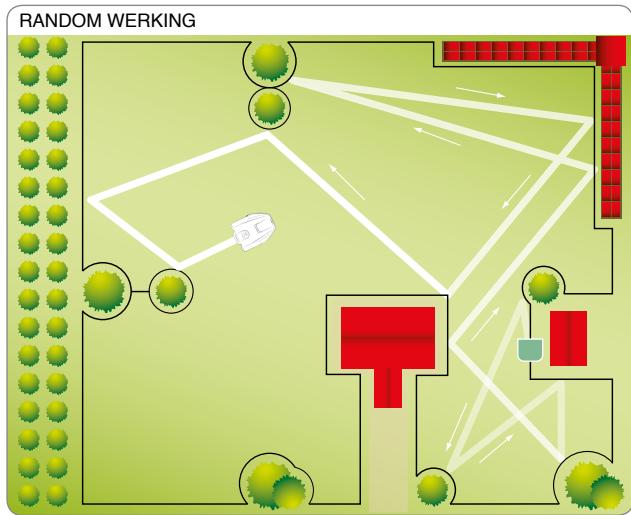
Wanneer de robot de perimetrische draad vindt of een hindernis tegenkomt, verandert hij zijn baan op willekeurige wijze en vertrekt hij weer in de nieuwe richting. De robot overschrijdt de omtrekdraad niet voor een afstand die groter is dan de helft van zijn lengte.

Op basis van het random werkprincipe, maait de robot het aangegeven grasveld automatisch en volledig (zie afbeelding).

De robot kan de aanwezigheid van hoger en/of dichter gras herkennen in een zone van de tuin en, indien nodig, automatisch de spiraalbeweging aanschakelen voor een perfecte afwerking van het maaien.

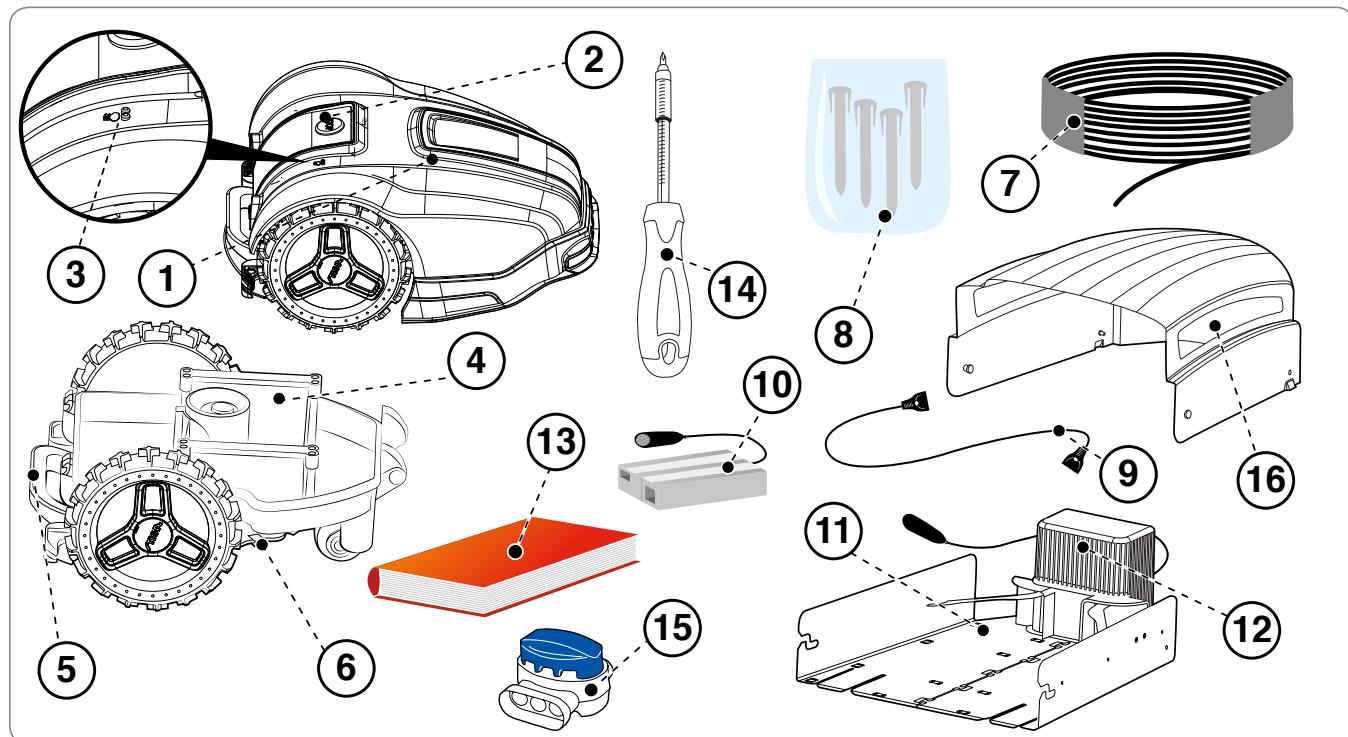
De oppervlakte van het gazon die de robot kan maaien, is afhankelijk van een reeks factoren:

- model van de robot en geïnstalleerde batterijen;
- kenmerken van de zone (onregelmatige perimeters, niet gelijkvormige oppervlakte, indeling van de zone, enz.);
- kenmerken van het gazon (type en hoogte van het gras, vochtigheid, enz.);
- condities van het mes (goed geslepen, zonder resten en incrustaties, enz.).



HOOFDORGANEN

MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Versie	A	A
① Robot	✓	✓
② Toetsenbord	✓	✓
③ Regensorse	✓	✓
④ Accu	✓	✓
⑤ Steel	✓	✓
⑥ Snijmes	✓	✓
⑦ Kluwen perimetrische draad	100	100
⑧ Spijkers	100	100
⑨ Toevoerkabel voor de toevoereenheid	✓	✓
⑩ Toevoereenheid	✓	✓
⑪ Laadstation	✓	✓
⑫ Zender	✓	✓
⑬ Handleiding	✓	✓
⑭ Sleutel om de maaihoogte af te stellen	✓	✓
⑮ Koppeling voor omtrekdraad	✓	✓
⑯ Cover laadstation	-	-



INSTALLATIE

VERPAKKING EN UITPAKKEN

Het toestel wordt degelijk verpakt geleverd. Bij het uitpakken, moet men uiterst voorzichtig te werk gaan en de integriteit van de onderdelen nagaan.



Waarschuwing - Verwittiging

Houd de plastic film en de plastic zakjes buiten bereik van pasgeboren kinderen en kleine kinderen, gevaar op verstikking!



Belangrijk

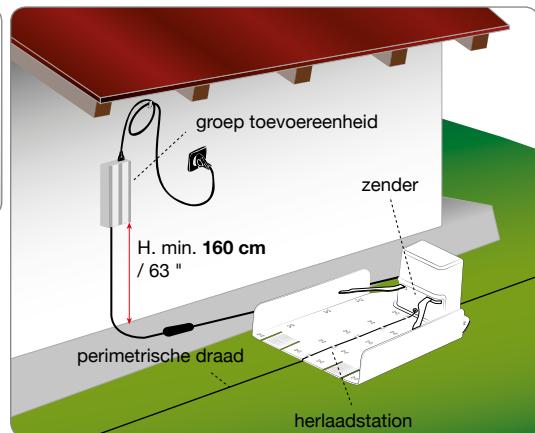
Bewaar het verpakkingsmateriaal voor toekomstig gebruik.

NL

PLANNING INSTALLATIE SYSTEEM

De installatie van de robot vereist geen moeilijke ingrepen, maar wel een minimale voorafgaande planning om de beste zone te bepalen voor de installatie van het herlaadstation, de toevoereenheid en om de baan van de perimetrische draad af te tekenen.

- Het herlaadstation moet aan de rand van het gazon geplaatst worden, bij voorkeur in de grootste zone en van waaruit de eventuele andere zones van het gazon bereikt kunnen worden. De zone waar het herlaadstation geïnstalleerd is, wordt hierna "Hoofdzone" genoemd.



Waarschuwing - Verwittiging

Plaats de tovooreenheid in een zone die niet toegankelijk is voor kinderen. Bijvoorbeeld op een hoogte van meer dan 160 cm. (63").



Waarschuwing - Verwittiging

Zorg ervoor dat de toegang tot de tovooreenheid enkel toegestaan is aan geautoriseerde personen.



Waarschuwing - Verwittiging

Om de elektrische verbinding te kunnen uitvoeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzeker u ervan dat de verbinding aan het tovoernet overeenstemt met de geldende wetten. Om in volledige veiligheid te kunnen werken, moet de elektrische installatie waaraan de tovooreenheid verbonden wordt, voorzien zijn van een correct werkzame aardingsinstallatie. Het geleverde circuit moet beschermd worden door een aardlekschakelaar met een activeringsstroom van maximum 30 mA.

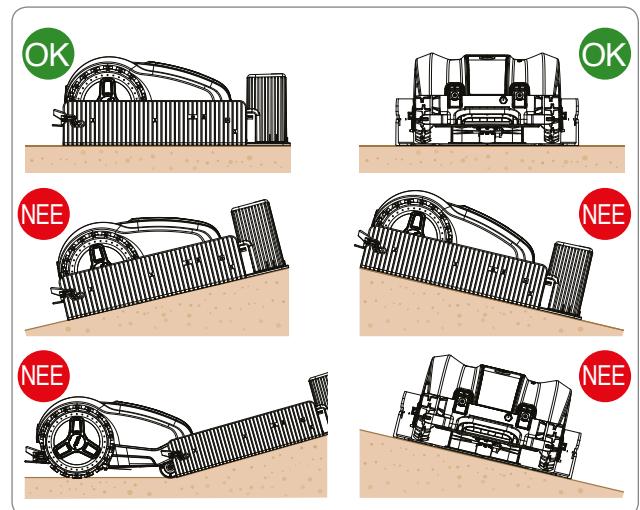


Belangrijk

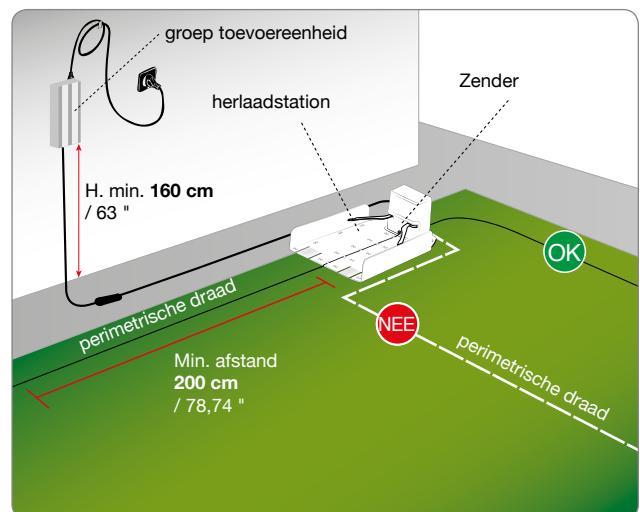
Men raadt aan de groep te plaatsen in een kast voor elektrische onderdelen (voor binnen of buiten), voorzien van een slot met sleutel en goed verlucht om een correcte luchtstroom te verzekeren.

- Na iedere werkcyclus, moet de robot gemakkelijk het herlaadstation kunnen vinden; dit herlaadstation is het vertrekpunt voor een nieuwe werkcyclus en om eventuele andere werkzones te bereiken, die hierna "Secundaire Zones" genoemd worden.
- Plaats het herlaadstation met inachtneming van de volgende regels:
 - vlakke zone;
 - compact en stabiel terrein, dat een goede drainage kan garanderen;
 - bij voorkeur in de zone van het gazon met de grootste afmetingen;
 - verzeker u ervan dat eventuele irrigatietoestellen hun waterstraal niet binnenin het herlaadstation richten;
 - de ingang van het herlaadstation moet geplaatst zijn zoals aangegeven op de afbeelding, zodat de robot het herlaadstation kan bereiken door de perimetrische draad met de klok mee te volgen;
 - voor de basis moet er een rechtlijnige baan van 200 cm (78,74") zijn;
 - eventuele metalen stangen of randen, die het grasperk afbakenen nabij de basis, kunnen interferenties van het signaal creëren. Positioneer de basis op een andere plaats in de tuin, of uit de buurt van de stang/rand. Contacteer de Assistentiedienst van de constructeur of een erkend centrum voor meer informatie.

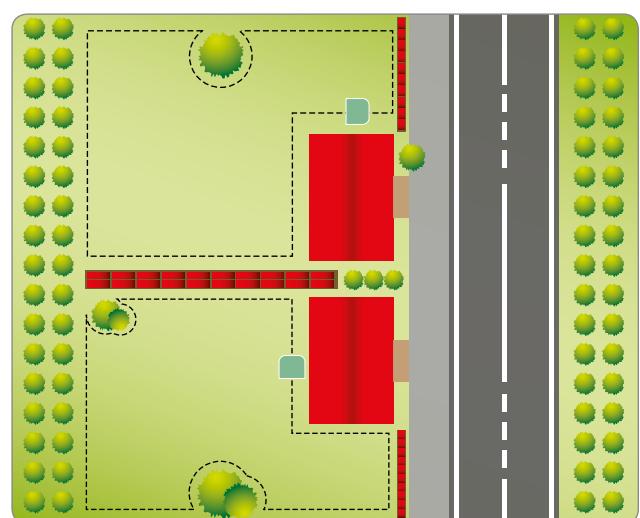
- Het herlaadstation moet goed aan de grond bevestigd zijn. Vermijd dat er zich voor de basis een drempel kan vormen, plaats eventueel een klein tapijtje van plastic gras voor de ingang om de eventuele drempel te compenseren. Verwijder anders het gazon gedeeltelijk en plaats het herlaadstation direct op de hoogte van het gras.
- Het herlaadstation is aan de toevoereenheid verbonden met een koord die zich langs de externe kant van de maaizone van het herlaadstation moet verwijderen.
- Plaats de toevoereenheid met inachtneming van de volgende regels:
 - in een verluchtte zone, beschermd tegen de weersomstandigheden en tegen het directe zonlicht;
 - bij voorkeur binnenin de woning, een garage of een bergruimte;
 - als de eenheid buiten geplaatst moet worden, mag ze niet blootgesteld zijn aan het directe zonlicht en aan water: Daarom is het noodzakelijk het in een geventileerde doos te plaatsen. Ze mag niet in directe aanraking met de grond of in een vochtige omgeving geplaatst worden;
 - plaats ze buiten het gazon en niet binnenin;
 - leg de resterende koord die het herlaadstation aan de toevoereenheid verbindt opzij. Verkort of verleng de koord niet.



- Het stuk inkomende draad moet rechtlijnig zijn en loodrecht uitgelijnd zijn op het laadstation over een lengte van minstens 200 cm (78,74 ") en het uitkomende stuk moet van het herlaadstation weggaan zoals aangegeven in de afbeelding; dit staat de robot toe correct binnen te komen.



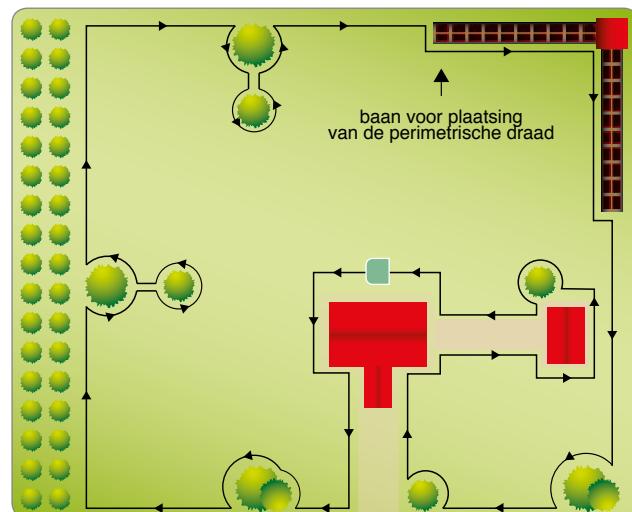
In geval de robot geïnstalleerd wordt nabij een zone waar er een andere robot geïnstalleerd is (hetzelfde type of van een andere fabrikant), moet men tijdens de installatie een wijziging uitvoeren opdat de frequenties van de twee robots elkaar onderling niet storen. Contacteer in dit geval het meest nabij dienstcentrum.



DEFINITIE BAAN PERIMETRISCHE DRAAD

Vooraleer de installatie van de perimetrische draad uit te voeren, moet men de hele oppervlakte van het gazon controleren. Evalueer eventuele wijzigingen aan het gazon of maatregelen die getroffen moeten worden tijdens de plaatsing van de perimetrische draad voor de goede werking van de robot.

1. Voorbereiding en afgrenzing werkzones.
2. Installatie perimetrische draad.
3. Installatie herlaadstation en toevoereenheid. Tijdens de plaatsing van de perimetrische draad, moet men de richting van installatie (met de klok mee) en de richting van rotatie rond de perken (tegen de klok in) respecteren. Zoals aangegeven op de afbeelding.



NL

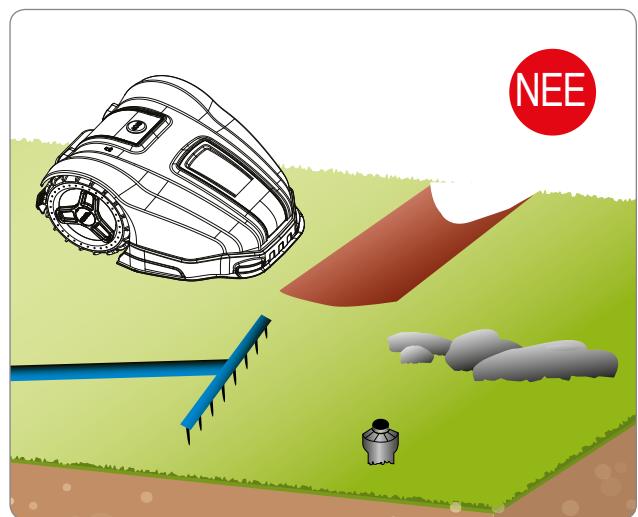
Voorbereiding van het te maaien gazon

1. Controleer of het gazon dat gemaaid moet worden gelijkvormig is en zonder gaten, stenen of andere hindernissen. Indien dit niet zo is, moeten de nodige saneringswerken uitgevoerd worden. Indien het niet mogelijk is sommige hindernissen te verwijderen, moet men deze zones op geschikte wijze afgrenzen met de perimetrische draad.
2. De robot kan oppervlakken maaien binnen het werkgebied met een maximum helling van 45% (45 cm per meter in de lengte) in geval van een regelmatig en droog grasperk, waar geen risico's op het slippen van de wielen aanwezig zijn en op basis van de geïnstalleerde accessoires. In alle andere gevallen is de maximum helling 35%.

De omtrekdraad moet op het terrein gelegd worden met een helling van maximum 20% (20 cm per meter in de lengte), door er rekening mee te houden dat de robot - tijdens de terugkeer naar het laadstation - een betere hechting aan het terrein nodig heeft. De condities van het terrein moeten dus gecontroleerd worden, en de limieten moeten nauwkeurig gerespecteerd worden.

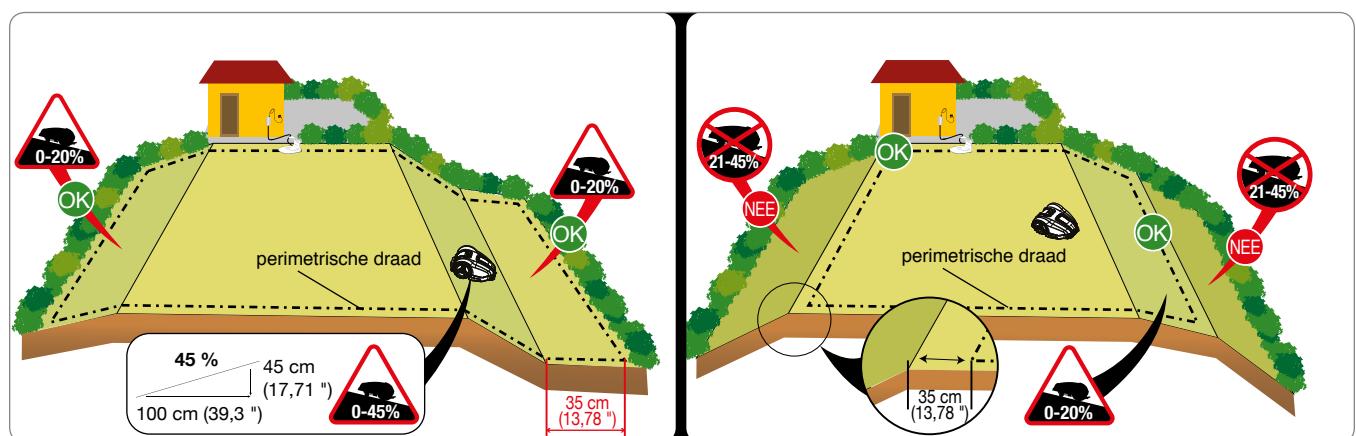
De helling mag minstens 35cm binnen en buiten de omtrekdraad niet vergroten. Als de aanwijzingen niet worden gerespecteerd, kunnen, tijdens normale werkzaamheden op hellingen, wanneer de robot de draad detecteert, de wielen beginnen te slippen zodat de robot het werkgebied verlaat.

Indien obstakels aanwezig zijn op hellingen die de bovenvermelde limieten bereiken, moet het terrein minstens 35cm voor het obstakel vereffend worden zodat de helling wordt verminderd.



Belangrijk

De zones met niet toegestane hellingen kunnen niet met de robot gemaaid worden. Plaats de perimetrische draad dus voor de helling en sluit deze zo buiten uit het gazon.



Afgrenzing werkzone

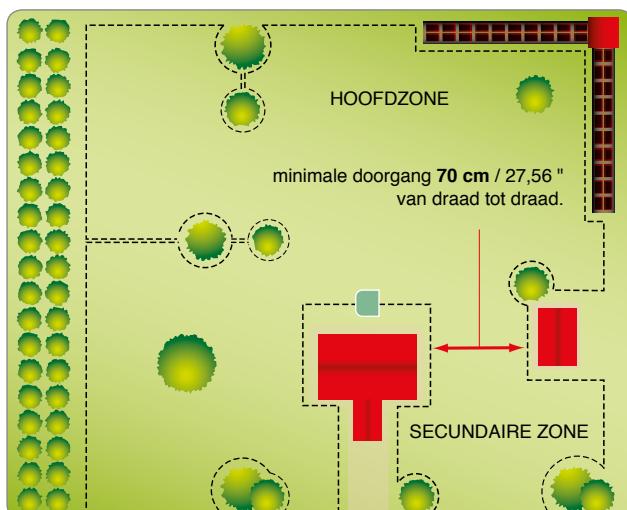
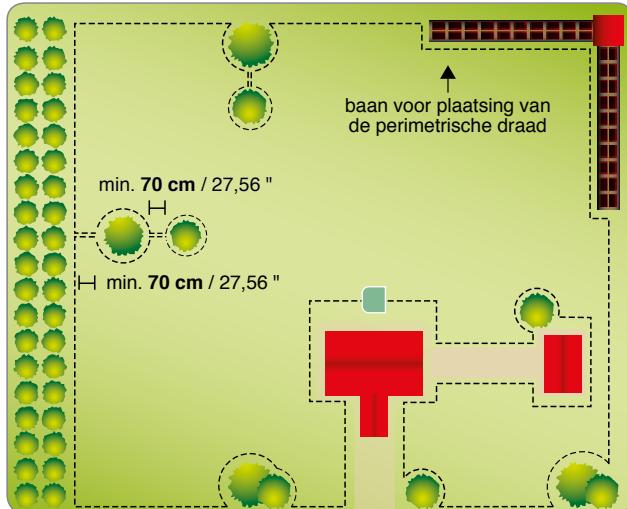
3. Controleer de hele oppervlakte van het gazon en evalueer of het nodig is deze in meerdere afzonderlijke werkzones te verdelen volgens de hierna beschreven criteria. Vooraleer de handelingen voor de installatie van de perimetrische draad aan te vangen, om deze gemakkelijk te kunnen uitvoeren, raadt men aan de hele baan te controleren. De afbeelding geeft een voorbeeld van een gazon met de baan voor de plaatsing van de perimetrische draad.

Tijdens de montage van de installatie moeten eventuele secundaire gebieden geïdentificeerd worden. Met secundaire zone bedoelt men een deel van het gazon dat aan de hoofdzone verbonden is met een smalle doorgang die moeilijk bereikbaar met de random beweging van de robot. De zone moet bereikbaar zijn zonder drempels en niveauverschillen die de toegestane kenmerken overschrijden. Of de zone als "secundaire zone" geïdentificeerd moet worden, is ook afhankelijk van de afmetingen van de primaire zone. Des te groter de primaire zone, des te moeilijker zullen de smalle doorgangen te bereiken zijn. Meer in het algemeen, moet een doorgang van minder dan **200 cm** (78,74 ") beschouwd worden als secundaire zone. Het aantal secundaire zones dat de robot kan beheren, is afhankelijk van de kenmerken van het model (Zie "Technische Gegevens").

De minimaal toegestane doorgang is **70 cm** (27,56 ") tussen de draad en de perimetrische draad de perimetrische draad moet geplaatst worden op een afstand die later bepaald zal worden, van eventuele voorwerpen buiten het gazon; De totale benodigde doorgang moet **140 cm** (55,12 ") zijn indien er aan beide kanten een muurtje of struik aanwezig is.

Indien deze doorgang zeer lang is, is het verkeersbaard dat deze meer dan **70 cm** (27,56 ") breed is, van de rand tot aan de perimetrische rand.

Tijdens de programmering moeten de afmetingen van de secundaire zones in percentage ten opzichte van het gazon geconfigureerd worden, net als de richting om ze zo snel mogelijk te bereiken (Met de klok mee / Tegen de klok in), en de nodige meters draad om de secundaire zone te bereiken. Zie "Programmeringswijze".

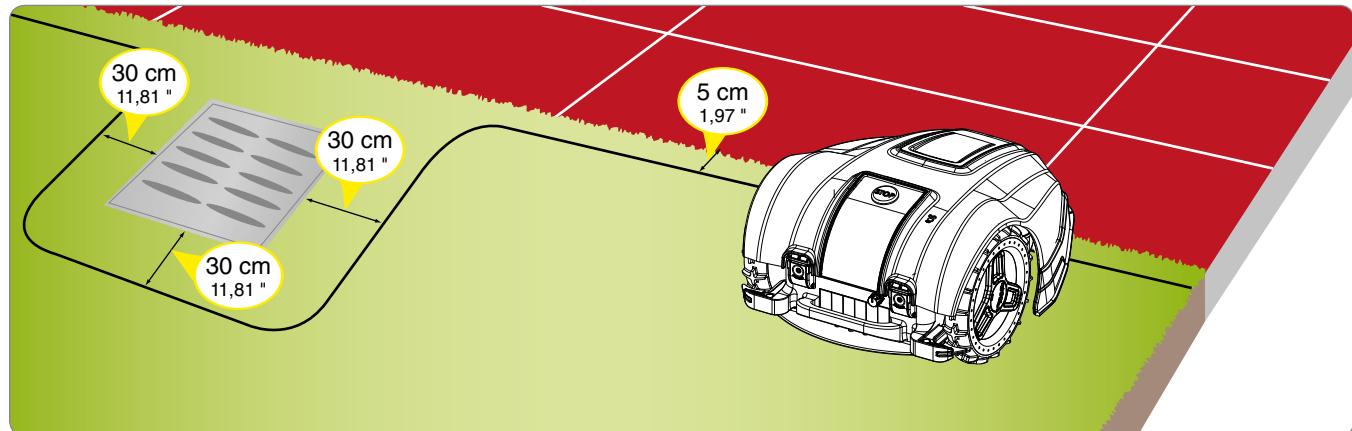


4. Indien er binnen of buiten de werkzone een vloering aanwezig is of een straatje dat zich op hetzelfde niveau als het gazon bevindt, dient men de perimetrische draad op 5 cm (1,96 ") van de boord van de vloering te leggen. De robot zal net buiten het gazon gaan en al het gras zal gemaaid worden. Als de vloering van een metalen type is, of als er een metalen mangat, een doucheplaat of een plaat met elektrische kabels aanwezig is, moet men de perimetrische draad op minstens 30 cm (11,81 ") plaatsen om defecten van de robot en storingen aan de perimetrische draad te vermijden.

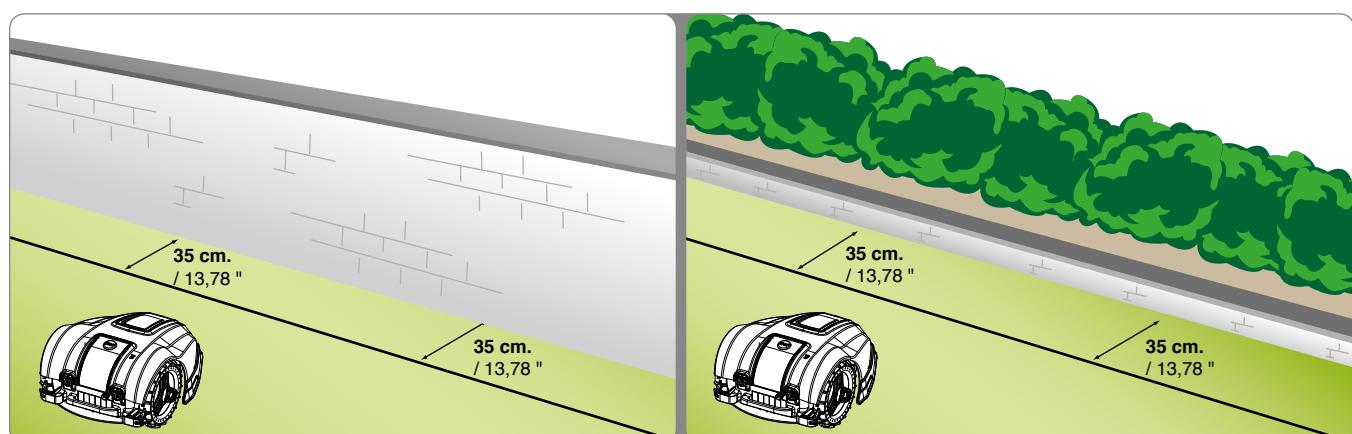


Belangrijk

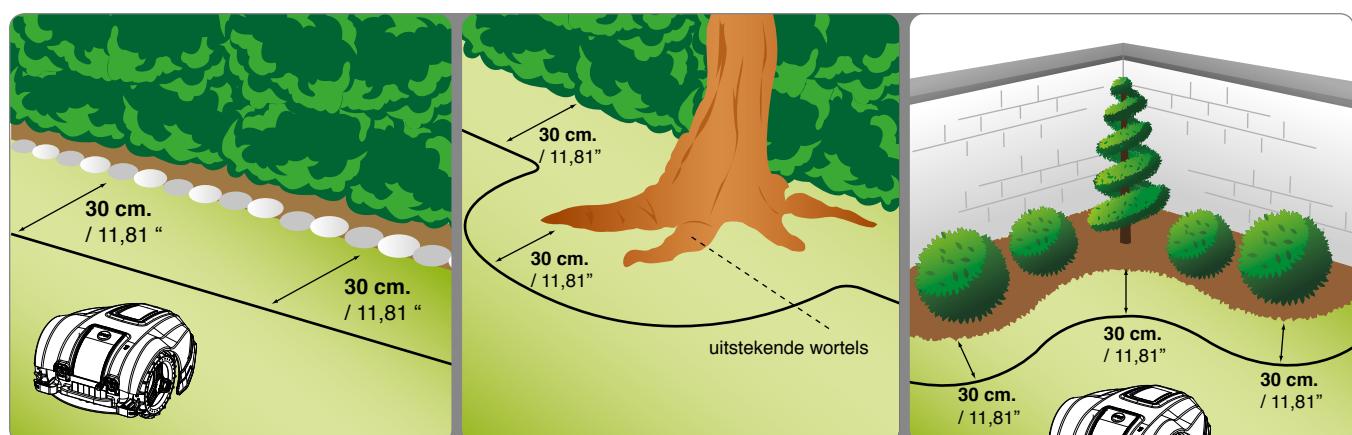
De afbeelding toont een voorbeeld van interne en periferische elementen van de werkzone en de afstanden die gerespecteerd moeten worden voor de plaatsing van de perimetrische draad. Grens alle ijzeren elementen of elementen van andere metalen (mangaten, elektrische verbindingen, enz.). af om interferenties met het signaal van de perimetrische draad te vermijden.



Als er binnen of buiten de werkzone een hindernis aanwezig is, bijvoorbeeld een stoeprand, een wand of een muurtje, plaats dan de perimetrische draad op minstens 35 cm (13,78 ") van de hindernis; om te vermijden dat de robot botst, moet de omtrekdraad op minstens 40 cm (15,75 ") gelegd worden. Het gras nabij de boord waar men besloten heeft de robot niet te laten werken, kan met een trimmer of bosmaaier gemaaid worden.



Als er binnen of buiten de werkzone een perk, een haag, een plant met uitstekende wortels, een kleine put van 2-3 cm of een kleine stoep van 2-3 cm aanwezig is, dient men de perimetrische draad op minstens 30 cm (11,81 ") te plaatsen om te vermijden dat de robot de aanwezige hindernissen beschadigt of erdoor beschadigd wordt. Het gras nabij de boord waar men besloten heeft de robot niet te laten werken, kan met een trimmer of bosmaaier gemaaid worden.

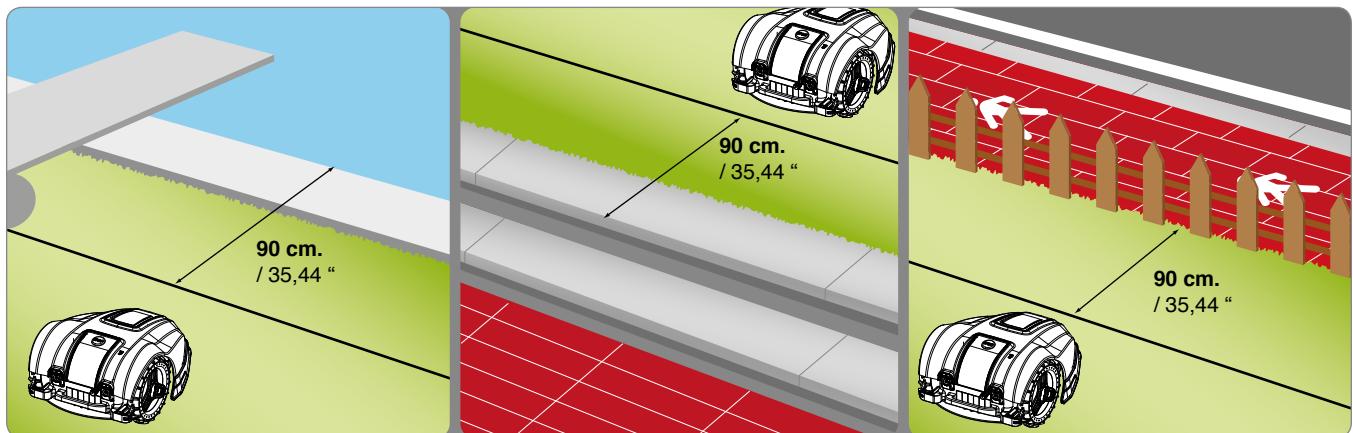


Als binnen of buiten het werkgebied een zwembad, een meertje, een ravijn, een put, trappen of openbare wegen aanwezig zijn, moet de omtrekdraad op minstens 90 cm (35,43 ") gelegd worden. Om de omtrekdraad zo dicht mogelijk nabij de rand van het maaigebied te leggen, wordt aanbevolen om een moeilijk overschrijdbare omheining te voorzien, indien in de buurt van openbare zones, of een omheining van minstens 15cm in de andere gevallen. Op deze manier kan de omtrekdraad gelegd worden op de afstanden die worden beschreven in de vorige punten.

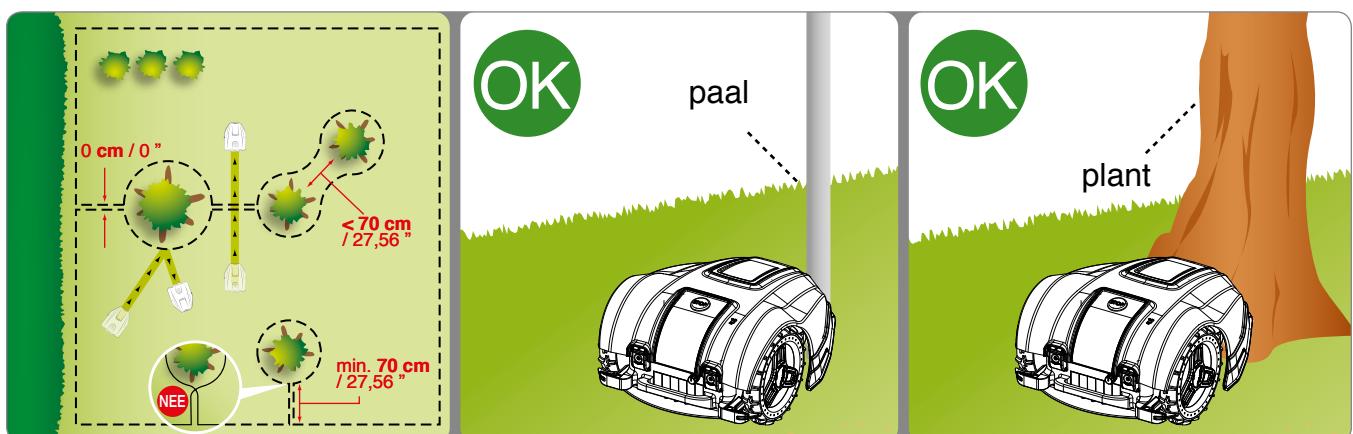


Belangrijk

Het nauwgezet respect van de afstanden en van de hellingen die in de handleiding aangegeven zijn, garandeert een optimale installatie en een goede werking van de robot. Bij hellingen of gladde terreinen, dient men de afstand te verhogen met minstens 30 cm / 11,81 ".



Als er in de werkzone hindernissen aanwezig zijn die bestendig zijn tegen stoten, zoals bijvoorbeeld bomen, struiken of palen zonder scherpe hoeken, moeten deze niet afgegrensd worden. De robot stoot tegen de hindernis en verandert van richting. Indien men verkiest dat de robot niet tegen de hindernissen stoot en op een veilige en stille wijze werkt, raadt men aan alle hindernissen af te grenzen. Licht hellende hindernissen zoals bloemvazen, stenen of bomen met uitstekende bomen, moeten afgegrensd worden om eventuele schade aan het snijmes of aan de hindernissen zelf te vermijden. Om de hindernis af te grenzen, vertrekken van het punt van de externe perimeter dat zich het dichtst nabij het af te grenzen voorwerp bevindt, moet men de perimetrische draad tot aan de hindernis plaatsen, er omheen draaien, met inachtneming van de normale afstanden die hierboven beschreven zijn, en de kabel weer langs de vorige baan terugbrengen. Plaats de heen- en terugdraad boven op elkaar onder dezelfde spijker; de robot zal zo over de perimetrische draad gaan. Voor de correcte werking van de robot, moet de minimale lengte van de opeen gelegde perimetrische draad 70 cm (27,56 ") om de robot toe te staan normaal te bewegen.



INSTALLATIE PERIMETRISCHE DRAAD

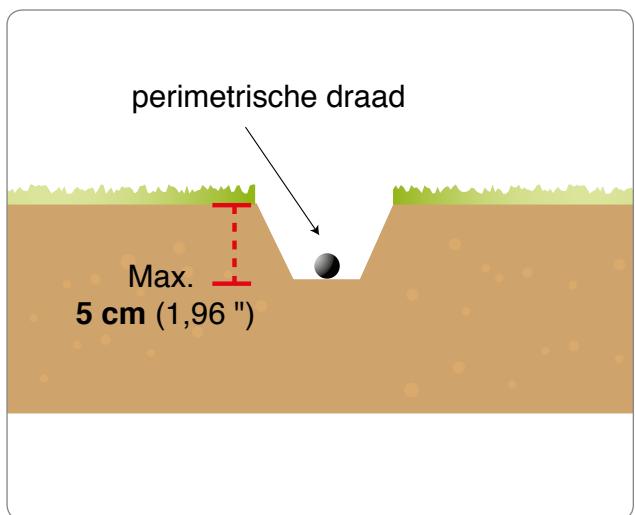
De perimetrische draad kan ondergronds of boven op het terrein geplaatst worden. Indien men over een machine beschikt voor het plaatsen van de draad, is het verkeersbaar deze ondergronds te plaatsen om een betere bescherming van de draad zelf te garanderen. Anders moet men de draad op het terrein plaatsen met de daarvoor bestemde spijkers, zoals hierna beschreven is.



Belangrijk

Begin de plaatsing van de perimetrische draad in de zone waar het herlaadstation geïnstalleerd is en laat er enkele meters over om deze vervolgens op maat te snijden in de laatste fase van de verbinding aan de groep.

NL

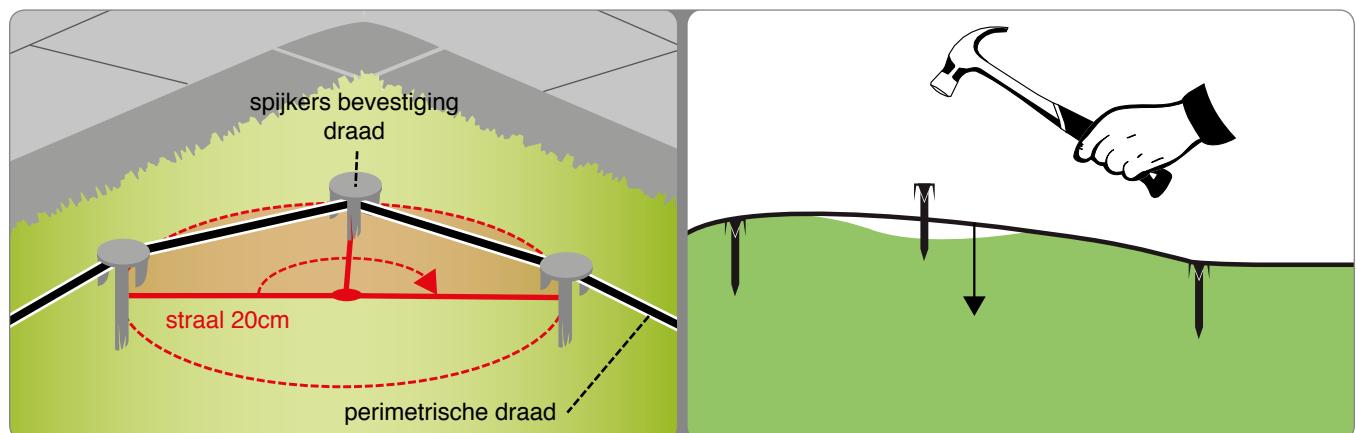
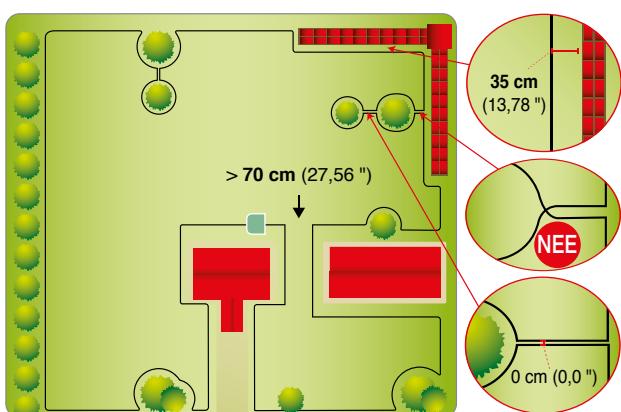


Op de grond geplaatste draad

Verwijder het gras met behulp van een trimmer langs het ganse traject waar de kabel zal gepositioneerd worden. Op deze manier kan de kabel gemakkelijker op het terrein gelegd worden, en wordt vermeden dat de grasmaaier de kabel of de isolatiekous beschadigt.

1. Positioneer de draad, rechtsom, langs het ganse traject, en bevestig hem met de daarvoor bestemde spijkers op een tussenafstand van ongeveer 100 cm (39,37"). De draad moet het terrein raken om te vermijden dat hij wordt beschadigd met de grasmaaier voordat het gras opnieuw groeit.

- Tijdens de plaatsing van de perimetrische draad, dient men de rotatierrichting rond de perken te respecteren, die tegen de klok in moet zijn.
- In de niet-rechtlijnige stukken, moet men de draad zodanig bevestigen dat hij niet oprolt maar een regelmatige bocht vormt (straal 20cm).



Onderaardse draad

1. Maak een regelmatige groef in het terrein (ongeveer 2-3 cm (0.787÷ 1.181")).
2. Plaats de draad, met de klok mee, langs de hele baan op een diepte van enkele centimeters. Leg de draad niet meer dan 5 cm onder de grond om de kwaliteit en de intensiteit van het signaal dat door de robot wordt opgevangen niet te verminderen.
3. Tijdens het plaatsen van de draad dient men, indien nodig, de draad in sommige punten te bevestigen met de spijkers om deze op de juiste plaats te houden terwijl hij met aarde bedekt wordt.
4. Bedek de draad met aarde en zorg ervoor dat hij goed opgespannen blijft in het terrein.

Koppeling perimetrische draad.

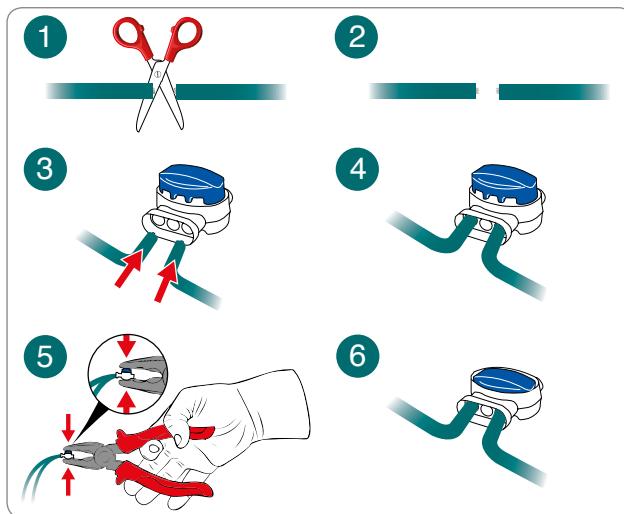
Gebruik een originele koppeling wanneer nog omtrekdraad noodzakelijk is om de installatie te beëindigen.

Plaats elk uiteinde van de kabel in de koppeling, en controleer dat de kabels helemaal zijn ingevoerd zodat de uiteinden zichtbaar zijn aan de andere zijde. Druk, met behulp van een tang, de knop bovenaan helemaal in.



Belangrijk

- Gebruik enkel originele koppelingen, die een veilige en waterdichte elektrische verbinding garanderen.
- Gebruik geen isolatieband of andere types van koppelingen die geen correcte isolatie garanderen (kabelschoenen, klemmen, enz.); de vochtigheid van het terrein veroorzaakt in de loop van de tijd oxidaties en de onderbreking van de omtrekdraad.



NL

INSTALLATIE HERLAADSTATION EN TOEVOEREENHEID



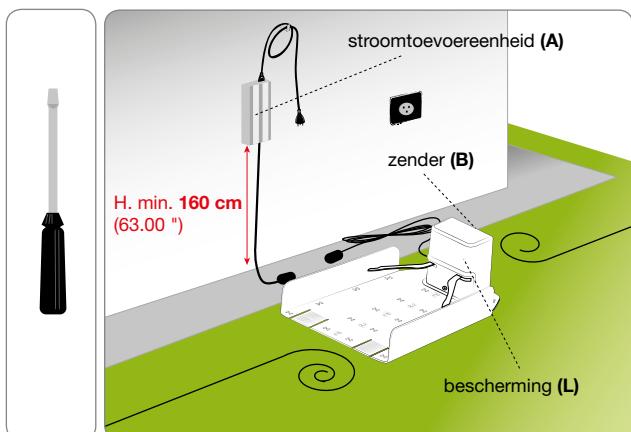
Waarschuwing - Verwittiging

Schakel de algemene elektrische toelevering uit vooraleer eender welke ingreep uit te voeren.

Plaats de toevoereenheid in een zone die niet toegankelijk is voor kinderen. Bijvoorbeeld op een hoogte van meer dan 160 cm. (63.00").

De kabel die naar het laadstation gaat, mag niet verkort of verlengd worden, het teveel aan kabel moet opgewikkeld worden in een 8-vorm (zie afbeelding).

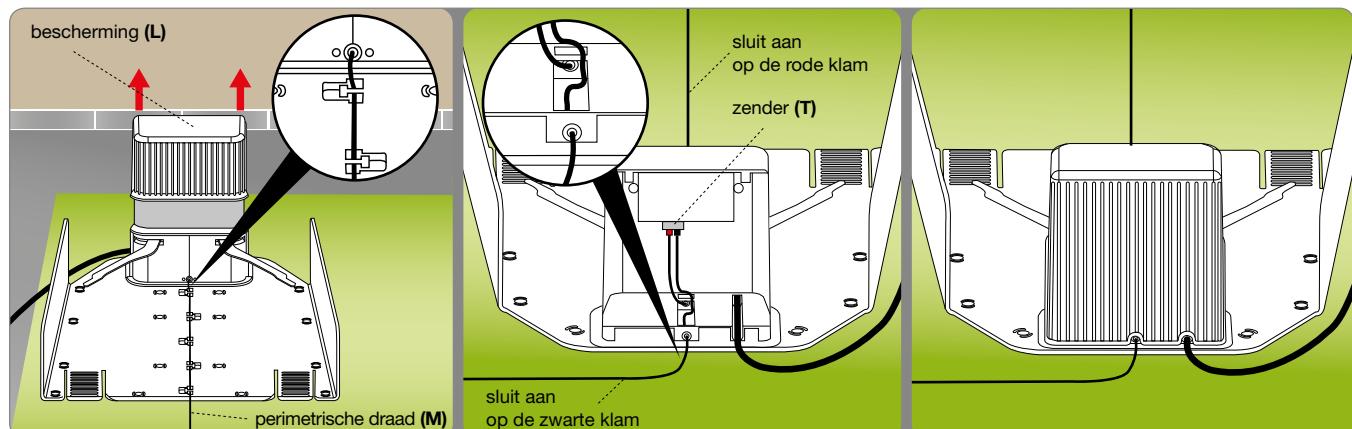
De omtrekdraad die wordt gebruikt voor de installatie mag niet korter zijn dan 50m, contacteer het dichtst bijzijnde assistentiecentrum.



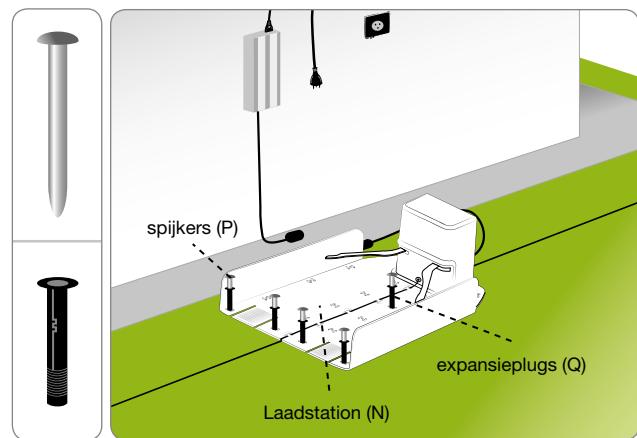
1. Demonteer de bescherming (L).
2. Plaats de laadstation op de vooraf bepaalde zone.
3. Plaats de perimetrische draad (M) langs de geleider in het laadstation. Snijd het teveel aan omtrekdraad ongeveer 5cm boven de connectoren af.
4. Sluit de ingangsdraad aan de rode aansluiting van de zender (T). Verbind de uitgang van de basis draad aan de zwarte klem.



De klemmen mogen uitsluitend gebruikt worden voor de verbinding van de originele omtrekdraad.

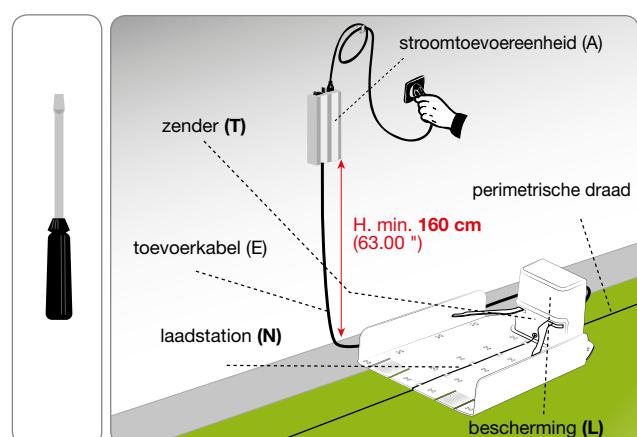


5. Bevestig de laadstation (N) aan het terrein met de spijkers (P). Bevestig de laadstation indien nodig met de expansieplugs (Q).



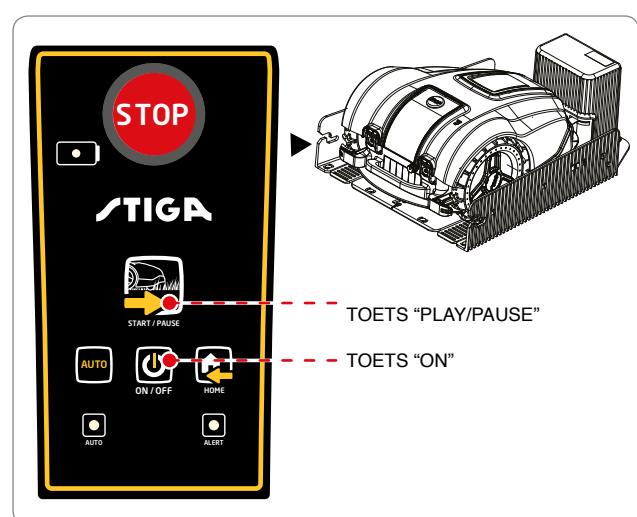
NL

6. Installeer de toevoereenheid (A).
7. Verbind de toevoerkabel (E) van de herlaadstation (N) aan de toevoereenheid (A).
8. Verbind de stekker van de toevoereenheid (A) aan het stopcontact.
9. Als het led van de zender knippert, is de verbinding correct uitgevoerd. Als dit niet zo is, moet men het defect identificeren (zie "Defecten opsporen").
10. Monteer de bescherming (L).



BATTERIJEN OPLADEN BIJ HET EERSTE GEBRUIK

1. Plaats de robot binnenin het herlaadstation.
2. Druk op de toets "ON / OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
3. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
4. Controleer dat de led 'AUTO' uit is, druk eventueel op de toets "AUTO" om de led uit te schakelen.
5. Nadat het laden is uitgevoerd, kan de robot gebruikt worden of geprogrammeerd worden voor de inbedrijfstelling (zie "Programmeringsmodaliteit")..



Belangrijk

Bij de eerste lading moeten de batterijen minstens 4 uur verbonden blijven.



Belangrijk

De gebruiker moet de afstellingen volgens de in de handleiding beschreven instructies uitvoeren. Voer geen enkele regeling uit die niet uitdrukkelijk in de handleiding beschreven is. Eventuele buitengewone regelingen, die niet uitdrukkelijk in de handleiding aangegeven zijn, mogen enkel door het personeel van de Geautoriseerde Dienstcentra van de Fabrikant uitgevoerd worden.

AFSTELLING MAAIHOOGTE

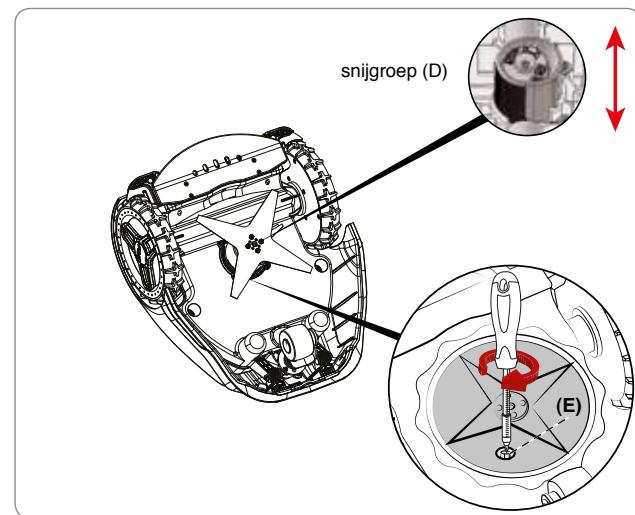
Vooraleer de maaihoogte van het mes in te stellen, moet men zich ervan verzekeren dat de robot stilstaat in veilige omstandigheden (zie "Veilig stoppen van de robot").



Belangrijk

Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

1. Kantel de robot om en plaats hem zodat het deksel niet beschadigd wordt.
2. Verdraai de staaf (E) met de daarvoor bestemde sleutel met de klok mee.
3. Hef de snijgroep (D) op of breng hem omlaag om de gewenste maaihoogte te bepalen. De waarde kan afgelezen worden aan de hand van een schaal op de meegeleverde sleutel.



Belangrijk

Gebruik de robot niet om gras te maaien dat meer dan 1 cm (0,40") hoger is dan het snijmes. Verminder de maaihoogte geleidelijk aan. Men raadt aan de hoogte minder dan 1 cm (0,40") te om de 1-2 dagen verminderen tot de ideale hoogte bereikt wordt.

4. Na de voltooiing van de afstelling, draait men de staaf (E) tegen de klok in.
5. Kantel de robot weer om naar de werkpositie.

VERPLICHTINGEN VOOR HET GEBRUIK



Belangrijk

- Bij het eerste gebruik van de robot wordt aanbevolen om de volledige handleiding door te lezen en om te controleren of alles, en vooral de informatie in verband met de veiligheid, werd begrepen.
- Gebruik de robot enkel voor het gebruik dat wordt voorzien door de constructeur, en forceer geen enkel mechanisme om andere prestaties te verkrijgen.
- Gebruik de robot en zijn randapparatuur niet in geval van slechte weersomstandigheden, en vooral niet wanneer gevaar voor bliksem aanwezig is.

NL

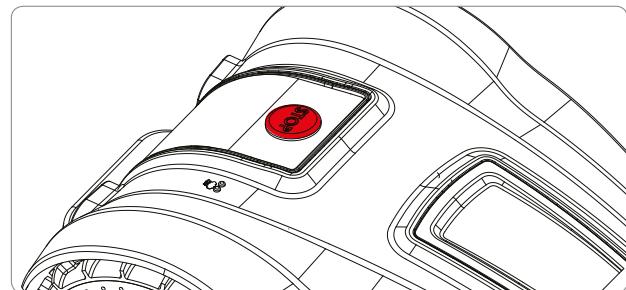
BESCHRIJVING VAN HET BEDIENINGSPANEEL EN OVERZICHT VAN DE MENU'S

De afbeelding toont de positie en de functie van de bediening van de machine.



STOP.

Indrukken om de maaier in veiligheid te stellen. Gebruiken in geval van dreigend gevaar en om de onderhoudshandelingen van de robot uit te voeren.



Indrukken om de robot in of uit te schakelen.



Activeert of deactiveert de automatische werking. Wanneer de automatische werking is geactiveerd, is de robot geprogrammeerd voor de werking volgens de programmering die is beschreven op de volgende pagina's.



Uit: handmatige werking.
Vast aan : automatische werking.



Laadniveau batterij.



Werkingsfout. Raadpleeg het hoofdstuk "PROBLEEMOPLOSSING"



Robot in laadstation (Led AUTO uit)



Indrukken om een handmatige cyclus te starten. Als de batterij voldoende is opgeladen en de led AUTO uit is, begint de robot een werkcyclus. Nadat de werkcyclus is uitgevoerd, keert de robot terug naar het laadstation.

Robot in tuin



Wanneer de robot in beweging is, kan hiermee het maaien onderbroken worden; de robot wordt in stand-by gesteld.

Wanneer de robot in Stand-by is gesteld, kan het maaien hervat worden.



Terugkeer naar het laadstation, en hervatting van de automatische of handmatige werking afhankelijk van de status van de led "AUTO".

INBEDRIJFSTELLING

De procedure van de inbedrijfstelling moet uitgevoerd worden bij de eerste inschakeling en na een lange periode van inactiviteit.

- Controleer of het te maaien gras een hoogte heeft die compatibel is met de correcte werking van de robot (zie Technische kenmerken).
- Regel de gewenste maaihoogte (zie Regeling maaihoogte).
- Controleer dat het werkgebied correct is afgebakend en geen obstakels bevat voor de regelmatige werking van de robot, zoals is aangeduid in het deel "Voorbereiding en afbakening werkgebieden" en volgende.
- Controleer dat in de tuin geen grote plassen aanwezig zijn als gevolg van zware regenval.
- Positioneer de robot in het laadstation.
- Druk op de toets "ON/OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
- De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
- De robot is klaar voor gebruik. Druk op de toets "AUTO" om de werking van de robot in Automatisch of Handmatig te stellen.

NL

Werking van de robot in de handmatige modaliteit "led 'AUTO' uit"

- Druk, wanneer de batterij helemaal is opgeladen, op de toets START/PAUZE om de werkcyclus van de robot te starten. Wanneer de batterij leeg is, keert de robot terug naar het laadstation.
- Als het gras niet helemaal is gemaaid, moet gewacht worden tot de batterij helemaal is opgeladen en moet een nieuwe werkcyclus gestart worden.
- Voor een beter resultaat wordt aanbevolen om de robot minstens om de andere dag te gebruiken.
- Om de standaard instellingen van bepaalde functies van de robot te wijzigen, moet de gratis app voor smartphone gedownload worden; zie de paragraaf "TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP"

Werking van de robot in de automatische modaliteit "led 'AUTO' aan"

- Met de automatische modaliteit is de robot geprogrammeerd om alle weekdagen te werken van 12:00 tot 16:30 (GMT+1) voor het model Autoclip M3, en van 10:00 tot 19:00 (GMT+1) voor het model Autoclip M5.
- Het aantal werkcycli wordt automatisch bestuurd door de robot op basis van de lading van de batterij. In de automatische modaliteit zal de robot het laadstation verlaten om de werkcyclus uit te voeren, en zal indien noodzakelijk terugkeren om zich op te laden en daarna opnieuw beginnen te werken.
- Om de standaard instellingen van de werkperiode en andere functies te wijzigen, moet de gratis app voor smartphone gedownload worden; zie de paragraaf "TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP"

TOEGANG TOT HET MENU VIA DE APP

De robot beschikt over een ingebouwd Bluetooth apparaat om hem te programmeren en te controleren vanaf de smartphone.

Zoek "Stiga remote" via Google Play of Apple Store met uw smartphone of tablet, en voer de download van de app uit. Start de app en volg de procedure van de pairing om een verbinding te maken met de Robot.

De PIN-code van de eerste inschakeling is in de fabriek ingesteld op "0000", wijzig de PIN-code dus zo snel mogelijk om de robot veilig te maken.

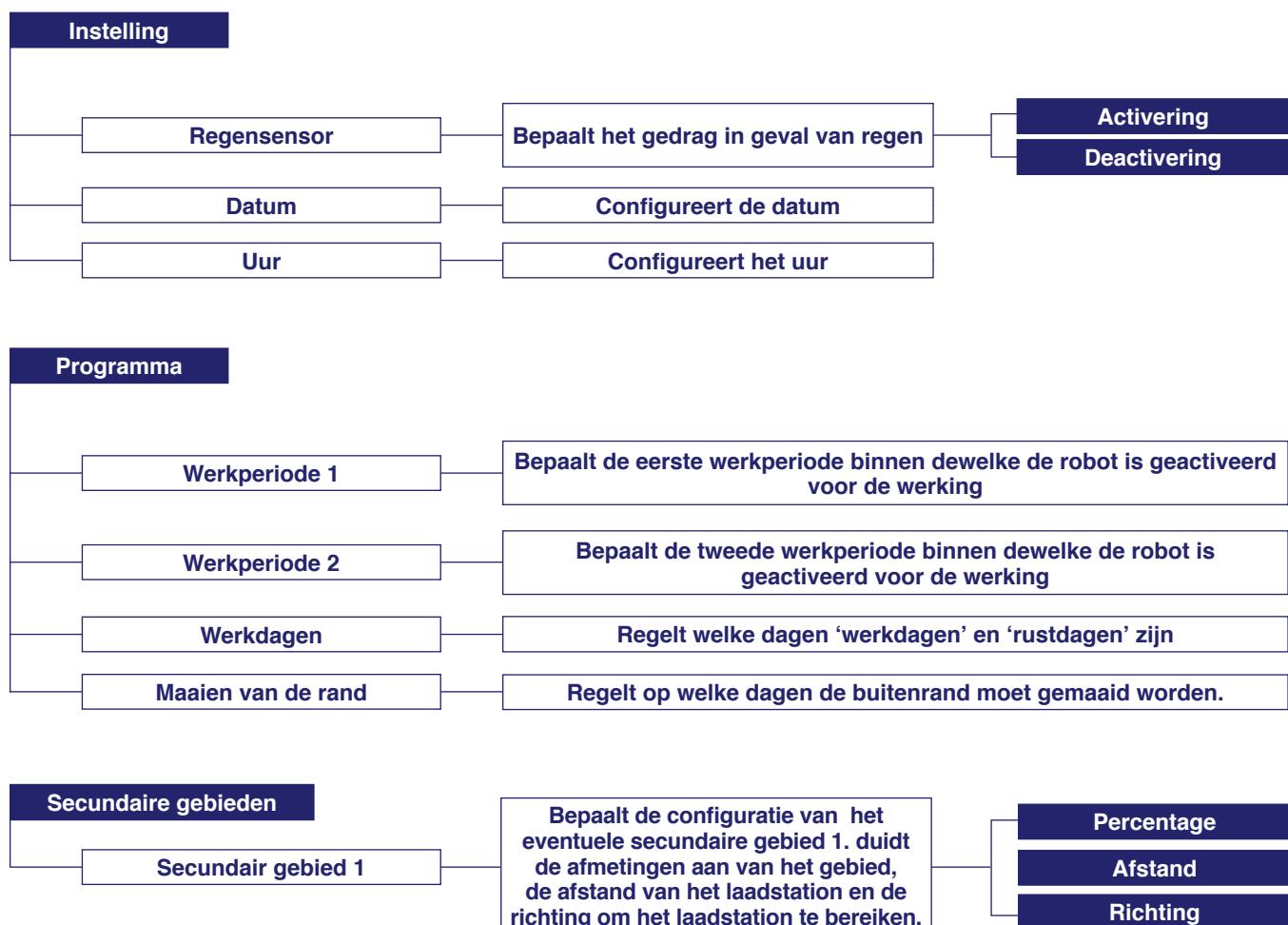
Met de app kan het volgende uitgevoerd worden :

- Wijziging van de standaard automatische werkperiode.
- Instelling werking regensor.
- Instelling vertrekpunten voor een optimale besturing van het eventuele secundaire gebied.
- Wijziging wachtnummer.
- Verzending bediening Start / Pauze / Home.
- Besturing robot tijdens maaibeurt.
- Weergave status, alarmen, eventuele fouten robot.

INSTELLINGEN VAN HET GEBRUIKERSMENU VIA DE MOBIELE APP

Start het toepassingsprogramma vanaf uw smartphone om de programmering te bereiken van de robot via de functie “Setup”.

Volgt een samenvatting van de beschikbare programmeringsfuncties; de gedetailleerde uitleg van elke functie wordt aangeduid op de volgende pagina's . De functies die worden aangeduid met (*) zijn enkel beschikbaar op sommige modellen. Zie de tabel van de “Technische Gegevens”.



INSTELLINGEN - PROGRAMMERINGSWIJZE

REGENSENSOR: functie om de robot in te stellen bij regen.

- Activering:** bij regen keert de robot terug naar het station en blijft daar in werkwijze “herladen”. Na de herlaadcyclus, start de robot opnieuw en begint hij slechts weer te maaien als het niet meer regent.
- Desactivering:** bij regen blijft de robot maaien.

DATUM: functie om de datum in te stellen.

UUR: functie voor het instellen van het uur.

WERKUREN – PROGRAMMERINGSWIJZE



Belangrijk

Om de mogelijkheden van de robot zo goed mogelijk te gebruiken, raadt men aan de robot te programmeren om elke dag te werken.

URREGELING 1: functie om de eerste tijdsperiode voor de werking van de robot tijdens de dag in te stellen.

De cursor gaat automatisch naar de zone onder de eerste tijdsperiode (bijvoorbeeld van 10:00 tot 13:00). Stel het uur voor begin en einde van de werking in.

Door het uur in te stellen op “00:00 – 00:00” zal de robot tijdens de werkperiode 1 niet werken. Indien het ingegeven uur fout is, zoals bijvoorbeeld wanneer het beginuur na het einduur valt, of indien een periode die samenvalt met de uren van werkperiode 2, zal de robot aan het einde van de ingave een akoestisch signaal geven en het uur resetten.

URREGELING 2: functie om de tweede tijdsperiode voor de werking van de robot tijdens de dag in te stellen.



Belangrijk

NL

Indien de secundaire zones ingesteld moeten worden, is het verkiesbaar in de programmering beide werkuren te gebruiken om de frequentie van het maaien in de zones te verhogen.

De instelling van de werkuren van de robot is fundamenteel voor de goede werking van het product. Er zijn veel parameters die de configuratie van het werkuur beïnvloeden, zoals bijvoorbeeld het aantal secundaire zones, het aantal en het vermogen van de batterijen van de robot, de complexiteit van het gazon, het soort gras enz. enz. Over het algemeen moeten de werkuren lichtjes vermeerderd worden in het geval van tuinen met secundaire zones, tuinen met veel hindernissen en in het geval van complexe zones. Hierna volgt een tabel die men kan gebruiken voor een eerste configuratie. N.B. Stel alle dagen van de week in op “!“-“Werkdagen”.

Type	m ² (ft ²)	Periode 1	Periode 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

WERKDAGEN : om de werkdagen van de week te activeren.



Importante

Om het potentieel te benutten, wordt aanbevolen om de robot te programmeren om alle dagen te werken.

MAAIEN VAN DE RAND : om het maaien van de rand te activeren. Er wordt aanbevolen om de standaard frequentie ingesteld te laten.

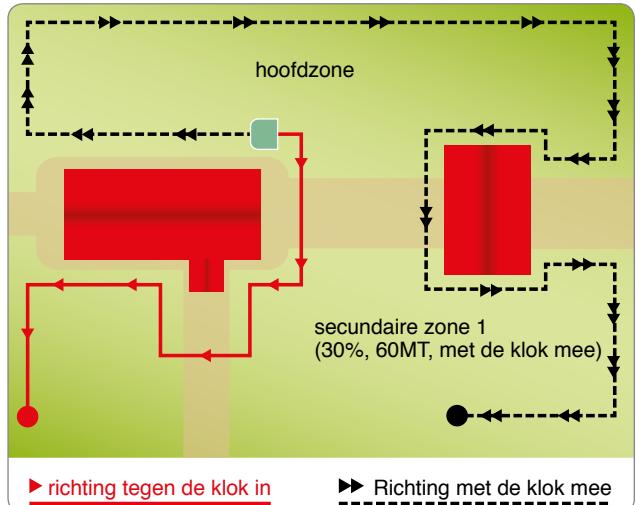
SECUNDAIRE ZONES - PROGRAMMERINGSWIJZE

Als de te maaien zone secundaire zones inhoudt, volgens de definitie in het hoofdstuk "Voorbereiding en Afgrenzing Werkzones", moeten de secundaire zones geprogrammeerd worden om aan de robot aan te geven hoe deze secundaire zone bereikt kan worden en met welke frequentie.

SEC. ZONE 1: functie om het automatisch maaien van een secundaire zone te bepalen.

- **Percentage:** staat toe de afmetingen van de secundaire zone die gemaaid moet worden in te stellen, ten opzichte van de hele oppervlakte van het gazon. Hierna volgt een tabel die gebruikt moet worden als referentie voor de configuratie.

- 10% wijst op een zeer kleine zone.
- 30% wijst op een zone van ongeveer 1/3 van de hele tuin.
- 50% wijst op een zone van ongeveer de helft van de hele tuin.
- 80% wijst op een secundaire zone die groter is dan de primaire zone.
- 100% elke keer wanneer de robot het herlaadstation verlaat, zal hij de perimetrische draad volgen om de secundaire zone te maaien.



- **Afstand:** staat toe de afstand in te stellen die de robot nodig heeft om binnenin de secundaire zone te komen, door de perimetrische draad te volgen. Het is verkiesbaar als referentie het midden van de secundaire zone te nemen, om er zeker van te zijn dat de robot zijn werk binnenin die zone begint.
- **Richting:** dit geeft de kortste looprichting aan om de secundaire zone te bereiken. De richting kan Met de Klok mee of Tegen de Klok in zijn. Wanneer de robot de herlaadbasis verlaten heeft, zal hij de draad in de aangegeven richting volgen om de secundaire zone te bereiken.

VEILIG STOPPEN VAN DE ROBOT

Tijdens het gebruik van de robot, kan het nodig zijn deze stil te zetten. Bij normale condities wordt de robot stopgezet met de toets "OFF". In geval van gevaar of voor onderhoud, moet de robot in veilige omstandigheden stopgezet worden om te vermijden dat het mes ongewild opgestart wordt. Druk op de toets "STOP" om de robot te stoppen. Haal de stekker uit het stopcontact.

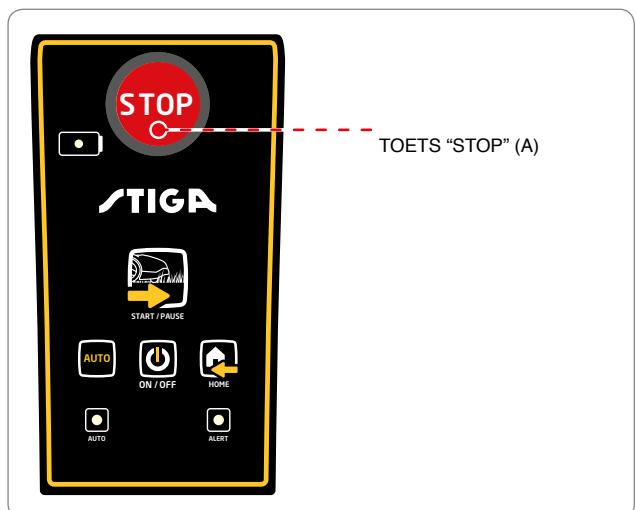


Belangrijk

Een veilige stilstand van de robot is nodig voor onderhouds- en herstellingsingrepen te kunnen uitvoeren (bijvoorbeeld: vervanging mes, reiniging, enz.).

Om de robot op te starten, gaat men als volgt te werk:

- plaats de robot binnenin de maaizone;
- druk op de toets "ON/OFF" voor de inschakeling en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld;
- druk op de toets START/PAUZE om de werkcyclus te activeren.



AUTOMATISCHE TERUGKEER NAAR HET HERLAADSTATION

De robot stopt de werkcyclus wanneer zich een van de volgende condities zich voordoet:

- **Einde werkuur:** aan het einde van de werkuren, keert de robot automatisch terug naar het herlaadstation; hij zal weer in werking treden volgens de geprogrammeerde werkwijze (zie "Programmeringswijze");
- **Regen:** wanneer de functie actief is, in geval van regen, keert de robot automatisch terug naar het herlaadstation; hij zal weer in werking treden volgens de geprogrammeerde werkwijze (zie "Programmeringswijze");
- **Batterijen moeten opgeladen worden:** de robot keert automatisch terug naar het herlaadstation;

LANGDURIGE STILSTAND EN WEER-IN-BEDRIJFSTELLING

NL

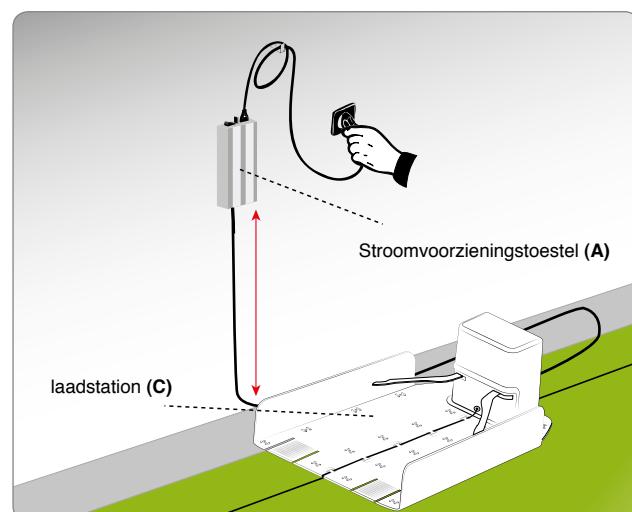
In geval van een lange inactiviteit van de robot en voordat het maaiseizoen begint, moet er een reeks handelingen uitgevoerd worden om de correcte werking te garanderen wanneer de robot weer gebruikt zal worden.

1. Herlaad de batterij volledig vooraleer de robot op te slaan voor de winter. Laad de batterij minstens om de 5 maanden op.
2. Voer, met behulp van een geautoriseerd wederverkoper, het geprogrammeerd onderhoud uit. Dit is fundamenteel om de robot in goede condities te houden. De assistentie omvat normaal gezien de volgende handelingen:
 - volledige reiniging van de robot, van het snijmes en van alle beweeglijke delen;
 - interne reiniging van de robot;
 - controle van de werking van de robot;
 - controle en, indien nodig, vervanging van de versleten onderdelen zoals bijvoorbeeld, het snijmes, de borstels (enkel modellen van robot met motoren met borstels);
 - controle van de capaciteit van de batterij;
 - indien nodig, kan de wederverkoper ook de nieuwe software laden.
3. Reinig de robot en het herlaadstation zorgvuldig (zie "Reiniging robot").
4. Controleer eventuele versleten of beschadigde delen zoals bijvoorbeeld het snijmes en evalueer of deze vervangen moeten worden.
5. Plaats de robot op een beschermde en droge plaats, met een geschikte omgevingstemperatuur van 10-20°C en die niet gemakkelijk bereikbaar is voor vreemden (kinderen, dieren, andere vreemde voorwerpen, enz.). Bewaar de robot aan een temperatuur van minder dan 20°C om de zelfontlading van de batterijen te beperken.
6. Haal de stekker (A) uit het stopcontact.
7. Bedek het herlaadstation (C) om te vermijden dat er materiaal in binnendringt (bladeren, papier, enz.) en om de contactplaatjes te beschermen.

Weer in bedrijf stellen

Vooraleer de robot weer in werking te zetten na een lange stilstand, moet men als volgt te werk gaan.

1. Plaats de stekker(A) aan het stopcontact.
2. Schakel de algemene elektrische tovoer weer aan.
3. Plaats de robot binnenin het herlaadstation.
4. Druk op de toets "ON/OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
5. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het laadstation wordt herkend.
6. Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Programmeringswijze").



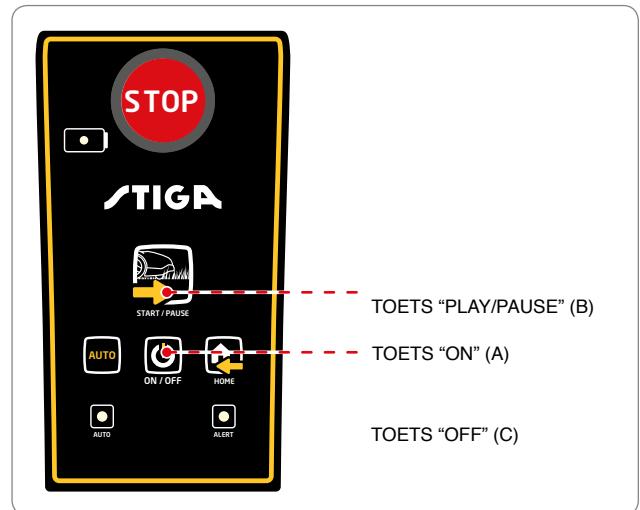
BATTERIJEN OPLADEN VOOR LANGE STILSTAND



Gevaar – Let op

Het is verboden de robot op te laden in explosive of ontvlambare omgevingen.

1. Schakel de elektrische toelevering aan de opladbasis aan en verzeker u ervan dat de platen schoon zijn.
2. Plaats de robot binnenin het opladstation.
3. Druk op de knop "ON/OFF" en wacht enkele seconden tot de robot helemaal is ingeschakeld.
4. De led van de batterij licht enkele seconden vast oranje op wanneer het opladstation wordt herkend.
5. Controleer dat de led 'AUTO' uit is, druk eventueel op de knop "AUTO" om de led uit te schakelen.
6. Druk, na voltooiing van het laden (ongeveer 6 uren) op de knop "OFF" (C).
7. Plaats de robot op een beschermde en droge plaats, met een geschikte omgevingstemperatuur 10-20 °C en die niet gemakkelijk bereikbaar is voor vreemden, kinderen, dieren, andere vreemde voorwerpen, enz.



SUGGESTIES VOOR HET GEBRUIK

Hierna zijn enkele aanwijzingen vermeld die in acht genomen moeten worden tijdens het gebruik van de robot:

- ook nadat men zich degelijk heeft gedocumenteerd, moet men bij het eerste gebruik enkele bewegingen simuleren om de belangrijkste commando's en functies te leren kennen;
- controleer of de bevestigingsschroeven van de belangrijkste organen goed vastgedraaid zijn;
- maai het gras frequent om een overdreven groei van het gras te voorkomen;
- gebruik de robot niet om gras te maaien dat meer dan **1 cm** (0.40") hoger is dan het snijmes. In geval van hoog gras, dient men het snijmes omhoog te brengen en in de volgende dagen geleidelijk aan omlaag brengen;
- als het gazon voorzien is van een automatische beregeningsinstallatie, moet men de robot zodanig programmeren dat hij minstens 1 uur voor het begin van de beregeling weer naar het opladstation gaat;
- controleer de helling van het terrein en verzeker u ervan dat de maximaal toegestane waarden niet overschreden worden zodat het gebruik van de robot geen gevaren veroorzaakt;
- wij raden aan de robot zodanig te programmeren dat hij niet meer werkt dan noodzakelijk is, ook rekening houdende met de verschillende groeiwijzen van het gras in de verschillende seizoenen, om de robot niet bloot te stellen aan nutteloze slijtage en de duur van de batterijen niet uitermate te verkorten;
- tijdens de werking van de grasmaairobot, om risico's voor de veiligheid te vermijden, dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen (in het bijzonder kinderen, ouderen of mindervaliden) of huisdieren aanwezig zijn. Om dit risico te voorkomen, raadt men aan de werking van de robot in geschikte tijdsperiodes te programmeren.

De constructeur garandeert niet de volledige compatibiliteit van de robot maaier en andere wireless systemen, zoals afstandsbedieningen, radiozenders, akoestische apparaten, ondergrondse elektrische omheiningen voor dieren of soortgelijk.



Belangrijk

Tijdens het onderhoud dient men de persoonlijke beschermingsmiddelen te gebruiken die door de Fabrikant aangegeven zijn, in het bijzonder wanneer men aan het mes werkt. Vooraleer de onderhoudshandelingen uit te voeren, moet men zich ervan verzekeren dat de robot stilstaat in veilige omstandigheden (zie “Veilig stoppen van de robot”).

TABEL INTERVALLEN VOOR GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

NL

Frequentie	Onderdeel	Type van handeling	Referentie
Iedere week	Mes	Reinig en controleer de werkzaamheid van het mes. Als het mes geplooid is omwille van een stoot of omwille van ernstige slijtage, dient men dit te vervangen	Zie “Reiniging robot” Zie “Vervanging mes”
	Knoppen batterijen herladen	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie “Reiniging robot”
	Contactplaten	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie “Reiniging robot”
	Regensor	Reinig en verwijder eventuele oxidaties	Zie “Reiniging robot”
Iedere maand	Robot	Voer de reiniging uit	Zie “Reiniging robot”
Eenmaal per jaar of op het einde van het maaiseizoen	Robot	Laat de servicebeurt uitvoeren door het personeel van een erkend servicecentrum	Zie “Langdurige stilstand en weer-in-bedrijfstelling”

REINIGING ROBOT

- Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot").



Waarschuwing - Verwittiging

Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

- Reinig alle externe oppervlaktes van de robot met een spons bevochtigd met lauw water en neutrale zeep en goed uitgewrongen om het teveel aan water voor het gebruik te verwijderen.



Waarschuwing - Verwittiging

Teveel water kan infiltraties veroorzaken die de elektrische onderdelen kunnen beschadigen.

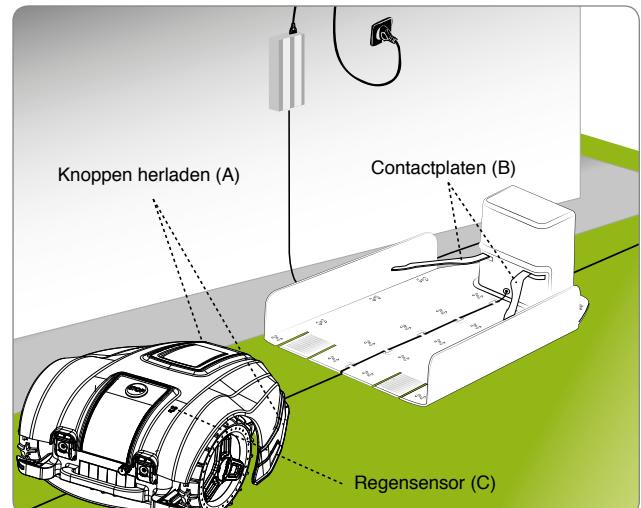
- Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geverfde oppervlaktes en de plastic onderdelen niet te beschadigen.
- Was de interne delen van de robot niet en gebruik geen waterstralen om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



Waarschuwing - Verwittiging

Om de elektrische en elektronische onderdelen niet onherroepelijk te beschadigen, mag men de robot noch geheel noch gedeeltelijk in water onderdompelen, aangezien hij niet waterdicht is.

- Controleer het onderste deel van de robot (zone snijmes, voorste en achterste wielen), gebruik een geschikte borstel om de incrustaties en/of resten te verwijderen die een goede werking van de robot kunnen verhinderen.
- Verwijder eventuele resten van gras en bladeren uit de zone van de handgreep van de robot.
- Reinig de knoppen voor het herladen van de batterij (A), de contactplaten (B) en eventuele oxidatie of resten te wijten aan de elektrische contacten met een droge doek en, indien nodig, met schuurpapier met fijne korrel.
- Reinig de regensensor (C), en verwijder vuilresten of eventuele oxidaties.
- Reinig het herlaadstation binnenin van opgehoopte resten.



DEFECTEN OPSPOREN

DEFECTEN, OORZAKEN EN OPLOSSINGEN

De hierna weergegeven informatie heeft als doel te helpen bij het identificeren en corrigeren van eventuele afwijkingen en defecten die zich tijdens het gebruik kunnen voordoen. Sommige defecten kunnen door de gebruiker verholpen worden, andere vereisen een specifieke technische bevoegdheid of bijzondere kennis en mogen enkel uitgevoerd worden door gekwalificeerd personeel met erkende ervaring opgedaan in de specifieke sector.



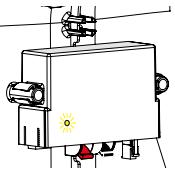
Waarschuwing - Verwittiging

Leg de robot veilig stil (zie “Veilige stillegging van de robot”) indien de robot moet gecontroleerd worden, zodat een onverwachte start van het mes wordt vermeden.

NL

Probleem	Oorzaken	Oplossingen
Abnormale trillingen De robot maakt veel lawaai	Snijmes beschadigd	Vervang het mes met een nieuw (zie “Vervanging mes”)
	Snijmes geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.)	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie “Veilig stoppen van de robot”) Zet het mes vrij  Waarschuwing - Verwittiging Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen
	De robot werd opgestart met onvoorzien hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.)	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie “Veilig stoppen van de robot”) Verwijder de hindernissen en herstart de robot (zie “Inbedrijfstelling – Automatische werkwijze”)
	Elektrische motor defect	Laat de motor herstellen of vervangen door het meest nabije geautoriseerde Assistentiecentrum
	Te hoog gras	Stel de gewenste maaihoogte af (zie “Afstelling maaihoogte”) Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier
De robot plaatst zich niet correct in het herlaadstation	Foutieve positie van de perimetrische draad of van de toevoerkabel van het herlaadstation	Controleer de verbinding van het herlaadstation (zie “Installatie herlaadstation en toevoereenheid”)
	Terrein ingezakt nabij het herlaadstation	Plaats het herlaadstation op een vlakke en stabiele oppervlakte (zie “Planning installatie systeem”)
De robot gedraagt zich op abnormale wijze rond de perken	Perimetrische draad verkeerd geplaatst	Herplaats de perimetrische draad correct (tegen de klok in) (zie “Installatie perimetrische draad”)
De robot werkt op verkeerde tijdsstippen	Horloge verkeerd ingesteld	Stel het horloge van de robot opnieuw in (zie “Programmeringswijze”)
	Werkuren verkeerd ingesteld	Stel de werkuren van de robot opnieuw in (zie “Programmeringswijze”)

Probleem	Orzaken	Oplossingen
De werkzone wordt niet volledig gemaaid	Onvoldoende werkuren	Verleng de werkuren van de robot (zie "Programmeringswijze")
	Snijmes met incrustatie en/of resten	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot")  Waarschuwing - Verwittiging Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen. Reinig het snijmes
	Snijmes versleten	Vervang het mes met een origineel wisselstuk (zie "Vervanging mes")
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robot	Pas de werkzone aan (zie "Technische gegevens")
	De batterijen zijn aan het einde van hun levensduur	Vervang de batterijen met originele wisselstukken (zie "Vervanging batterijen")
Secundaire zone niet volledig gemaaid	De batterijen worden niet volledig opgeladen	Reinig en vervang de eventuele oxidatie van de contactpunten van de batterijen (zie "Reiniging robot").
	Verkeerde programmering	Programmeer de secundaire zone correct (zie "Programmeringswijze")
	Maaimes beschadigd	Vervang het maaimes met een nieuw (zie "Vervanging maaimes").
	Maaimes geblokkeerd door resten (banden, touwen, plastic deeltjes, enz.)	Leg de robot stil in veilige condities (zie "Veilige stillegging van de robot").  Voorzichtig - Waarschuwing Draag beschermende handschoenen om snijwonden aan de handen te vermijden Deblokkeer het maaimes.
Knippert langzaam oranje	Gras te hoog	Vergroot de maaihoogte (zie Regeling van de maaihoogte).
	De robot is van de grond getild	Controleer dat de robot niet is geblokkeerd of verstopt door een voorwerp. Reinig en elimineer eventuele grasresten onder de bedekking.
	De omtrekdraad is niet correct verbonden (kabel kapot, geen elektrische verbinding, enz.)	Controleer de werking van de stroomtoevoer, en de correcte aansluiting van het stroomvoorzieningstoestel en van het laadstation (zie "Installatie laadstation en stroomvoorzieningstoestel").
Knippert snel oranje	Robot buiten omtrek in daling	Baken het gebied met de te steile helling af (zie "Planning voor de installatie van het systeem").
	Robot buiten omtrek	Controleer dat de draad correct is gemonteerd (excessieve diepte, nabijheid van metalen voorwerpen, afstand tussen draad die twee elementen afbakt kleiner dan 70 cm, enz.) (zie "Planning voor de installatie van het systeem").
	Robot in bloemenperk	Herpositioneer de omtrekdraad correct (linksom) (zie "Installatie omtrekdraad").

Probleem	Oorzaken	Oplossingen	
 Vast oranje	Onherstelbare fout.	Schakel de robot uit en opnieuw in. Indien het probleem aanhoudt, moet het dichtst bijzijnde erkende assistentiecentrum gecontacteerd worden.	
	Het led (C) brandt niet	Geen toevoerspanning	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de toevoereenheid
		Zekering onderbroken	Laat de zekering door het meest nabije geautoriseerde Assistentiecentrum vervangen
	Het led (C) van de zender is aan	Perimetrische draad onderbroken	Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie "Veilig stoppen van de robot") Koppel de stekker van de toevoereenheid los. Maak de junctie van de perimetrische draad

NL

VERVANGING ONDERDELEN

SUGGESTIE VOOR DE VERVANGING VAN ONDERDELEN



Belangrijk

Volg voor de vervangingen en de herstellingen de aanwijzingen van de fabrikant, of richt U tot het Assistentiecentrum indien deze ingrepen niet aangegeven zijn in de handleiding.

VERVANGING BATTERIJEN



Belangrijk

Laat de batterijen door een geautoriseerd Assistentiecentrum vervangen.

VERVANGING MES

1. Stop de robot in veilige omstandigheden (Zie “Veilig stoppen van de robot”).



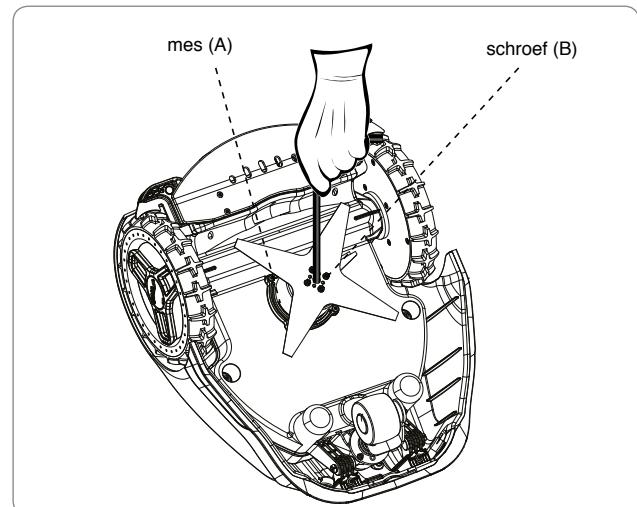
Belangrijk

Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

Voor de vervanging, mag men enkel het origineel mes te gebruiken dat bij het toestel past.

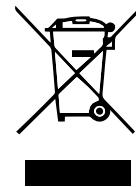
MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
Code snijmes	122104113/0	122104111/0

2. Kantel de robot om en plaats hem zodat het deksel niet beschadigd wordt.
3. Draai de schroeven (B) los om het mes (A) te demonteren.
4. Plaats een nieuw mes en draai de schroeven vast.
5. Kantel de robot weer om naar de werkpositie.



DE ROBOT AFDANKEN

- Aan het einde van de levensduur van dit product, wordt het geklassificeerd als RAEE (afval van elektrische en elektronische toestellen); het is dus verboden het te lozen zowel als gewone huishoudelijke afval, als gemengde stedelijke afval (niet-gedifferentieerd) of als gescheiden stedelijke afval (gedifferentieerd).
- Bij het afdanken, moet de gebruiker zich ervan verzekeren dat het product gerecycleerd wordt met inachtneming van de plaatselijke wettelijke vereisten; in het bijzonder moet hij verplicht de elektrische en elektronische onderdelen scheiden en afzonderlijk inzamelen in de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra van de RAEE, ofwel het nog integer product weer aan de verkoper overhanden bij een nieuwe aankoop. Onwettelijk lozen van Elektrische en Elektronische Toestellen (RAEE) wordt bestraft volgens de geldende wetten in het land waar de wetsovertreding wordt vastgesteld.
- De aanwezigheid van gevaarlijke stoffen in de elektrische en elektronische toestellen heeft een mogelijk schadelijke gevolgen op de omgeving en op de menselijke gezondheid; de gebruiker speelt daarom een fundamentele rol in het bijdragen tot het hergebruik, de recyclage en iedere andere vorm van recuperatie van de RAEE..
- Alle onderdelen die gescheiden en op specifieke wijze verwerkt moeten worden, zijn met een speciaal symbool aangegeven.



NL



Gevaar – Let op

RAEE – De afval van elektrische en elektronische toestellen (RAEE) kunnen gevaarlijke stoffen bevatten met mogelijk schadelijke gevolgen voor het milieu en voor de menselijke gezondheid. De RAEE moeten verplicht correct geloosd worden en enkel bij de daarvoor bestemde opvangcentra.

- Verpakking – Het product is verpakt met recycleerbare materialen, die op milieubewuste wijze geloosd moeten worden in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.
- Batterijen – De oude of uitgeputte batterijen bevatten stoffen die schadelijk zijn voor het milieu en voor de menselijke gezondheid; ze mogen niet met het gewoon huishoudelijk afval geloosd worden. De gebruiker is verplicht de batterijen op milieubewuste wijze te lozen in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.

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

Verklaart onder haar eigen verantwoordelijkheid dat het product:

Automatische grasmaairobot, met batterij, model 8030M30, 8030M50, overeenstemt met de essentiële vereisten voor veiligheid, gezondheid en milieubescherming voorzien door de volgende richtlijnen van de Europese Unie:

Richtlijn machines 2006/42/CE, **richtlijn elektromagnetische compatibiliteit** 2014/30/EU, **richtlijn Radio (RED)** 2014/53/EU, **richtlijn RoHS** 2011/65/EU, **richtlijn RAEE** 2012/19/EU, **richtlijn geluidsemissies** 2005/88/CE;

overeenstemt met de volgende geharmoniseerde normen:

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

EN 62233:2008 (**elektromagnetische velden**);

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

EN 61000-3-2:2015 en EN 61000-3-3:2014 (**uitstoot**);

EN 55014-2:2015 (**immunititeit**);

EN 50419:2006 (**AEEE – Markering van de apparatuur**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnetische Compatibiliteit**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnetische Compatibiliteit**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Doeleindelijk radiofrequentie**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

verklaart bovendien dat, volgens de richtlijn 2005/88/CE, het niveau LWA van het akoestisch vermogen op een significant staal $59.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ is (gewogen op curve A en met referentie naar 1 pW), dat het niveau LWA van het gegarandeerd akoestisch vermogen lager is dan 61 dB (gewogen op curve A en met referentie naar 1 pW) en dat de technische dossiers volgens de richtlijnen 2005/88/CE en 2006/42/CE opgesteld zijn bij Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italië.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(Afgevaardigd Beheerder)

SAMMANFATTNING

Allmän information.....	2
Handbokens syfte	2
Identifiering av tillverkaren och apparaten.	3
Säkerhetsinformation.....	3
Säkerhetsnormer.....	3
Säkerhetsanordningar.....	4
Säkerhetssignaler.....	5
Teknisk information.....	6
Tekniska specifikationer.	6
Allmän beskrivning av apparaten.	7
HuvuddelaR.	8
Installation.....	9
Packa och packa upp.	9
Planering och installation av anläggningen.....	9
Definition av omkretstrådens bana.....	11
Förberedelse och begränsning av arbetsområdet.	12
Installation av omkretstråd.	16
Installation av laddningsstation och nätaggregat.	17
Laddning av batteri FÖR nästa användning.....	18
Inställningar.	19
Rekommandationer för inställningarna.	19
Reglering av klipphöjden.....	19
Användning och funktion.	20
Skyldigheter vid användning.	20
Beskrivning av kontrollpanelen och menyöversikt.	20
Driftsättning.	21
Åtkomst till menyn via app.	21
Inställning användarmeny via mobilapp.	22
Inställning - programmeringsläge.....	22
Arbetstid - programmeringsläge.....	23
Sekundära områden - programmeringsläge.	24
Säkert stopp av roboten.	25
Långvarigt stillastående och idriftsättning.	25
Laddning av batteri efter ett långvarigt stillastående.	26
Användningsråd.	27
Löpande underhåll.	27
Rekommandationer för underhållet.	27
Tabell över planerade underhållsintervaller.	27
Rengöring av roboten.	28
Felsökning.	29
Fel, orsaker och åtgärder.....	29
Byte av komponenter.	32
Rekommandationer för byte av delar.	32
Byte av batterier.	32
Byte av KNIV.	32
Bortskaffande av roboten.	33
Försäkran om överensstämmelse.	34

SV

En reproduktion av det här dokumentet är förbjuden, även delvis, utan en skriftlig tillståelse från tillverkaren.
Tillverkaren följer en praxis för en kontinuerlig förbättring och förbehåller sig rätten att ändra på det här dokumentet utan en föregående underrättelse på villkor att detta inte innebär risker för säkerheten.
© 2008 – Text, bilder och redigering har utförts av: Tipolito La Zecca. Texterna kan kopieras, helt eller delvis, på villkor att författaren nämns.

HANDBOKENS SYFTE

- Den här handboken är en del som ingår i apparaten. Den har redigerats av tillverkaren för att ge nödvändig information för de personer som är behöriga att använda apparaten under den hela livslängden.
- Behöriga personer ska följa en korrekt teknik under användningen och noggrant läsa igenom och följa informationen.
- Den här informationen levereras av tillverkaren på originalspråket (Italienska) och översätts på övriga språk för att uppfylla rättsliga och/eller kommersiella krav.
- En läsning av den här informationen undviker risker för människors hälsa och säkerhet samt ekonomiska skador.
- Förvara den här handboken under apparatens livslängd på en känd och lätt tillgänglig plats så att den alltid finns till hands när den behövs för konsultation.
- Det kan häcka att viss information och bilder i den här handboken inte exakt motsvarar din produkt men det ställer inte dess funktion på spel.
- Tillverkaren förbehåller sig rätten att utföra ändringar utan någon föregående underrättelse.
- För att framhäva vissa delar av texten av väsentlig betydelse eller för att ange vissa viktiga specifikationer, används vissa symboler vars betydelse beskrivs nedan.

SV



Fara - Varning

Den här symbolen anger mycket farliga situationer som innebär en allvarlig risk för människors hälsa och säkerhet.



Försiktighet - Anvisningar

Den här symbolen anger ett lämpligt beteende för att inte ställa människors hälsa och säkerhet på spel och inte orsaka ekonomiska skador.



Viktigt

Symbolen anger teknisk information av specifik vikt som inte ska försummas.

IDENTIFIERING AV TILLVERKAREN OCH APPARATEN

Märkskytarna som visas sitter på själva apparaten. På de här skytarna finns referenser och alla indikationer som krävs för en säker drift.

Om du har frågor, kontakta tillverkarens kundtjänst eller en auktoriserad återförsäljare.

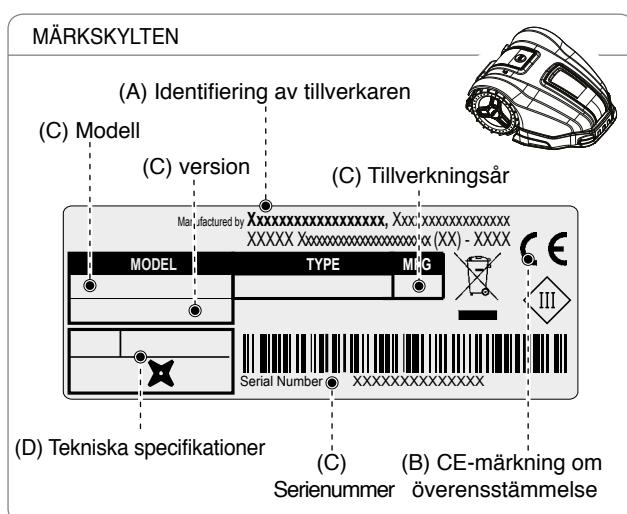
Vid behov av teknisk assistans, uppge uppgifterna som står på märkskytten, ungefärlig driftstid och typen av fel som uppstått.

A. Identifiering av tillverkaren.

B. CE-märkning om överensstämmelse.

C. Modell och version / serienummer/ tillverkningsår.

D. Tekniska specifikationer: Spänning, Ström, Skyddsklass, Vikt, Klipphöjd



SV

SÄKERHETSINFORMATION

Under projekterings- och konstruktionsfasen har tillverkaren lagt speciell vikt vid aspekter som kan utgöra en hälsoskadel eller säkerhetsrisk för de personer som har att göra med maskinen. Avsikten med den här informationen är att få användarna att inse vikten av att ägna särskild uppmärksamhet åt förebyggande av alla slags risker.



SÄKERHETSNORMER



DENNA PRODUKT ÄR FÖRSEDD MED ETT KLIPPBLAD OCH ÄR INTE EN LEKSAK!

- Läs noga igenom hela användarhandboken och särskilt all information som gäller säkerheten, och försäkra dig om att du har förstått den helt. Använd bara maskinen för sådana användningsområden som tillverkaren har avsett. Följ noga alla anvisningar för drift, underhåll och reparationer.
- Försäkra dig om att det inte finns några personer, särskilt barn, äldre eller funktionshindrade personer eller husdjur på det område där roboten är i funktion. Om så är fallet rekommenderar vi att robotens aktivitet programmeras till de timmar då det inte finns några personer på området. Övervaka roboten om du vet att husdjur, barn eller andra personer finns i närheten. Om en person eller ett djur befinner sig på robotens bana ska den omedelbart stoppas.
- På arbetsområden som inte är begränsade av en inhägnad som är svår att gå över ska maskinen övervakas när den är i funktion.
- Varningsskytarna måste placeras runt robotgräsklippares arbetsområde, om den används på offentliga platser. Skytarna måste ha följande text: "Varning! Automatisk gräsklippare! Gå inte för nära maskinen! Barn måste övervakas!"
- Den här roboten är inte avsedd att användas av barn eller av personer med begränsad fysisk, sensorisk eller mental färdighet eller som saknar erfarenhet eller kunskaper. Den får i så fall endast användas under överinseende av en person som är ansvarig för säkerheten eller som fått lära sig hur man använder enheten. Barn måste övervakas för att se till att de inte leker med roboten. Låt inte personer som inte känner till robotens funktion och drift använda roboten.
- Låt inte personer som inte känner till robotens funktion och drift använda roboten.
- De operatörer som utför underhålls- och reparationsåtgärder måste ha grundlig kännedom om de speciella egenskaperna och säkerhetsföreskrifterna för maskinen. Läs noga användarhandboken innan du använder roboten och försäkra dig om att du förstått alla instruktionerna.
- Använd endast originalreservdelar, modifiera inte robotens form, manipulera inte, kringgå inte,

eliminera inte och förbikoppla inte de säkerhetsanordningar som är installerade. Tillverkaren frånsäger sig allt ansvar om reservdelar som ej är original används. Brist på iakttagande av dessa villkor kan medföra allvarliga risker för säkerheten och hälsan.

- Kontrollera att det inte finns leksaker, verktyg, grenar, klädesplagg eller andra föremål på gräsmattan som kan skada bladen. Eventuella föremål på gräsmattan kan också skada roboten eller medföra att den blockeras.
- Tillåt aldrig någon att sätta sig ovanpå roboten. Lyft aldrig upp roboten för att kontrollera bladet eller för att flytta den när den är i gång. Sätt aldrig in händerna eller fötterna under maskinen när den är i gång.
- Använd inte roboten när bevattningsanläggningen är i funktion. Programmera i så fall roboten och bevattningsanläggningen så att de inte är i funktion samtidigt. Tvätta inte roboten med högtrycksvattenstråle och doppa den inte, delvis eller helt, i vatten eftersom den inte är vattentät.
- Koppla från eltillförseln och aktivera säkerhetsanordningen innan du utför något av de ingrepp för justering eller underhåll som kan utföras av användaren. Använd den personliga skyddsutrustning som föreskrivs av tillverkaren. Använd alltid skyddshandskar vid åtgärder på klippbladet.
- Rengöring och underhåll som är avsett att utföras av användaren får inte utföras av barn utan övervakning.
- Använd inte roboten om klippbladet är skadat. Klippbladet måste bytas ut.
- Använd inte roboten om utsidan är skadad. Om det finns skador på de mekaniska delarna måste dessa bytas ut.
- Använd inte roboten om transformatorns nätkabel är skadad. En skadad kabel kan orsaka kontakt med strömförande delar. Kabeln ska bytas ut av tillverkaren eller av tillverkarens kundservice eller av en person med liknande behörighet, för att förebygga eventuella risker.
- Om nätkabeln skadas under användningen, tryck på "STOP"-knappen för att stoppa roboten och koppla från stickkontakten från uttaget.
- Kontrollera roboten visuellt med regelbundna mellanrum för att vara säker på att bladet, monterinsskruvorna och klippmekanismen inte är slitna eller skadade. Se till att alla muttrar, bultar och skruvar är åtdragna för att garantera att robotens driftförhållanden är optimala.
- Om roboten under användningen vibrerar onormalt, tryck på "STOP"-knappen för att stoppa roboten och koppla från stickkontakten från uttaget.
- Det är absolut förbjudet att använda och ladda roboten i explosiva miljöer och i brandfarliga miljöer.
- Använd endast den batteriladdare och det nätaggregat som levererats av tillverkaren. Felaktig användning kan ge upphov till elstötar, överhetning eller läckage av frätande vätskor från batteriet. Om vätska läcker ut från batteriet måste det tvättas med vatten/neutralisator. Rådfråga läkare vid eventuell kontakt med ögonen.

SÄKERHETSANORDNINGAR

1. Hindersensor

Krocksenorn aktiveras vid en krock med ett fast föremål på över 10 cm höjd. Roboten blockerar rörelsen i den riktningen och går tillbaka för att undvika hindret.

2. Klinometer

Om roboten arbetar på mark med en lutning som överstiger de tekniska specifikationerna eller om den tippar över, stannar roboten upp kniven.

3. Nödstoppsknapp

Knappen sitter på den övre delen av roboten och det står "STOP" på den, med större bokstäver än på de andra kontrollerna som finns på knappsetsen. Om man trycker på stoppknappen medan robotgräsklipparen är i funktion stannar den genast och kniven stoppas.

4. Överströmsskydd

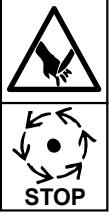
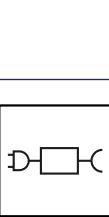
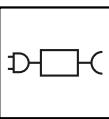
Alla motorer (kniv och hjul) övervakas kontinuerligt under funktionen i alla slags situationer som kan medföra en överhetning. Om det uppstår en överström i hjulens motor gör roboten ett försök i motsatt riktning. Om överströmmen fortsätter stannar roboten upp och signalerar ett fel. Om överströmmen finns i knivens motor kan roboten göra två ingrepp. Om parametrarna är inom det första området gör roboten en manöver för att återställa kniven. Om överströmmen är över skyddsområdet stannar

roboten upp och signalerar ett motorfel.

5. Sensor vid frånvaro signal

Om signal saknas stannar roboten automatiskt.

SÄKERHETSSIGNALER

	Läs noggrant igenom bruksanvisningen och förstå innehållet innan maskinen används.		Håll ett lämpligt säkerhetsavstånd från maskinen under funktionen.
	Vidrör aldrig den roterande kniven, för aldrig in händer och fötter under apparaten när den är i gång. Vänta tills kniven och de roterande delarna har stannat upp innan försök att nå dem.		När roboten är i funktion, se till att det inte finns några personer (speciellt barn, äldre eller rörelsehindrade personer) samt husdjur i arbetsområdet. Håll barn, husdjur och övriga personer på ett säkert avstånd när maskinen är i funktion. För att undvika denna risk rekommenderas det att programmera robotens arbete under lämpliga tider.
	Stig inte upp på maskinen.		Varning! Gör inte rent eller tvätta maskinen med vattenstrålar.
	Aktivera skyddsanordningen innan du arbetar på maskinen eller innan den lyfts.		När roboten är i funktion, se till att det inte finns några personer (speciellt barn, äldre eller rörelsehindrade personer) samt husdjur i arbetsområdet. Håll barn, husdjur och övriga personer på ett säkert avstånd när maskinen är i funktion. För att undvika denna risk rekommenderas det att programmera robotens arbete under lämpliga tider.
			Använd endast roboten med de matarmmodeller som anges i "Tekniska data" i kapitlet "Teknisk information".

TEKNISK INFORMATION

TEKNISKA SPECIFIKATIONER

Beskrivning	Modell		
	Autoclip M3	Autoclip M5	
	8030M30	8030M50	
Maximal rekommenderad yta som kan klippas			
Arbetskapacitet (-20%*)	m² (sq ')	300 (3228 ')	500 (5380 ')
Egenskaper			
Dimensioner (B x H x D)	mm	537x415x252	
Robotens vikt inkl. batteri	kg	9,5	
Klipphöjd (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Knivens diameter	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Motorer		med borstar	
Knivens hastighet	Varv/min	2400	
Rörelsehastighet	Meter/minut	25 (82 ')	
Högsta lutning som kan hanteras och rekommenderas (*)	%	45% tillåtet, baserat på gräsmattans förhållande och installerade tillbehör. 35% max hanterad och rekommenderad. När gräsmattan är i normalt tillstånd. 20% i närheten av ytterkanten och vid gränskabeln.	
Drifttemperatur	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) LADDNINGSSTATION: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERILADDARE: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Uppmätt ljudtrycksnivå	dB(A)	57	
Skyddsklass mot vatten	IP	ROBOT: IPx4 LADDNINGSSTATION: IPx4 BATTERILADDARE: IPx4	
Elspecifikationer			
Nättaggregat (för litiumbatteri)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Ingång: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Klass 2 Utgång: 29.4 V ---; 2.0 A	
Typ av batterier och laddning			
Laddningsbart litiumjonbatteri (märkspänning)		25.9V – 1x2.5 Ah	
Batteriladdare		29.4 likström - 2.0 A	
Laddningens genomsnittliga varaktighet	hh:mm	1:15	
Arbetets genomsnittliga varaktighet efter en fullständig laddningscykel (*)	hh:mm	0:50	

(*) Beroende på tillståndet av gräset, av gräsmattan och av klippområdets utformning.

Frekvenser		
Sändare för robotstyrning		Arbetsfrekvensområde (Hz) 500 - 60000 Maximal radiofrekvenseffekt (dBm) < 10
Bluetooth		Arbetsfrekvensområde (MHz) 2402 - 2480 Maximal radiofrekvenseffekt (dBm) < 14
Utrustning / Tillbehör / Funktionsduglighet		
Hanterade områden inklusive huvudområdet		2
Regnsensor		standard
Maximal längd på omkretstråden (indikativ, beräknad på basis av en normal omkrets)	m (')	800 (2624 ')

(*) Beroende på tillståndet av gräset, av gräsmattan och av klippområdets utformning.

ALLMÄN BESKRIVNING AV APPARATEN

Apparaten är en robot som skyddas och konstrueras för en automatisk gräsklipning i trädgårdar och gräsmattor när som helst under dagen och natten. Den är liten, kompakt, tystgående och lätt transporterbar.

I funktion till de olika egenskaperna på ytan som ska klippas kan robotten programmeras för att arbeta på flera områden, ett huvudområde och flera sekundära områden (på basis av de olika modellernas specifikationer).

Under driften klipper robotten inom området som begränsas av omkretstråden.

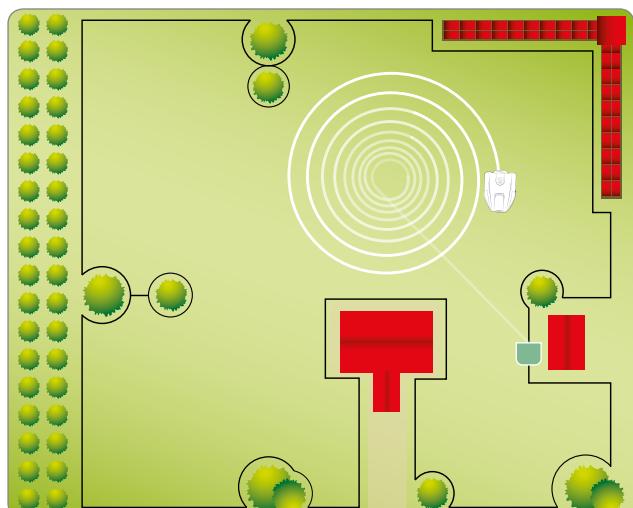
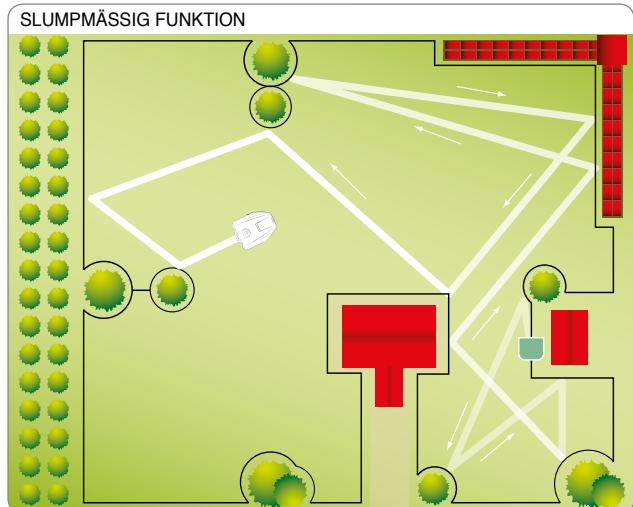
När robotten känner av omkretstråden eller stöter på ett hinder ändrar den bana och kör i en ny riktning. Robotten går inte utanför omkretstråden för ett avstånd som överstiger hälften av dess längd.

På basis av en slumpmässig drift, klipper robotten hela den begränsade gräsmattan automatiskt (se bilden).

Robotten identifierar högt och/eller tjockt gräs i ett område i trädgården och aktiverar automatiskt, vid behov, en spiralrörelse för en perfekt slutlig klipning.

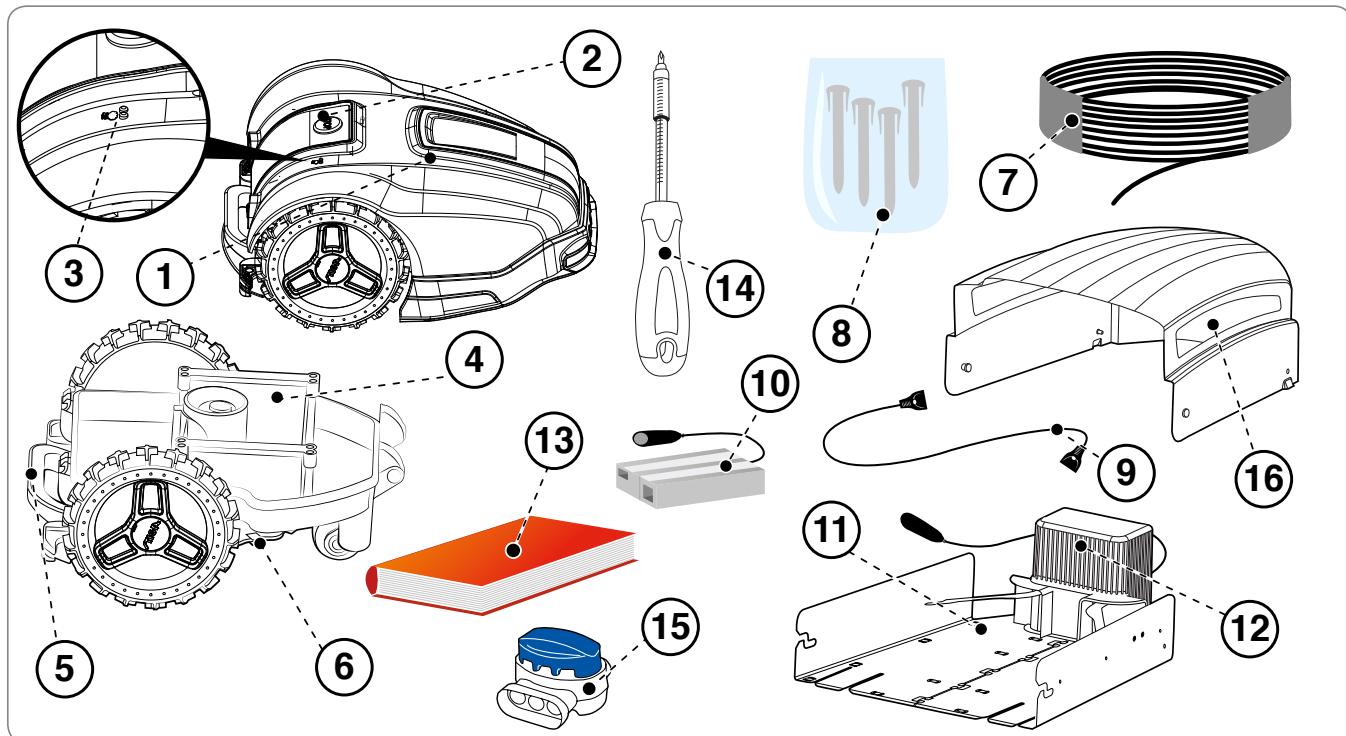
Gräsmattans yta som robotten kan klippa beror på en rad olika faktorer:

- robotten modell och installerade batterier;
- områdets egenskaper (oregelbunden omkrets, ojämna ytor, områdets uppdelning, osv.);
- gräsmattans egenskaper (typ och höjd på gräset, fuktighet, osv.);
- knivens tillstånd (vasst, utan rester eller beläggningar, osv.).



HUVUDDELAR

MODELL	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Version	A	A
① Robot	✓	✓
② Tangentbord med reglage	✓	✓
③ Regnsensor	✓	✓
④ Batteri	✓	✓
⑤ Handtag	✓	✓
⑥ Kniv	✓	✓
⑦ Omkretstråd	100	100
⑧ Spikar	100	100
⑨ Elkabel för nätaggregatet	✓	✓
⑩ Nätaggregat	✓	✓
⑪ Laddningsstation	✓	✓
⑫ Sändare	✓	✓
⑬ Bruksanvisning	✓	✓
⑭ Nödvändig för att ställa in klipphöjden	✓	✓
⑮ Koppling för omkretstråd	✓	✓
⑯ Kåpa till laddningsstation	-	-



INSTALLATION

PACKA OCH PACKA UPP

Apparaten levereras förpackad. Under uppackningen ska den tas ut försiktigt. Kontrollera att alla komponenter är hela.



Försiktighet - Anvisningar

Håll plastfilmen och platsbehållarna på avstånd från nyfödda och småbarn eftersom det finns risk för kvävning!



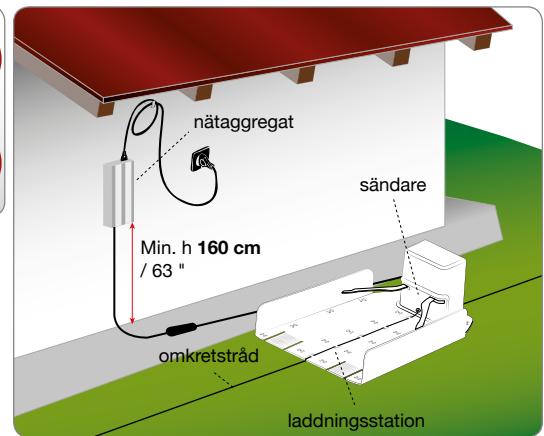
Viktigt

Behåll förpackningsmaterialet för framtida bruk.

PLANERING OCH INSTALLATION AV ANLÄGGNINGEN

Installationen av roboten är inte svår men kräver ändå en viss planering för att bestämma det bästa området för installationen av laddningsstationen, nätaggregatet och för att dra omkretstråden.

- Laddningsstationen ska placeras på kanten av gräsmattan, helst i det större området och från vilket eventuella andra områden lätt kan nås. Området där laddningsstationen installerats kallas "Huvudområde".



Försiktighet - Anvisningar

Placera nätaggregatet i ett område som inte är tillgängligt för barn. Till exempel på en höjd över 160 cm (63").



Försiktighet - Anvisningar

Se till att endast behöriga personer kan komma åt nätaggregatet.



Försiktighet - Anvisningar

För elanslutningen måste det finnas ett strömuttag nära installationsområdet. Se till att elanslutningen överensstämmer med gällande lagar. För ett säkert arbete på elanläggningen, till vilken nätaggregatet kopplats, måste den vara korrekt jordad. Den levererade kretsen måste skyddas av en differentialströmbrytare (RCD) med en aktiveringsström som ej överstiger 30 mA.

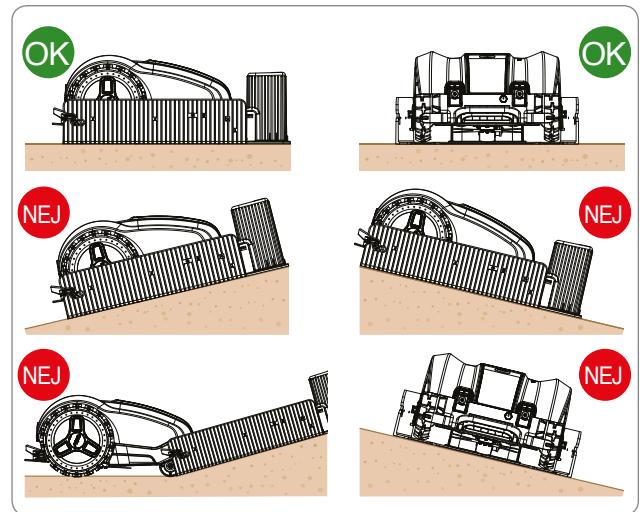


Viktigt

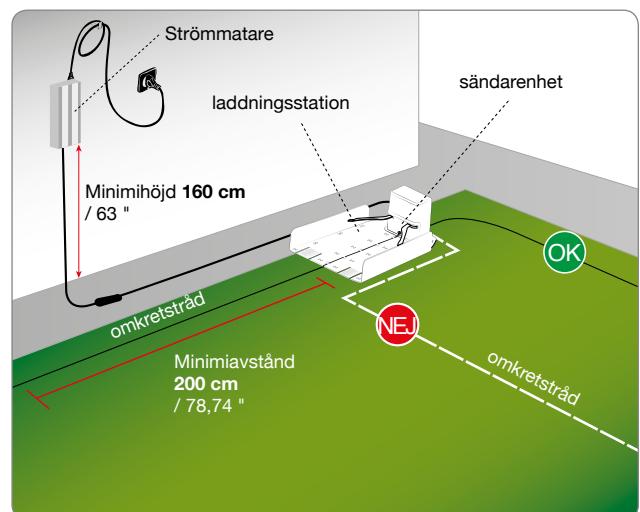
Det rekommenderas att installera enheten i ett skåp för elektriska komponenter (extern eller internt) med ett nyckellås och korrekt ventilation för att garantera en korrekt luftcirkulation.

- När roboten avslutat en arbetscykel ska den lätt kunna hitta laddningsstationen, vilken är punkten för att starta en ny arbetscykel och för att nå övriga eventuella arbetsområden som nedan kalla "sekundära områden".
- Placera laddningsstationen enligt följande regler:
 - platt område;
 - kompakt och stabil mark med en bra dränning;
 - helst i ett stort område;
 - se till att ett eventuellt bevattningsystem inte riktar vattenstrålen in i laddningsstationen;
 - laddningsstationens ingång ska placeras som på bilden så att roboten kan gå tillbaka genom att följa omkretstråden medurs;
 - en raklinje på 200 cm ska finnas innan basen.
 - eventuella skenor eller kanter i metall som avgränsar gräsmattan i närheten av laddningsbasen kan orsaka störningar av signalen. Placer laddningsbasen på andra sidan av trädgården eller placera den på avstånd från metallkanten. Vänd dig till tillverkarens kundtjänst eller till ett av de auktoriserade servicecentren som kan ge mer information.
- Laddningsstationen ska vara korrekt fastsatt till marken. Undvik att det bildas en upphöjning framför basen genom att eventuellt placera en matta av falskt gräs för att kompensera upphöjningen. Avlägsna i annat fall gräsmattan till en del och installera basen i nivå med gräset.

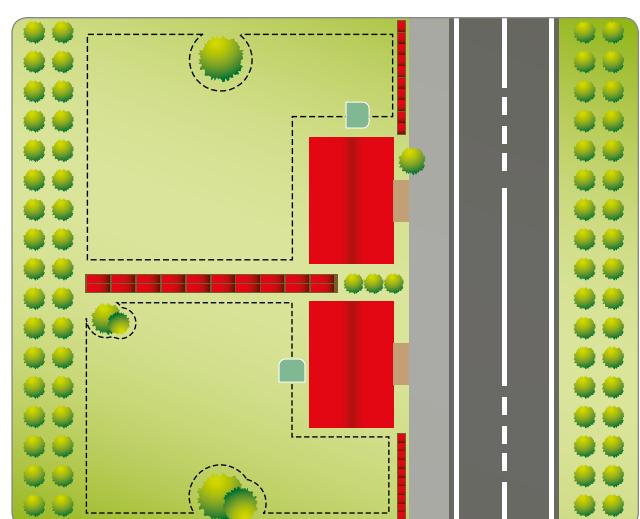
- Laddningsstationen är kopplad till nätaggregatet med en kabel som ska gå bort från laddningsstationen utanför klippningsområdet.
- Placera nätaggregatet enligt följande regler:
 - i ett ventilerat område, skyddat mot vittringssämnena och direkt solljus;
 - helst inomhus, i ett garage eller i ett förvaringsutrymme;
 - om den placeras utomhus får den inte utsättas för direkt solljus och vatten: den ska därför skyddas inuti en ventilerad låda. Den ska inte placeras i direkt kontakt med marken eller i fuktiga områden;
 - placera den utanför gräsmattan, inte inom den;
 - lägg ut resten av kabeln som från laddningsstationen når nätaggregatet. Förlänga eller förkorta inte kabeln.



- Trådens ingående längd ska vara rak och lodrätt i linje med laddningsstationen med minst 200 cm och den utgående längden ska gå från laddningsstationen. Detta gör att roboten kan gå tillbaka riktigt.



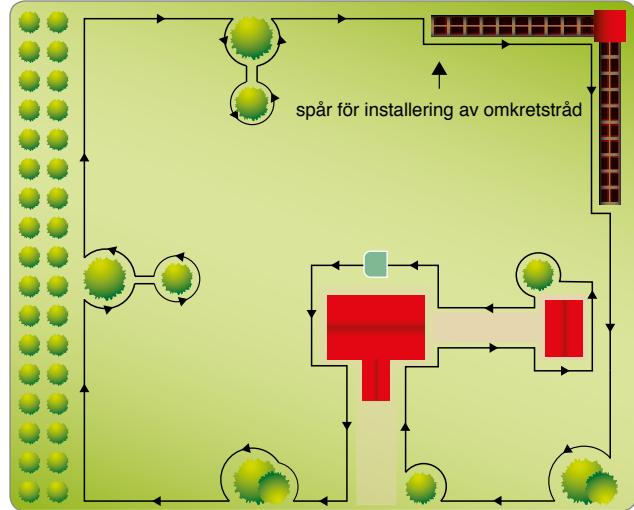
Vid en installation av roboten nära ett område i vilket en annan robot installerats (av samma eller en annan tillverkare) ska en ändring på sändaren och mottagaren göras, under installationen, så att de två robotarnas frekvenser inte stör varandra. Kontakta i dessa fall närmaste serviceverkstad.



DEFINITION AV OMKRETSTRÅDENS BANA

Innan omkretstråden installeras måste en kontroll göras av gräsmattans totala yta. Värdera eventuella ändringar som ska göras på gräsmattan eller punkter som ska uppmärksamas under installationen av omkretstråden för en bra funktion av roboten.

1. Förberedelse och begränsning av arbetsområdet.
2. Installation av omkretstråd.
3. Installation av laddningsstation och nätaggregat. När omkretstråden installeras, respektera installationsriktningen (medurs)och rotationen runt gräsbäddarna (moturs). Se bilden.

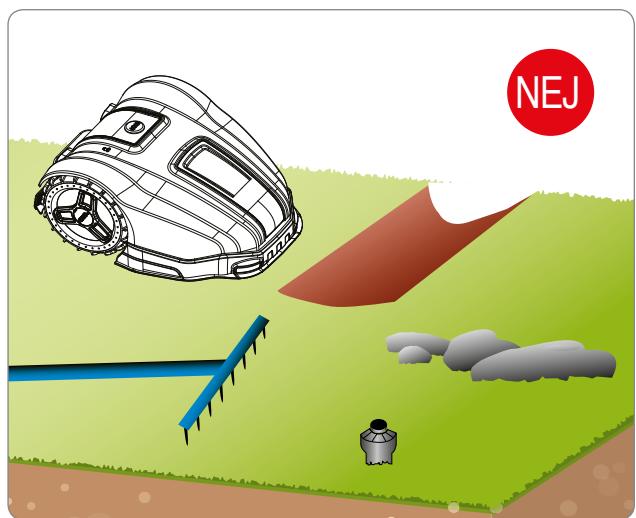


SV

Förberedelse av gräsmattan som ska klippas

- Kontrollera att gräsmattan som ska klippas är jämn och utan hål, stenar eller andra hinder. Gör i annat fall en nödvändig rensning. Om det inte går att ta bort vissa hinder måste området begränsas med en omkretstråd på lämpligt sätt.
- Roboten kan klippa ytor inom arbetsområdet med en lutning på högst 45 % (45 cm per längdmeter) om gräsmattan är jämn, torr där det inte finns risk att hjulen kan glida och beroende på de installerade tillbehören. I de andra fallen ska en lutning på 35 % respekteras.

Omkretstråden ska placeras på marken med en lutning som inte överstiger 20 % (20 cm per längdmeter) och kom ihåg att roboten kräver ett större fäste när den går tillbaka till laddningsstationen. Kontrollera därför noggrant markens tillstånd och respektera gränserna med precision. Lutningen får inte öka på ett avstånd på minst 35 cm innanför och utanför det omringade området. Om de här instruktionerna inte iakttas under det normala arbetet i lutande områden, kan hjulen slira och roboten kan lämna arbetsområdet när den inte känner av tråden.



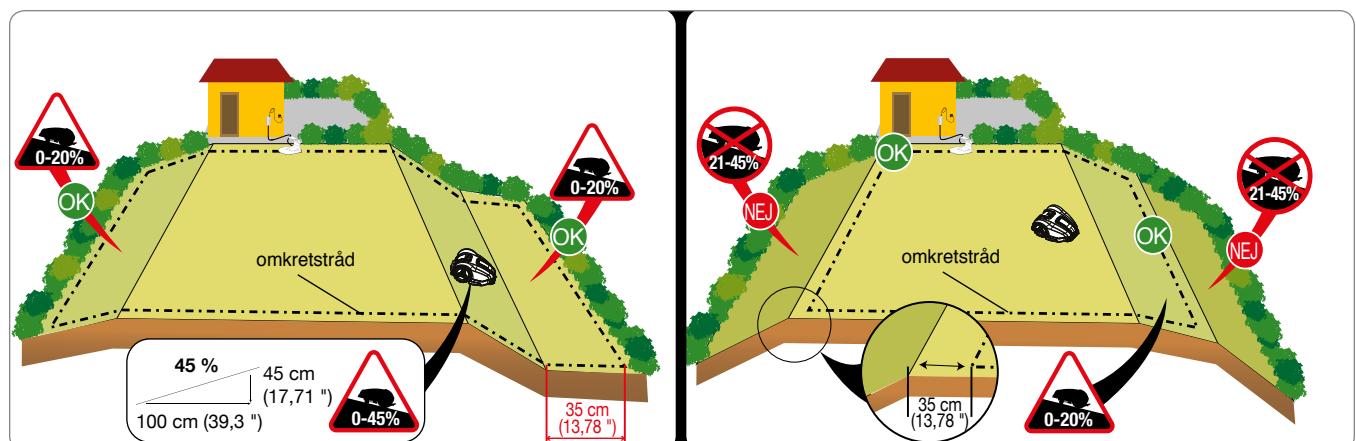
SV

Om det finns hinder i lutningar som är nära gränserna som anges ovan måste marken jämnas minst med 35 cm innan hindret för att minska lutningen.



Viktigt

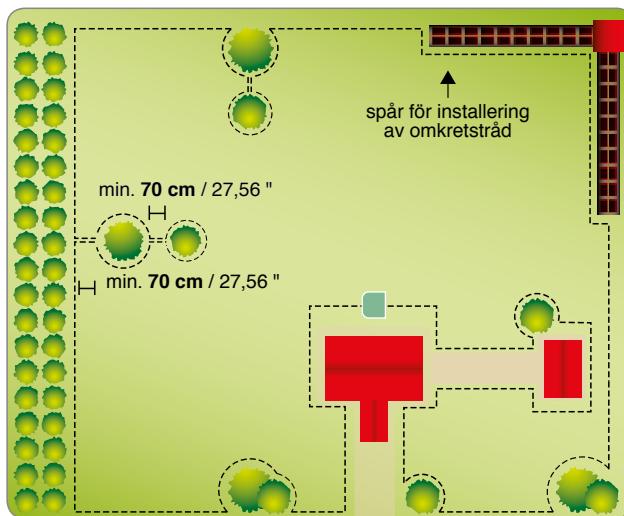
Områdena med större lutningar än de tillåtna kan inte klippas med en robot. Placera därför omkretstråden innan lutningen för att utesluta en klippling av den delen av gräsmattan.



Begränsning av arbetsområdet

3. Kontrollera alla ytor på gräsmattan och värdera om det går att dela upp den i flera separata områden enligt de kriterier som beskrivs nedan. Innan installationen av omkretstråden inleds rekommenderas det att kontrollera hela sträckan för en lätt tillgång och underlätta arbetena. Bilden visar ett exempel på en gräsmatta med spår för installation av omkretstråden.

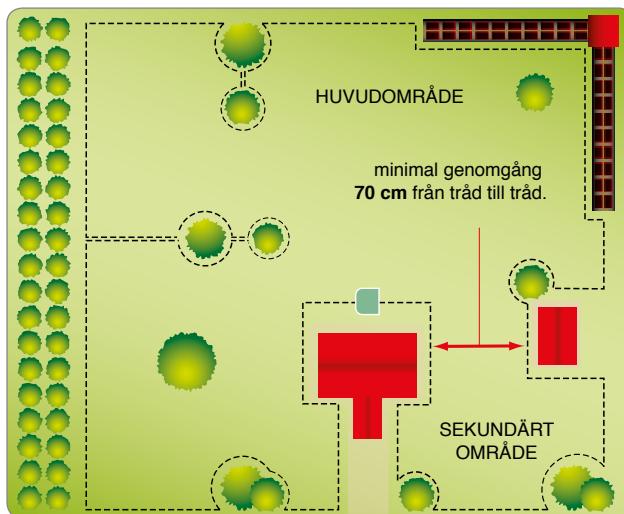
Under installationen av systemet måste eventuella sekundärområden identifieras. Ett sekundärt område motsvarar en del av gräsmattan som är ansluten till huvuddelen genom en trång genomfart och som är svår att nå med en slumpmässig rörelse av roboten. Området ska kunna nås utan trappor och olika höjder som överstiger tillåtna specifikationer. Om området ska definieras som "sekundärt område" beror detta även på storleken på huvudområdet. Ju större huvudområdet är desto lättare går det att nå trånga genomgångar. I allmänhet ska en genomgång som är mindre än **200 cm** anses som ett sekundärt område. Roboten styr ett antal sekundära områden som grundar sig på modellens egenskaper (se "Tekniska specifikationer").



Den minsta genomgången som tillåts är **70 cm** från tråd till omkretstråd. Omkretstråden ska placeras på ett avstånd, som sedan anges, av eventuella externa föremål, och därför måste det tillgängliga gången vara på **140 cm** (55,12 ") om det finns en mur eller en häck på båda sidorna.

Om gången är mycket lång är det bäst att bredden är minst **70 cm** (27,56 ") från en omkretstråd till en annan.

Under programmeringen ska storlekarna på de sekundära områdena konfigureras i procent i förhållande till gräsmattan och rikningen för att de ska kunna nås så snabbt som möjligt (medurs/moturs) samt antalet meter för att nå det sekundära området. Se "Programmeringsläge".



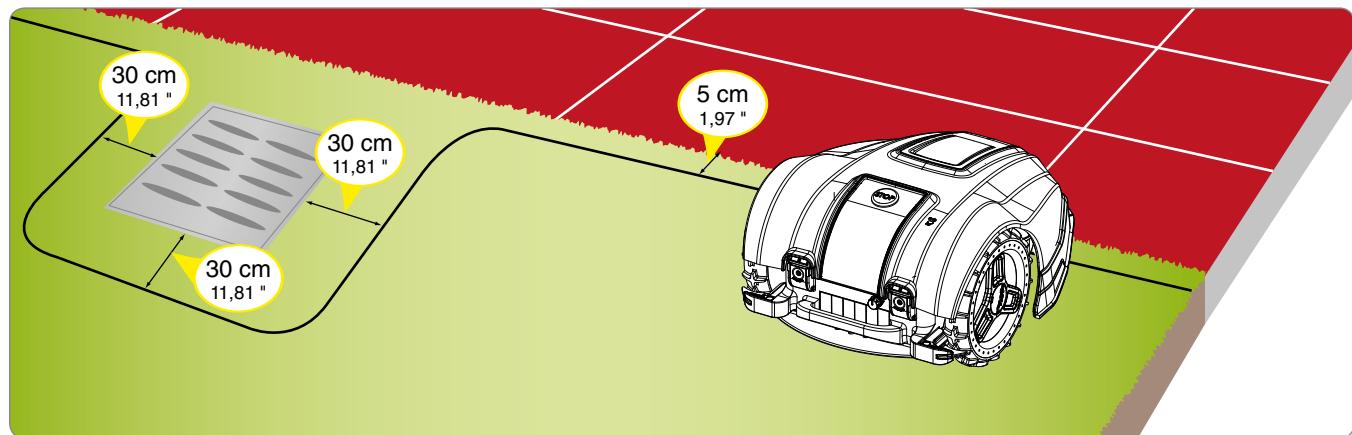
SV

4. Om det finns ett golv eller en liten väg inne i eller utanför arbetsområdet som är i nivå med gräsmattan, placera omkretstråden 5 cm från golvets kant. Roboten lämnar gräsmattan lätt och hela gräsmattan klipps. Om golvet är av metall eller om det finns en metallbrunn, en duschplatta eller elkablar ska omkretstråden placeras minst 30 cm avstånd för att undvika ett funktionsfel på roboten och störningar på omkretstråden.



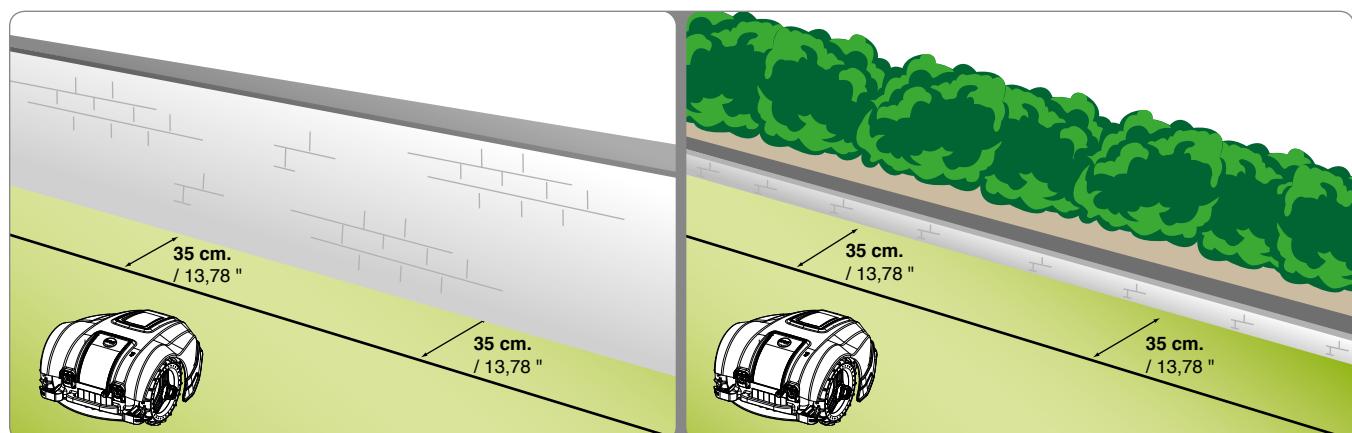
Viktigt

Bilden visar ett exempel på föremål innanför och utanför arbetsområdet och avståndet som ska respekteras för placeringen av omkretstråden. Avgränsa alla delar i järn eller andra metaller (brunnar, elanslutningar osv.) för att undvika störningar på omkretstrådagens signal.

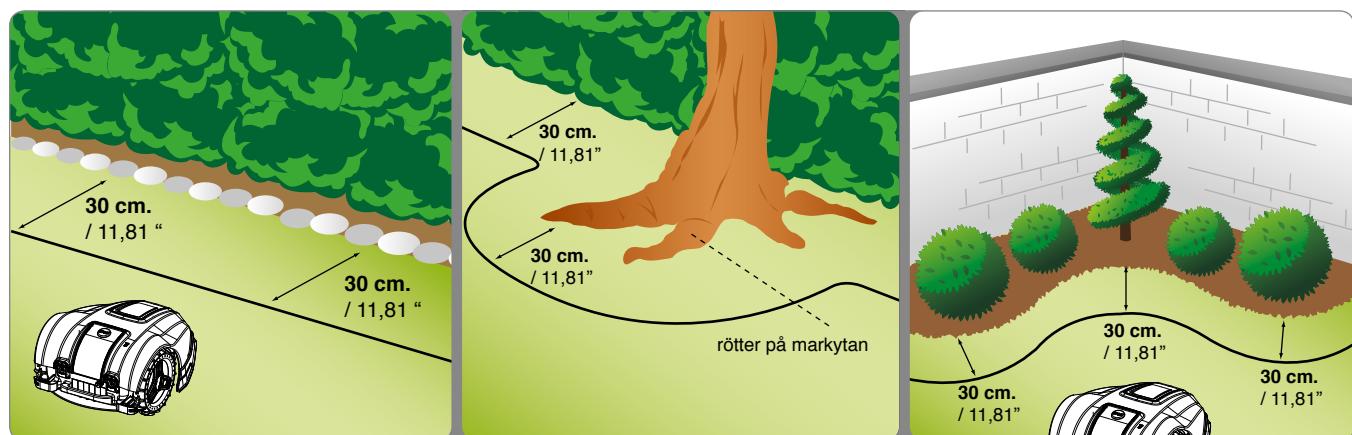


SV

Om det finns ett hinder innanför eller utanför arbetsområdet, till exempel en kant, en vägg eller en mur placera omkretstråden 35 cm från golvets kant; om du vill undvika att roboten stöter mot hindret, placera omkretstråden på ett avstånd av minst 40 cm (15,75"). En klippning av gräs bakom kanten där roboten inte ska arbeta kan slutföras med en trimmer eller en röjsåg.



Om det finns en gräsbädd, en buske eller en växt med utstickande rötter, gropar på 2-3 cm eller en kant på 2-3 cm innanför eller utanför arbetsområdet, placera omkretstråden 30 cm för att undvika att roboten skadas av hindren. En klippning av gräs inuti området där roboten inte ska arbeta kan slutföras med en trimmer eller en röjsåg.

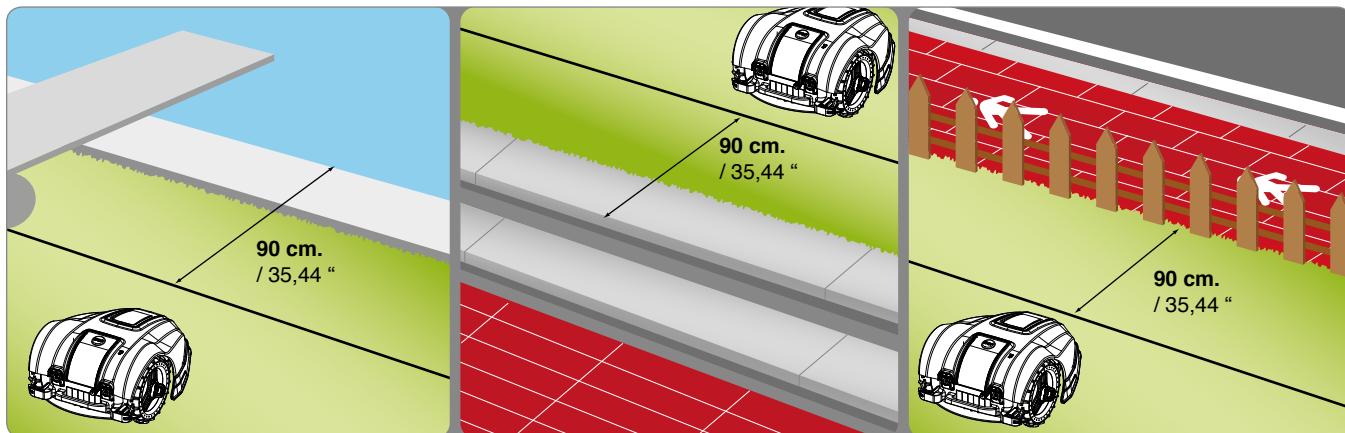


Om det innanför eller utanför arbetsområdet finns en pool, sjö, ett stup, ett dike, ett trappsteg, allmänna vägar som ej är skyddade eller skyddade av en inhägnad som man lätt kan ta sig över, ska omkretstråden placeras på ett avstånd av minst 90 cm (35,43"). För att installera omkretstråden så nära som möjligt till kanten på klippområdet, rekommenderar vi att placera en inhägnad som det är svårt att ta sig över, om området befinner sig intill allmän mark, eller en inhägnad på minst 15 cm i övriga fall. På så sätt blir det möjligt att lägga omkretstråden med hänsyn till de avstånd som beskrivits ovan.



Viktigt

En noggrann respekt av avstånden och lutningarna som specificeras i handboken garanterar en optimal installation och en bra funktion av roboten. Om det finns lutningar eller hal mark, öka avståndet med minst 30 cm. / 11,81 "

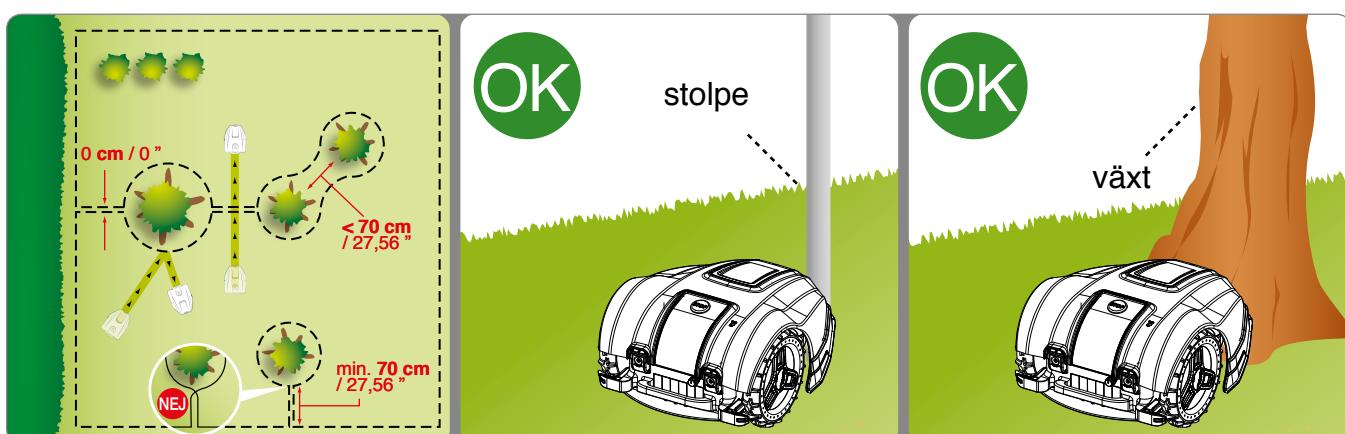


SV

Om det finns hinder inuti arbetsområdet som motstår stötar, till exempel träd, buskar eller stolpar utan vassa hörnen krävs ingen avgränsning. Roboten stöter emot hindret och ändrar riktning. Om du föredrar att roboten inte stöter emot hinder och för en säker och tyxtgående funktion rekommenderas det att fasta hinder avgränsas. Lätt lutande hinder, som blomstervaser, stenar eller träd med rötter på markytan ska begränsas för att undvika eventuella skador på kniven och på hindren.

För att avgränsa hindret, från den externa omkretsen närmast föremålet som ska avgränsas, installera omkretstråden fram till hindret och gå runt det. Respektera avstånden som beskrivs i de föregående punkterna och lägg kabeln längs den föregående banan. Dra stråden fram och tillbaka, som sitter under samma spik, vilket gör att roboten går över omkretstråden.

För en korrekt funktion av roboten ska den minimala längden på den överliggande omkretstråden vara 70 cm för att roboten ska kunna röra sig riktigt.



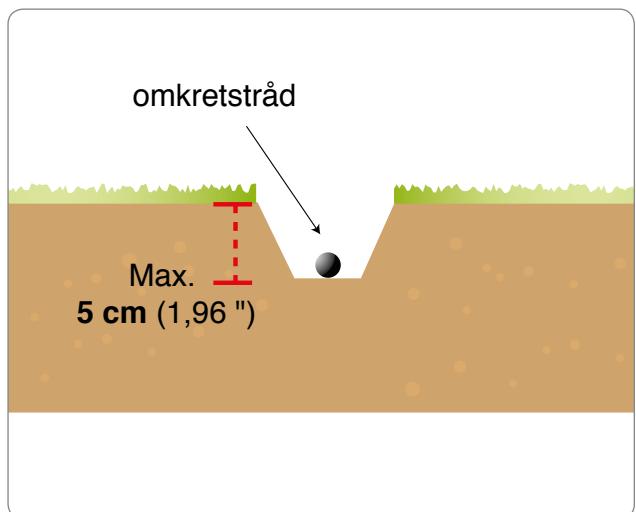
INSTALLATION AV OMKRETSTRÅD

Omkretstråden kan läggas ovan eller under markytan. Använd gärna en kabelläggare vid installation eftersom det garanterar ett skydd av själva tråden. I annat fall ska tråden installeras på marken med spikarna som medföljer enligt beskrivningen nedan.



Viktigt

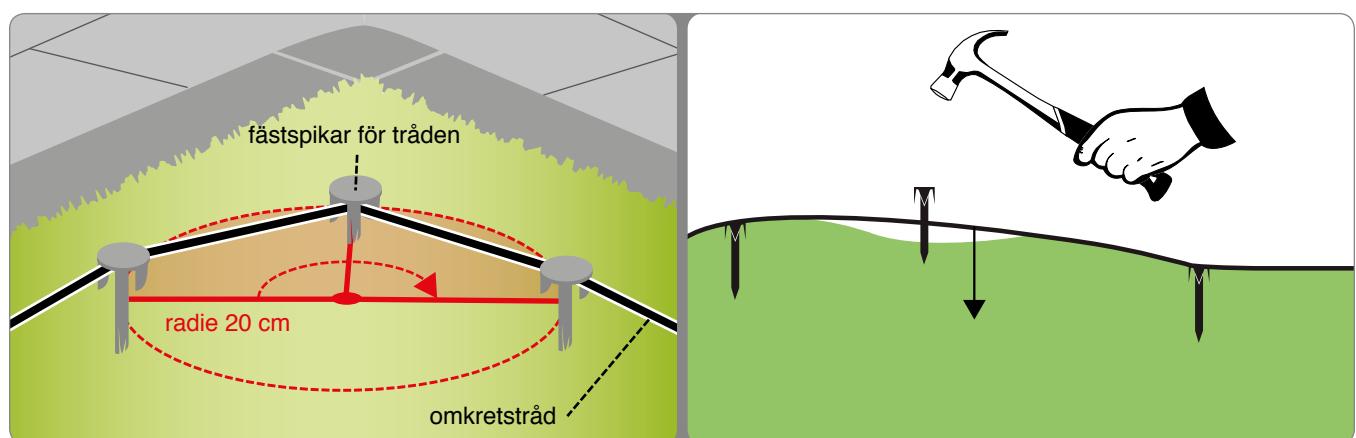
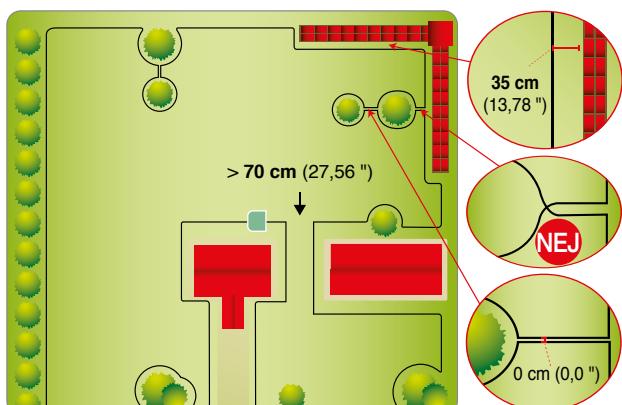
Börja installationen av omkretstråden i laddningsstationens område och lämna ett par meter för att sedan skära av den till rätt längd under slutfasen för anslutning till laddstationen.



Tråd som placeras på marken

Gräset ska klippas mycket kort med gräsklippare eller trimmer längs hela banan där kabeln läggs. På så sätt blir det lättare att lägga kabeln i kontakt med marken och undvika att gräsklipparen kapar kabeln eller skadar dess isolering.

1. Placera tråden medurs, längs hela sträckan, och fäst den med de särskilda spikarna med ett mellanrum av ca 100 cm (39,37"). Tråden ska vara i kontakt med marken för att undvika att den skadas av gräsklipparen innan den är täckt med gräs.
 - När omkretstråden installeras, respektera installationsriktningen runt gräsbadarna (moturs).
 - I linjer som inte är raka, fäst tråden så att den inte kan spinnas och skapa en jämn kurva (radie 20 cm).



Nedgrävd tråd

1. Gräv en jämn fåra i marken (ca 2÷3 cm (0,787÷1,181 ")).
2. Placera tråden, medurs, längs hela omkretsen och med ett djup av några få centimeter. Gräv inte ner tråden utöver 5 cm för att inte minska signalens kvalitet och kraft som roboten känner av.
3. Under installationen av tråden, blockerade den i vissa punkter om det behövs med spikarna som medföljer för att bibehålla den i position när marken täcks.
4. Täck hela tråden med jord och se till att den förblir spänd i marken.

Sammanfogning av omkretstråd.

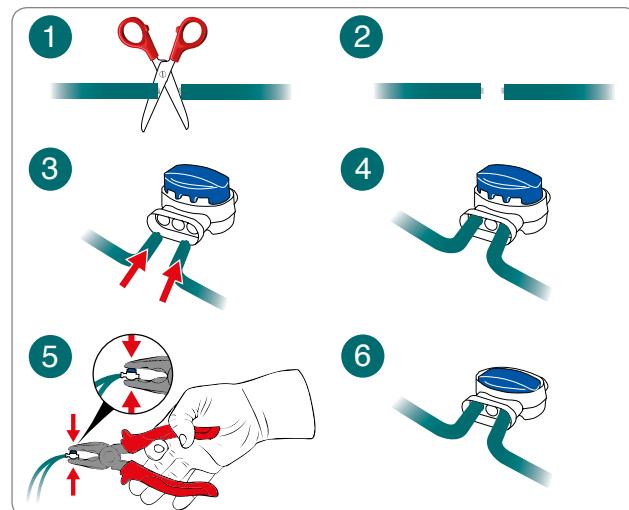
Använd en originalkoppling om ytterligare omkretstråd behövs för att slutföra installationen.

Sätt in kabeländarna i kopplingen, kontrollera att kablarna är helt insatta så att ändarna är synliga på den andra sidan. Tryck med hjälp av en tång in knappen på den övre sidan helt.



Viktigt

- Använd endast originalkopplingar som garanterar säker och vattentät elanslutning.
- Använd inte isoleringsband eller kopplingar av annan typ som inte garanterar korrekt isolering (kabeländar, kabelfästen etc.), fuktigheten i marken orsakar efter en tid rostbildning och brott på omkretstråden.



INSTALLATION AV LADDNINGSSTATION OCH NÄTAGGREGAT

SV



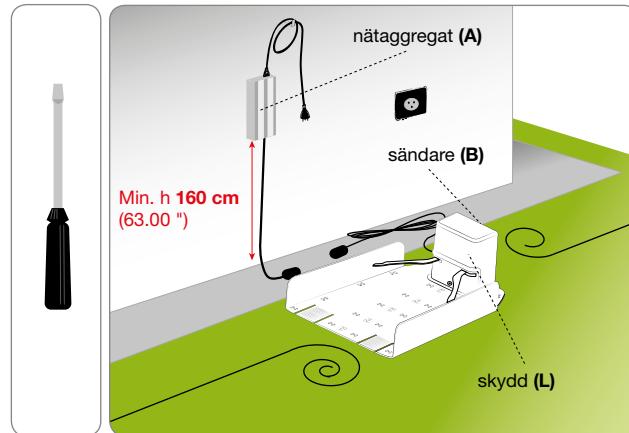
Försiktighet - Anvisningar

Innan något som helst ingrepp, slå från strömförsörjningen.

Placera nätaggregatet i ett område som inte är tillgängligt för barn. Till exempel på en höjd över 160 cm. (63.00").

Kabeln som leder till laddningsstationen kan inte kan förlängas eller förlängas. Överskottskabeln ska viras i form av en åtta, såsom visas på figuren.

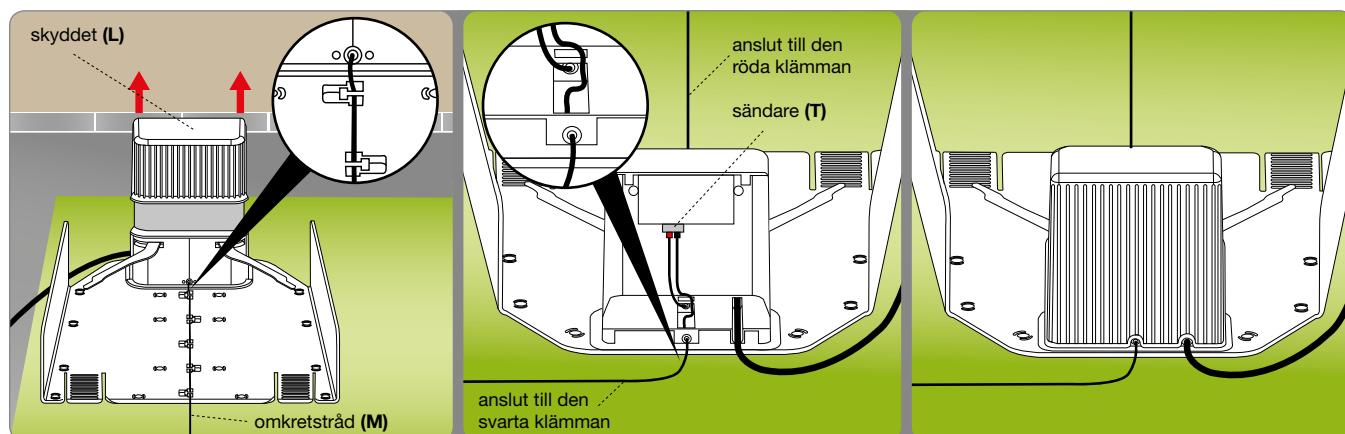
Omkretstråden som används för installationen kan inte vara kortare än 50 m. Kontakta närmaste serviceverkstad.



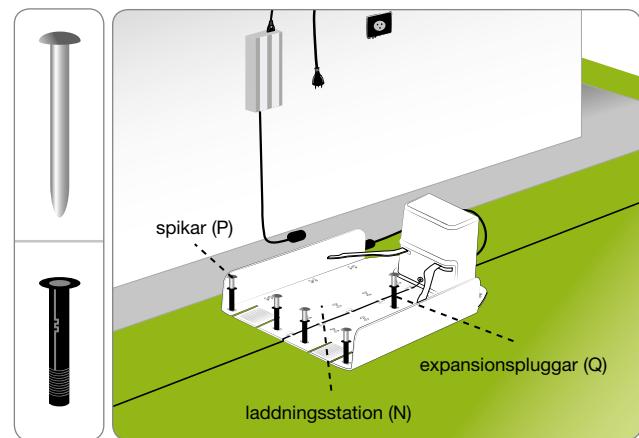
1. Montera ner skyddet (L).
2. Placera basen i det förutsedda området.
3. För in omkretstråd (M) längs skenorna i laddstationen. Kapa överflödig omkretstråd ca 5 cm ovanför kopplingarna.
4. Anslut tråden som går in i laddningsbasen till sändarens röda klämma (T). Anslut tråden som går ut från laddningsbasen till den svarta klämman.



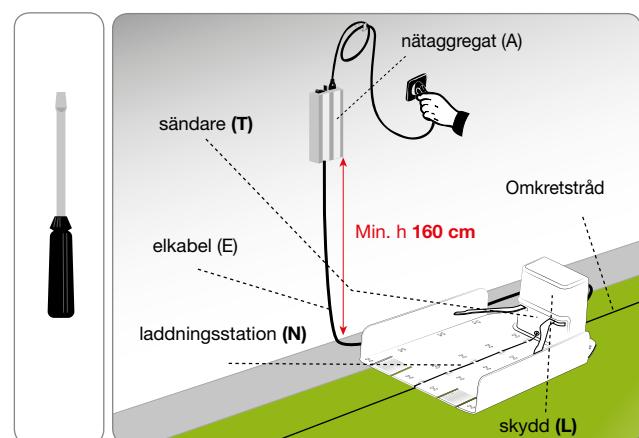
Kabelfästena ska endast användas för att ansluta den ursprungliga omkretstråden.



5. Fäst basen (N) till marken med spikarna (P). Fäst basen med expansionspluggarna (Q).

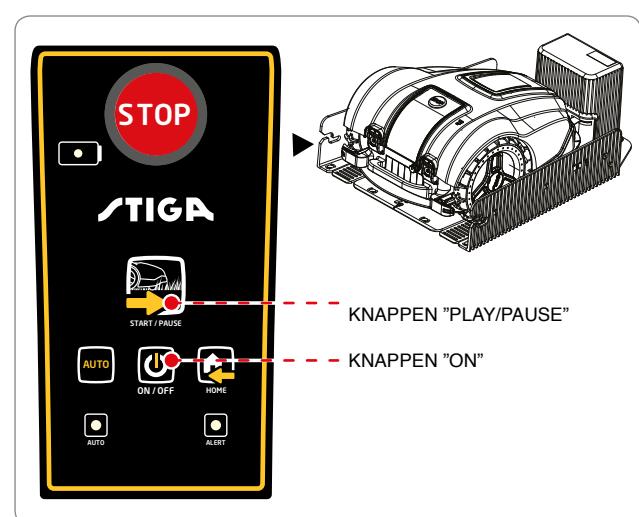


6. Installera nätaggregatet (A).
7. Anslut laddningsstationens (N) elkabel (E) till nätaggregatet (A).
8. Koppla nätaggregatets kontakt (A) till eluttaget.
9. Om sändarens lysdiod blinkar fungerar anslutningen riktigt. I annat fall måste en felsökning göras (se "Felsökning").
- SV**
10. Montera skyddet (L).



LADDNING AV BATTERI FÖR NÄSTA ANVÄNDNING

- Sätt roboten i laddningsstationen.
- Tryck på knappen "ON/OFF" och vänta några sekunder tills roboten är fullt påslagen.
- Lysdioden till batteriet lyser med fast orange ljus under några sekunder när roboten detekterar laddningsstationen.
- Kontrollera att lysdioden "AUTO" är släckt. Tryck eventuellt på knappen "AUTO" för att släcka lysdioden.
- Närladdningenärklärärdetmöjligtattanvändaellerprogrammera roboten för driftsättning (se "Programmeringssätt").



Viktigt

Batterierna ska förbli anslutna minst 4 timmar vid den första laddningen.

INSTÄLLNINGAR

REKOMMENDATIONER FÖR INSTÄLLNINGARNA



Viktigt

Användaren ska göra inställningarna enligt proceduren som beskrivs i handboken. Utför ingen typ av inställning som inte uttryckligen anges i handboken. Eventuella extraordinära inställningar, som inte anges i handboken, ska endast utföras av personal på tillverkarens auktoriserade serviceverkstäder.

REGLERING AV KLIPPHÖJDEN

Innan knivens klipphöjd ställs in, se till att roboten stannat under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten").



Viktigt

Använd skyddshandskar för att undvika fara för skador på händerna.

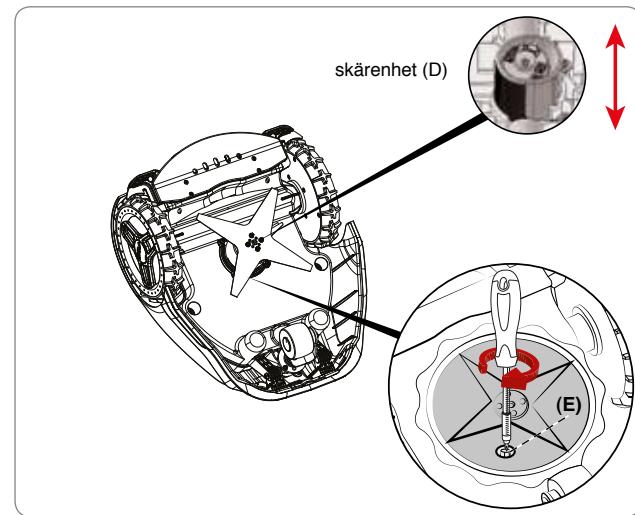
1. Vänd roboten och placera den så att huven inte skadas.
2. Vrid beslaget med nyckeln (E) i medurs riktning.
3. Lyft eller sänk skärenheten (D) för att definiera önskad klipphöjd. Värdet kan identifieras med en skala som sitter på nyckeln.



Viktigt

Använd inte roboten för att klippa gräs med en höjd som överstiger 1 cm (0,40") i förhållande till kniven. Minska klipphöjden gradvis. Det rekommenderas att minska höjden under 1 cm (0,40") varje/varannan dag tills en idealisk höjd uppnås.

4. När inställningen slutförts, vrid beslaget moturs (E).
5. Vänd roboten till arbetsläget.



SV

ANVÄNDNING OCH FUNKTION

SKYLDIGHETER VID ANVÄNDNING



Viktigt!

- Före första användningen av roboten ska du noga läsa igenom handboken och försäkra dig om att det inte finns några oklarheter i den och att du förstått all information som gäller säkerheten.
- Använd bara maskinen på det sätt som tillverkaren avsett, och modifiera inte någon anordning för att den ska kunna utföra uppgifter som skiljer sig från de avsedda.
- Undvik att använda roboten och kringutrustningen under ognynnsamma väderförhållanden, särskilt när det är risk för blixtnedslag.

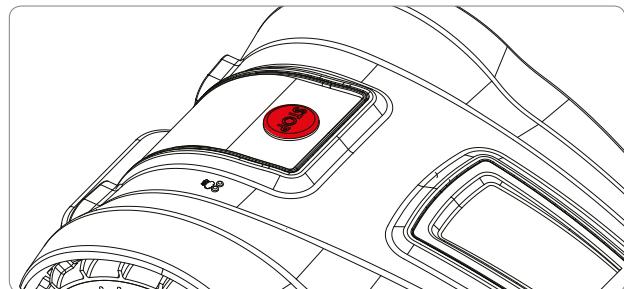
BESKRIVNING AV KONTROLLPANELEN OCH MENYÖVERSIKT

Bilden visar läget och funktionen för kontrollerna på själva maskinen.



STOP.

Tryck på knappen för att stoppa gräsklipparen under säkra förhållanden. Används vid överhängande fara och för att utföra underhållsåtgärder på roboten.



Tryck på knappen för att sätta på eller stänga av roboten.



Aktiverar eller inaktiverar automatiskt funktionssätt. Med automatiskt funktionssätt är roboten programmerad för att arbeta enligt den programmering som beskrivs på följande sidor.



Avstängd: Manuellt funktionssätt.
Tänt fast ljus: Automatiskt funktionssätt.



Batteriets laddningsnivå.



Funktionsfel. Konsultera kapitlet "FELSÖKNING"



Robot i laddningsstation (Lysdiod AUTO släckt)



Tryck på knappen för att starta en cykel med manuellt arbetssätt. Om batteriet är tillräckligt laddat och lysdioden AUTO är släckt startar roboten en arbetscykel. När arbetscykeln är klar går den tillbaka till laddningsstationen.

Robot i trädgården



När roboten är i rörelse är det möjligt att avbryta klippningen och roboten går över till stand-by.

Med roboten i stand-by kan klippningen återupptas.



Roboten går tillbaka till laddningsstationen och återupptar det automatiska eller det manuella funktionssättet enligt status för lysdioden "AUTO".

DRIFTSÄTTNING

Proceduren för driftsättning ska utföras första gången roboten slås på och efter en längre period av inaktivitet.

- Kontrollera att gräsmattan som ska klippas har en längd som tillåter korrekt funktion av roboten (se tekniska egenskaper).
- Justera den önskade klipphöjden (se justering av klipphöjd).
- Kontrollera att arbetsområdet har avgränsats korrekt och att det inte finns hinder för regelbunden funktion av roboten enligt anvisningarna i avsnittet ”Förberedelse och avgränsning av arbetsområdena” och följande.
- Kontrollera att det inte finns stora vattenpölar i trädgården när det regnat mycket.
- Placera roboten inuti laddningsstationen.
- Tryck på startknappen ”ON/OFF” och vänta några sekunder tills roboten är fullt påslagen.
- Lysdioden till batteriet lyser med fast orange ljus under några sekunder när roboten detekterar laddningsstationen.
- Roboten är färdig för användning. Tryck på knappen ”AUTO” för att ställa in automatiskt eller manuellt funktionssätt för roboten.

Robotens funktion i manuellt läge ”lysdiod AUTO släckt”

sv

- När batteriet är fullständigt laddat, tryck på knappen START/PAUS för att starta arbetscykeln. När batteriets kapacitet är slut går roboten tillbaka till laddningsstationen.
- Om inte hela gräsmattan i trädgården är klippt, vänta tills batteriet är fulladdat och starta en ny arbetscykel.
- För bästa resultat rekommenderar vi att använda roboten åtminstone varannan dag.
- För att ändra standardinställningarna på roboten för vissa funktioner kan du ladda ner gratisappen för smartphone, se stycke ”ÅTKOMST TILL MENYN VIA APP”

Robotens funktion i automatiskt läge ”lysdiod AUTO tänd”

- Med automatiskt läge är roboten programmerad för att arbeta alla dagar i veckan från klockan 12:00 till 16:30 (GMT+1) för modell Autoclip M3 och från klockan 10:00 till 19:00 (GMT+1) för modell Autoclip M5.
- Antalet arbetscykler hanteras automatiskt av roboten enligt batteriets kapacitet. När roboten är i automatiskt läge går den ut från laddningsstationen för att utföra en arbetscykel, går tillbaka för laddning för att sedan på nytt arbeta om det behövs.
- För att ändra standardinställningarna för arbetstiden och andra funktioner kan du ladda ner gratisappen för smartphone, se stycke ”ÅTKOMST TILL MENYN VIA APP”

ÅTKOMST TILL MENYN VIA APP

Det finns en bluetooth-enhet i roboten, för programmering och kontroll från smartphone.

Ladda ner appen från Google Play eller Apple Store med din smartphone eller tablet genom att söka efter ”Stiga remote”. Starta appen och följ den styrda procedturen för sammankoppling för att ansluta appen till roboten.

PIN-koden för första åtkomst är fabriksinställd på ”0000”. Ändra PIN-koden så snart som möjligt för att göra roboten säker.

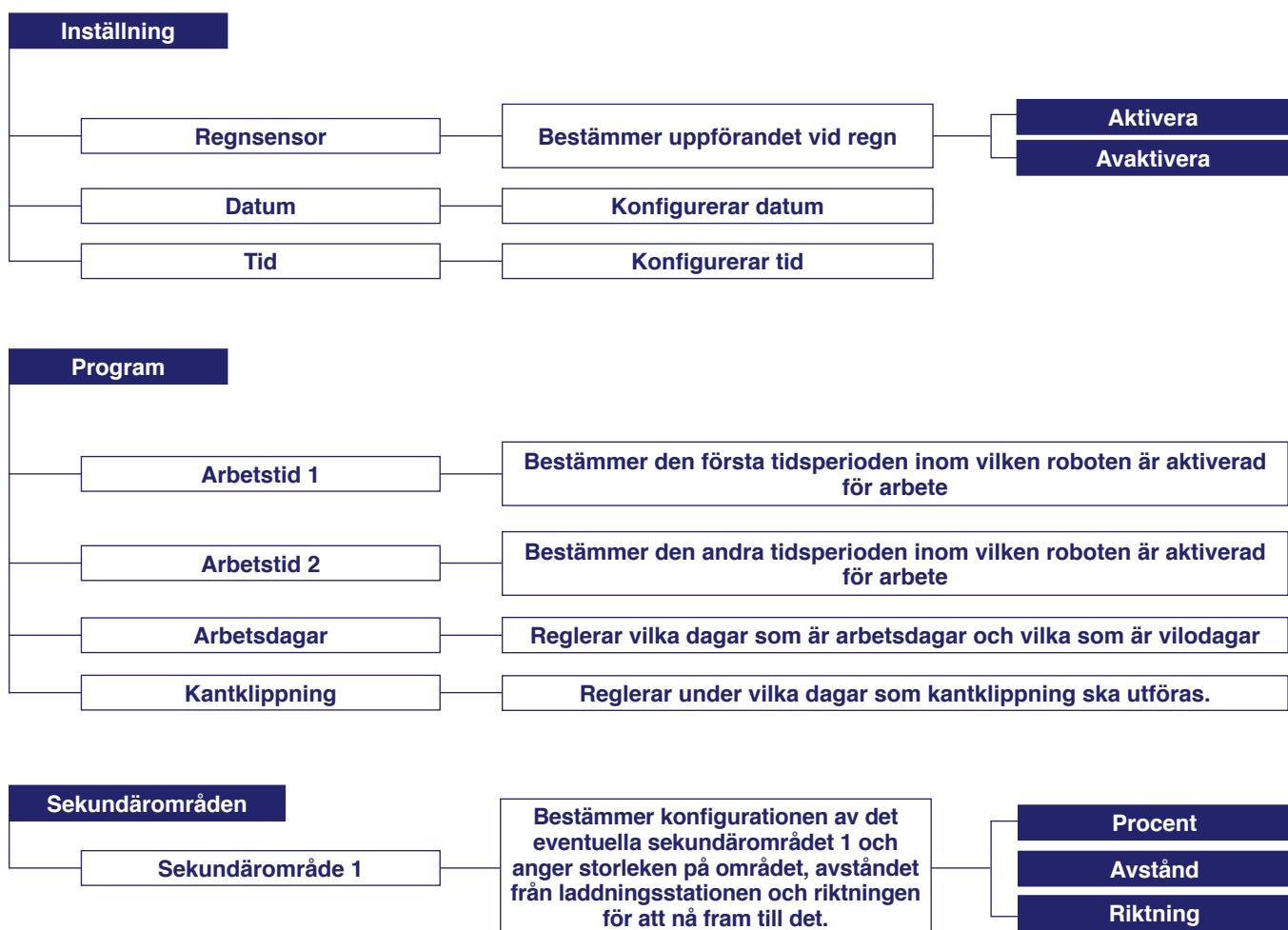
Appen gör det möjligt att:

- Ändra den automatiska standard-arbetstiden.
- Ställa in funktionen för regnsensorn.
- Ställa in startpunkterna för att optimalt hantera eventuellt sekundärområde.
- Ändra lösenordet.
- Skicka kommandot Start/Paus/Hem.
- Styra roboten under klipningen.
- Visa status, larm och eventuella fel på roboten.

INSTÄLLNING ANVÄNDARMENY VIA MOBILAPP

Starta appen från din smartphone för att få åtkomst till programmeringen av roboten genom funktionen "Setup" (Inställning).

En inledande översikt följer, med sammanfattning av de tillgängliga programmeringsfunktionerna, en detaljerad förklaring av de olika funktionerna finns på sidorna efter flödesdiagrammet. De funktioner som markeras av (*) finns endast tillgängliga på vissa modeller. Se tabellen över "Tekniska data".



INSTÄLLNING - PROGRAMMERINGSLÄGE

REGNSENSOR: funktion för att ställa in roboten vid regn.

- **Aktivera:** vid regn går roboten tillbaka till stationen och förblir på "laddningsläget" Efter att laddningscykeln slutförts startar roboten om och återupptar klippningen om det slutat regna.
- **Avaktivera:** vid regn fortsätter roboten att klippa gräset.

DATUM: funktion för att ställa in datumet.

TID: funktion för att ställa in tiden.

ARBETSTID - PROGRAMMERINGSLÄGE



Viktigt

För att på bästa sätt utnyttja prestandan rekommenderas det att ett dagligt arbete av roboten programmeras.

ARBETSSCHEMA 1: funktion för att ställa in den första tidsintervallen för robotens drift under dagen.

Markören ställer sig automatiskt i området under den första tidsintervallen (t.ex. från 10:00 till 13:00). Ställ in tiden när arbetet ska inledas och avslutas.

Genom att ställa in tiden på "00:00 – 00:00" kommer roboten inte att arbeta under arbetstid 1. Om tiden som anges är fel, t.ex. starttiden inträffar efter avslutningstiden eller tiden överskriver arbetstiden 2, avger roboten en ljudsignal och återställer tiden.

ARBETSSCHEMA 2: funktion för att ställa in den andra tidsintervallen för robotens drift under dagen.



Viktigt

Om sekundära områden måste ställas in rekommenderas det att programmera de båda arbetstiderna för att öka antalet klippningar av området.

Inställningen av robotens arbetstid är mycket viktigt för en korrekt funktion av produkten. Många parametrar påverkar konfigurationen av arbetstiden som till exempel antalet sekundära områden, antalet batterier och styrkan, gräsmattans tillstånd, typen av gräs osv. I allmänhet ska arbetstiderna ökas något i trädgårdar med sekundära områden, trädgårdar med många hinder och i mycket komplicerade områden. Nedan följer en tabell som exempel som kan användas för en första konfiguration. OBS" Ställ in alla veckodagarna på "1"- "Arbetsdagar".

Modell	m ² (ft ²)	Tid 1	Tid 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

ARBETSDAGAR: gör det möjligt att aktivera veckans arbetsdagar.



Viktigt

För att bättre utnyttja de tillgängliga möjligheterna rekommenderar vi att programmera roboten för att arbeta alla dagar.

KANTKLIPPNING: Gör det möjligt att aktivera kantklippning. Vi rekommenderar att lämna kvar inställningen av standardfrekvensen.

SV

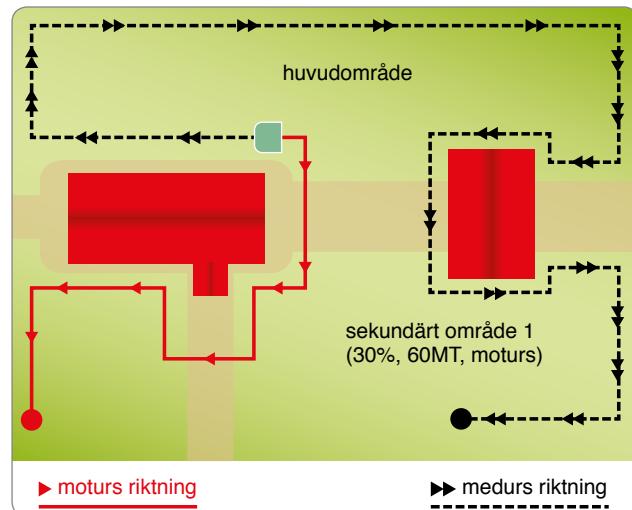
SEKUNDÄRA OMRÅDEN - PROGRAMMERINGSLÄGE

Om området som ska klippas avser sekundära områden beroende på definitionen som ges i kapitlet **"Förberedelse och begränsning av arbetsområden"** måste en programmering göras av de sekundära områdena för en indikation till roboten hur de sekundära områdena kan nås och på vilken frekvens.

SEKUNDÄRT OMR.: funktion för att definiera en automatisk gräsklippning i ett sekundärt område.

- **Procentsats:** för att ställa in det sekundära områdets dimension i förhållande till gräsmattans hela yta. Nedan följer en tabell som referens för konfigurationen.

- 10% anger ett mycket litet område.
- 30% anger ett område på ungefär 1/3 av hela trädgården.
- 50% anger ett område på ungefär hälften av hela trädgården.
- 80% anger ett sekundärt område som är större än huvudområdet.
- 100% roboten följer omkretstråden varje gång som den lämnar laddningsstationen för att klippa i det sekundära området.



- **Avstånd:** tillåter en inställning av avståndet som krävs för att roboten ska nå det hela sekundära området genom att följa omkretstråden. Hälften av det sekundära området ska helst tas som referens för att säkerställa att roboten börjar sitt arbete inuti det området.
- **Riktning:** anger den kortaste körriktningen för att nå det sekundära området. Riktningen kan vara med- eller moturs. Roboten som lämnar laddningsstationen följer tråden i den riktning som anges för att nå det sekundära området.

SÄKERT STOPP AV ROBOTEN

Roboten måste stannas upp under funktionen. Under normala villkor stannar roboten upp med knappen "OFF". Vid fara eller för att utföra underhåll ska den stannas upp under säkra villkor för att undvika risk för att kniven plötsligt sätts igång. Tryck på knappen "STOP" för att stanna upp roboten. Koppla ur stickproppen från eluttaget.



Viktigt

Roboten måste stannas under säkra villkor för underhåll och reparationer (t.ex.: byte av kniv, rengöring, osv.).

För att starta roboten, följ anvisningen som ges:

- sätt roboten inne i området som ska klippas;
- tryck på startknappen "ON/OFF" och vänta några sekunder tills roboten är fullt påslagen.
- tryck på knappen START/PAUS för att starta arbetscykeln.



AUTOMATISK TILLBAKAGÅNG TILL LADDNINGSSTATIONEN

Roboten avslutar arbetscykeln när tillstönden i listan inträffar:

- **slut arbetstid:** när arbetstiden slutförts, gör roboten automatiskt tillbaka till laddningsstationen och fungerar sedan enligt programmerade lögen (se "Programmeringslöget").
- **regn:** med aktiv funktion, vid regn, gör roboten automatiskt tillbaka till laddningsstationen och fungerar sedan enligt programmerade lögen (se "Programmeringslöget").
- **batterier som ska laddas:** roboten gör automatiskt tillbaka till laddningsstationen.

LÅNGVARIGT STILLASTÅENDE OCH IDRIFTSÄTTNING

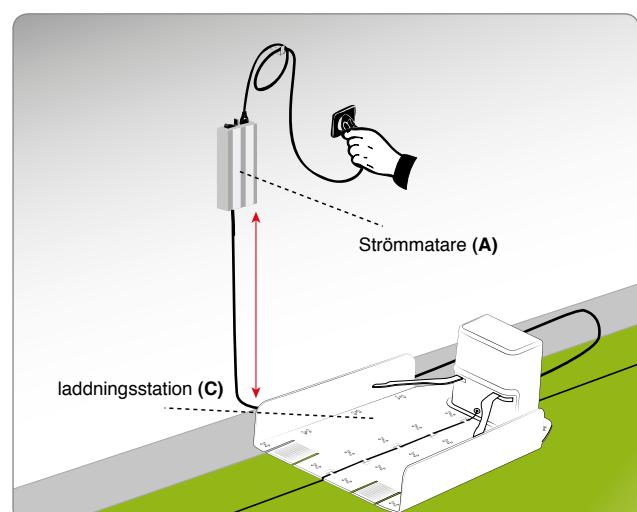
Om roboten inte används under en längre tid och före klippningssäsongen måste en serie arbeten utföras för att garantera en korrekt funktion när den ska användas på nytt.

1. Ladda batteriet helt och hållit innan roboten ställs undan inför vintern. Ladda batteriet minst var 5:e månad.
2. Se till att en auktoriserad återförsäljare utför planerade underhåll. Detta är mycket viktigt för att hålla roboten i gott skick. I normala fall omfattar en assistans följande arbeten:
 - en total rengöring av robotens ram, kniven och alla andra rörliga delar;
 - invändig rengöring av roboten;
 - kontroll av robotens funktion;
 - kontroll och vid behov ett byte av slitna komponenter som, till exempel, kniven;
 - kontroll av batteriets kapacitet;
 - återförsäljaren kan även installera den nya programvaran.
3. Gör noggrant rent roboten och laddningsstationen (se "Rengöring av roboten").
4. Kontrollera om det finns slitna eller skadade komponenter som, till exempel, kniven och bestäm om ett byte krävs.
5. Placerar roboten på en skyddad och torr plats, med en omgivningstemperatur på 10-20 °C. Platsen ska inte vara lättåtkomlig för barn, djur, främmande föremål mm. Förvara roboten på en plats med en temperatur som är under 20°C för att begränsa en självurladdning av batterierna.
6. Koppla ur stickproppen (A) från eluttaget.
7. Täck laddningsstationen (C) för att undvika att material kan tränga in (blad, papper, osv.) och för att bevara kontaktplattorna.

Idriftsättning

Innan roboten sätts i drift, efter ett långt stillastående, fortsätt på angivet sätt.

1. Anslut stickproppen (A) till eluttaget.
2. Slå på strömmen.
3. Sätt roboten i laddningsstationen.
4. Tryck på knappen "ON/OFF" och vänta några sekunder tills roboten är fullt påslagen.
5. Lysdioden till batteriet lyser med fast orange ljus under några sekunder när roboten detekterar laddningsstationen.
6. Roboten är nu förberedd för användning (se "Programmeringsläge").



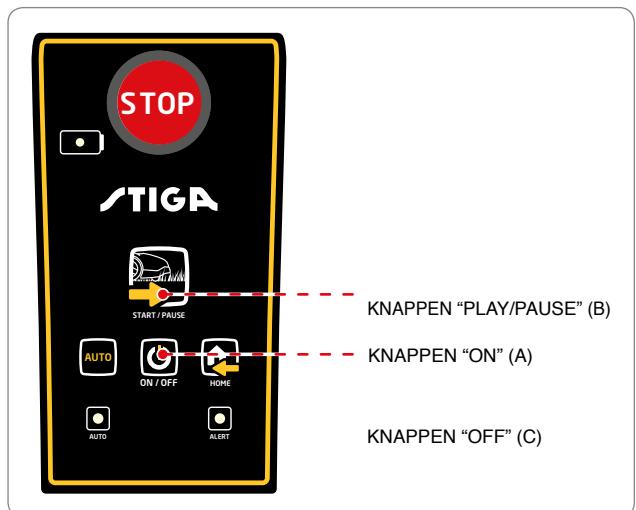
LADDNING AV BATTERI EFTER ETT LÅNGVARIGT STILLASTÅENDE



Fara-Varning

Det är förbjudet att ladda roboten i explosiva eller brandfarliga omgivningar.

1. Försörj laddningsstationen och se till att plattorna är rena.
2. Sätt roboten i laddningsstationen.
3. Tryck på knappen "ON/OFF" och vänta några sekunder tills roboten är fullt påslagen.
4. Lysdioden till batteriet lyser med fast orange ljus under några sekunder när roboten detekterar laddningsstationen.
5. Kontrollera att lysdioden "AUTO" är släckt. Tryck eventuellt på knappen "AUTO" för att släcka lysdioden.
6. När laddningen avslutats, tryck på knappen "OFF" (C).
7. Placera roboten på en skyddad och torr plats, med en omgivningstemperatur på 10 - 20 °C. Platsen ska inte vara lättåtkomlig för barn, djur, främmande föremål mm.



SV

ANVÄNDNINGSRÅD

Nedan följer några anvisningar som ska följas när roboten används:

- efter att du läst igenom dokumentationen, gör några försök vid den första användningen för att lära känna kommandona och huvudfunktionerna;
- kontrollera att fästsksruvarna till huvuddelarna dragits åt;
- klipp gräset ofta för att undvika att gräset blir för högt;
- använd inte roboten för att klippa gräs med en höjd som överstiger **1 cm** (0,40 ") i förhållande till kniven. Vid högt gräs, höj kniven för att sedan sänka den gradvis under de följande dagarna;
- om gräsmattan har ett automatiskt bevattningssystem, programmera roboten så att den går tillbaka minst 1 timma innan bevattningens inleds;
- kontrollera markens lutning och se till att de maximala tillåtna värdena inte överstigs så att inga faror orsakas vid användningen av roboten;
- vi rekommenderar att roboten programmeras så att den inte arbetar mer än nödvändigt. Uppskatta även hur mycket gräset växer under de olika säsongerna, så att den inte slits i onöдан och minskar batteriets livslängd;
- när roboten är i funktion, se av säkerhetsskäl till att det inte finns några personer (speciellt barn, äldre eller rörelsehindrade personer) samt husdjur i arbetsområdet. För att undvika denna risk rekommenderas det att programmera robotens arbete under lämpliga tider.

Tillverkaren garanterar inte fullständig kompatibilitet mellan robotgräsklipparen och andra typer av trådlösa system, som fjärrkontroller, radiosändare, akustisk apparatur, elektriska nedgrävda stängsel för djur eller liknande.

LÖPANDE UNDERHÅLL

REKOMMENDATIONER FÖR UNDERHÅLLET



Viktigt

Under underhållen, använd personliga skyddsutrustningar som rekommenderas av tillverkaren, speciellt vid ingrepp på kniven. Innan ett underhåll, se till att roboten stannat under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten").

TABELL ÖVER PLANERADE UNDERHÅLLSINTERVALLER

När	Komponent	Typ av ingrepp	Referens
Varje vecka	kniv	Gör rent och kontrollera knivens effektivitet. Kniven ska bytas ut om det är böjt på grund av en stöt eller om det är mycket slitet	Se "Rengöring av roboten" Se "Byte av kniv"
	Kulgrensplockning av batterier	Gör rent och ta bort eventuella oxidationer	Se "Rengöring av roboten"
	Kontaktplattor	Gör rent och ta bort eventuella oxidationer	Se "Rengöring av roboten"
	Regnsensor	Gör rent och ta bort eventuella oxidationer	Se "Rengöring av roboten"
Varje månad	Robot	Gör rent	Se "Rengöring av roboten"
En gång om året eller vid slutet av klippningssäsongen	Robot	Utför det årliga underhållet vid ett auktoriserat servicecenter	Se "Långvarigt stillastående och idriftsättning"

SV

RENGÖRING AV ROBOTEN

1. Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten").



Försiktighet - Anvisningar

Använd skyddshandskar för att undvika fara för skador på händerna.

2. Gör rent alla externa ytor på roboten med en svamp som fuktats med ljummet vatten och neutral tvål. Vrid ur svampen riktigt för att avlägsna överskottsvatten innan den används.



Försiktighet - Anvisningar

Att använda för mycket vatten kan orsaka skadliga infiltreringar i de elektriska komponenterna.

3. Använd inte lösningsmedel eller bensin för att inte skada lackerade ytor och komponenter av plast.
4. Tvätta inte invändiga delar i roboten och använd inte en högtryckstvätt för att undvika skador på elektriska och elektroniska komponenter.



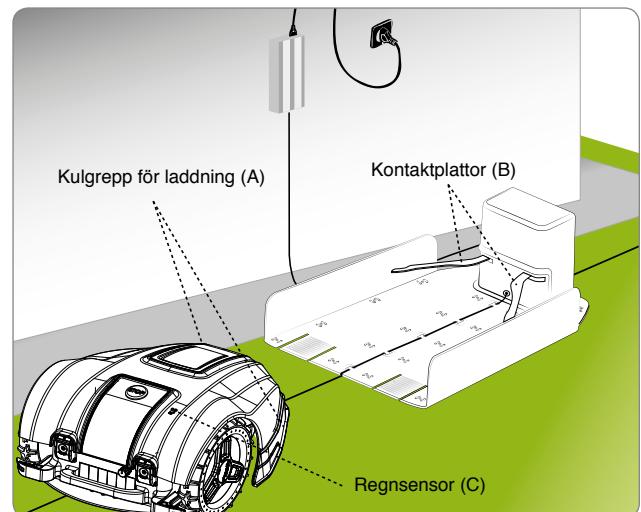
SV



Försiktighet - Anvisningar

För att inte irreversibelt skada elektriska och elektroniska komponenter, sänk inte ner roboten i vatten, helt eller delvis, eftersom den inte är vattentät.

5. Kontrollera robotens undre del (kniven, fram- och bakhjul), använd en borste och ta bort beläggningar och/eller rester som kan hindra robotens funktion.
6. Ta bort eventuella gräsrester och blad från robotens handtag.
7. Gör rent kulgreppen för batteriladdning (A), kontaktplattorna (B) och avlägsna eventuella oxidationer eller rester pga elkontakter med en torr trasa och med fint sandpapper om det behövs.
8. Rengör regnsensor (C) och eliminera rester av smuts eller eventuell rostbildning.
9. Avlägsna rester som samlats inne i laddningsstationen.



FELSÖKNING

FEL, ORSAKER OCH ÅTGÄRDER

Informationen nedan är till för att kunna söka och åtgärda eventuella fel som kan uppstå under användningen. Vissa fel kan lösas av användaren. Övriga kräver en teknisk kompetens eller specifik kapacitet och ska endast utföras av en kvalificerad person med godkänd erfarenhet inom den specifika sektorn.



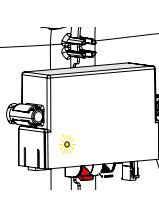
Försiktighet - Anvisningar

Stoppa roboten under säkra förhållanden (se "Stopp av roboten under säkra förhållanden") om det är nödvändigt att kontrollera roboten för att undvika risk för oväntad start av knivbladet.

Problem	Orsaker	Åtgärder
Onormala vibrationer Roboten avger mycket buller	Skadat kniv	Byt kniven mot ett nytt (se "Byte av kniv")
	Skärenheten är tillämppt med rester (band, rep, plastbitar, osv.)	Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten"). Återställ skärenheten Försiktighet - Anvisningar Använd skyddshandskar för att undvika fara för skador på händerna
	Roboten startade med oförutsedda hinder närvarande (grenar, föremål som glömts, osv.)	Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten") Avlägsna hindren och starta om roboten (se "Igångsättning – Automatiskt läge")
	Funktionsfel på elmotorn	Reparera eller byt motorn hos en auktoriserad serviceverkstad
	För högt gräs	Öka klipphöjden (se "Inställning av klipphöjden").
		Gör en testklippning i området med en normal gräsklippare
Roboten ställer sig inte riktigt i laddningsstationen	Fel placering av omkretstråden eller laddningsstationens elkabel	Kontrollera anslutningen av laddningsstationen (se "Installation av laddningsstationen och nätaggregatet")
	Sänkning av marken nära laddningsstationen	Placera laddningsstationen på en plan och stabil yta (se "Planering av anläggningens installation")
Roboten beter sig på fel sätt runt gräsplättarna	Omkretstråd har placerats fel	Sätt tillbaka omkretstråden riktigt (moturs) (se "Installation av omkretstråden")
Roboten arbetar på fel tider	Klockan är felinställd	Ställ in robotens klocka (se "Programmeringsläge")
	Felinställd arbetstid	Ställ in arbetstiden (se "Programmeringsläge")

SV

Problem	Orsaker	Åtgärder
Arbetsområdet klipps inte helt och hållt	Otillräcklig arbetstid	Förläng arbetstiden (se "Programmeringsläge")
	Kniv med beläggningar och/eller rester	<p>Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten")</p> <p> Försiktighet - Anvisningar</p> <p>Använd skyddshandskar för att undvika fara för skador på händerna</p> <p>Gör rent kniven</p>
	Slitet kniv	Byt kniven mot en original reservdel (se "Byte av kniv")
	Arbetsområdet är för stort i förhållande till robotens kapacitet	Anpassa arbetsområdet (se "Tekniska specifikationer")
	Batterilivet håller på att ta slut	Byt batterierna mot original reservdelar (se "Byte av batterier")
	Batterierna laddas inte riktigt	Gör rent och ta bort eventuella oxidationer från batteriernas kontaktpunkter (se "Rengöring robot").
Ett sekundärt område klipps inte helt och hållt	Fel programmering	Programvara det sekundära området riktigt (se "Programmeringsläge")
Orange långsamt blinkande 	Klippladet skadat	Byt ut bladet mot ett nytt (se "Byte av blad").
	Klippladets funktion hindras av rester av olika material (band, rep, plastfragment etc.)	<p>Stoppa roboten under säkra förhållanden (se "Stopp av roboten under säkra förhållanden").</p> <p> Försiktighet - Varning</p> <p>Använd skyddshandskar för att undvika risk för skärskador på händerna</p> <p>Ta bort skräpet från bladet.</p>
	Gräset är för högt	Öka den önskade klipphöjden (se Justering av klipphöjd).
	Roboten är upplyft ovanför marken	<p>Kontrollera att roboten inte är blockerad eller tilläppt av något föremål.</p> <p>Rengör roboten och eliminera eventuella rester av gräs under kåpan som kan täppa till sensorerna.</p>

Problem	Orsaker	Åtgärder
 Orange snabbt blinkande	Omkretstråden är inte korrekt ansluten (brott på kabeln, ingen elanslutning etc.)	Kontrollera att den elektriska strömförsörjningen fungerar, att anslutningen till nätaggregatet är korrekt liksom anslutningen till laddningsstationen (se "Installation av laddningsstation och nätaggregat").
	Robot utanför lutningsområdet	Begränsa det område som har för stor lutning (se "Planering av installation av systemet").
	Roboten utanför området	Kontrollera att omkretstråden har installerats korrekt (för djupt, närbild till metallföremål, avstånd mellan tråden som begränsar två element kortare än 70 cm etc.) (se "Planering av installation av systemet").
	Roboten innanför en rabatt	Placer om omkretstråden korrekt (moturs riktning) (se "Installation av omkretstråd").
 Orange fast lysande	Fel som inte kan återställas.	Stäng av och slå på roboten igen. Om problemet kvarstår kontakta närmaste auktoriserade servicecenter.
 Lysdioden (C) tänds inte	Utspänning saknas	Kontrollera att kopplingen till nätaggregatets strömanslutning är korrekt
	Säkring har gått	Byt säkringen på närmaste serviceverkstad
	Lysdioden (C) för sändaren är tänd	Avbruten omkretstråd Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten"). Koppla ur nätaggregatets strömanslutning och sammanfoga omkretstråden

SV

BYTE AV KOMPONENTER

REKOMMENDATIONER FÖR BYTE AV DELAR



Viktigt

Utför byten och reparationer enligt anvisningarna som ges av tillverkaren eller kontakta en serviceverkstad om dessa ingrepp inte finns i handboken.

BYTE AV BATTERIER



Viktigt

Byt batterierna på en auktoriserad serviceverkstad.

BYTE AV KNIV

1. Stanna roboten under säkra villkor (se "Säkert stopp av roboten").



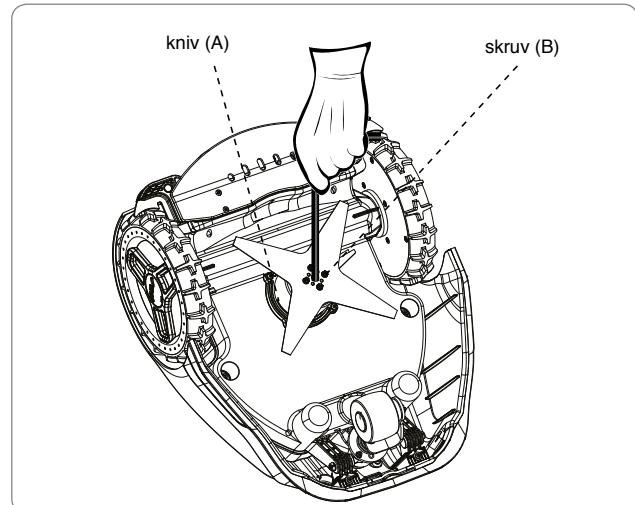
Viktigt

Använd skyddshandskar för att undvika fara för skador på händerna.

För att byta kniven, använd endast en original del som är avsedd för apparaten.

MODELL	Autoclip M3	Autoclip M5
Knivens kod	122104113/0	122104111/0

2. Vänd roboten och placera den så att huven inte skadas.
3. Skruva loss skruvarna (B) för att demontera kniven (A).
4. Sätt i det nya kniven och dra åt skruvarna.
5. Vänd roboten till arbetsläget.



BORTSKAFFANDE AV ROBOTEN

- När produktens livslängd gått ut klassificeras den som WEEE (avfall som utgörs av eller innehåller elektrisk och elektronisk utrustning). Det är därför förbjudet att skaffa bort den som normalt hushållsavfall och som blandat kommunalt avfall (osorterat) eller som separat kommunalt avfall (sorterat).
- Användaren ska, under demonteringen, se till att produkten återvinnas enligt gällande lokala lagar. Användaren ska separera elektriska och elektroniska komponenter och överlämna dem till auktoriserade insamlingscentraler för WEEE-produkter för separat bortskaffande eller överlämna hela produkten till återförsäljaren vid köp av en ny apparat. Ett felaktigt bortskaffande WEEE-produkter bestraffas med sanktioner som förutses av gällande lagar i landet där brottet begåtts.
- De farliga ämnena som finns i elektriska och elektroniska produkter har en potentiell skadlig effekt på miljön och människans hälsa och därför har användaren en viktig roll i återanvändningen, återvinningen och andra former av återvinning av WEEE-produkter.
- Alla komponenter som ska separeras och skaffas bort på specifikt sätt har markerats med en motsvarande signal.



Fara - Varning

WEEE- Avfall från elektriska och elektroniska produkter (WEEE) kan innehålla farliga ämnen med potentiella skadliga effekter på miljön och på människors hälsa. Det är obligatoriskt att bortskaffandet av WEEE-produkter görs på korrekt sätt.

SV

- Emballage – Produktens emballage har tillverkats av återvinningsbart material och ska skaffas bort på ett hållbart sätt i avsedda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade.
- Batterier – Gamla eller begagnade batterier innehåller skadliga ämnen för miljön och människans hälsa och får därför inte skaffas bort i normalt hushållsavfall. Användaren ska obligatoriskt skaffa bort batterierna på ett hållbart sätt i avsedda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade insamlingscentraler.

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

Intygar härmed på eget ansvar att produkten:

batteridriven automatisk gräsklipparrobot, modell 8030M30, 8030M50, överensstämmer med kraven ifråga om säkerhet, hälsa och miljöskydd som förutses i de följande EU-direktiven:

Maskindirektiv 2006/42/EG, direktiv om elektromagnetisk kompatibilitet 2014/30/EU, Radio direktiv (RED) 2014/53/EU, RoHS-direktiv 2011/65/EU, WEEE-direktiv 2012/19/EU, direktiv om buller i miljön 2005/88/EG;

överensstämmer med de harmoniserade standarderna:

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

EN 62233:2008 (**elektromagnetiska fält**);

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

EN 61000-3-2:2015 och EN 61000-3-3:2014 (**emission**);

EN 55014-2:2015 (**immunitet**);

EN 50419:2006 (**RAEE – Märkning av apparaturen**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnetisk kompatibilitet**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnetisk kompatibilitet**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Radiospektrumseffektivitet**)

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

försäkrar även att LWA ljudeffektnivån, enligt direktiv 2005/88/EG, på ett betydande prov är $59,0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ (vägd på kurva A och med hänvisning till 1 pW), att LWA ljudeffektnivån är under 61 dB (vägd på kurva A och med hänvisning till 1 pW) och att de tekniska dokumentationerna i enlighet med 2005/88/EG och 2006/42/EG har upprättats hos Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italien.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(VD)

HOVEDINDEKS

Generelle oplysninger.....	2
Formålet med manualen	2
Identifikation af fabrikant og apparat.....	3
Oplysninger om sikkerhed.....	3
Sikkerhedsanvisninger.....	3
Indbygget sikkerhedsudstyr.....	4
Sikkerhedssignaler.....	5
Tekniske oplysninger.....	6
Tekniske data.....	6
Generel beskrivelse af apparatet.....	7
Hovedkomponenter.....	8
Installation.....	9
Pakning og udpakning.....	9
Planlægning af installationen.....	9
Bestemmelse af kantledningens rute.....	11
Forberedelse og afgrænsning af arbejdsmråderne.....	12
Installation af kantledningen.....	16
Installation af ladestation og strømforsyning.....	17
Opladning af batterierne første gang.....	18
Justeringer.....	19
Tips til justeringerne.....	19
Justering af klippehøjde.....	19
Funktion og brug.....	20
Skal udføres før brug.....	20
Beskrivelse af betjeningspanelet og menuerne.....	20
Idrifttagning.....	21
Adgang til menuen via app.....	21
Indstilling af brugermenü via mobil applikation.....	22
Indstillinger - programmering.....	22
Arbejdstider - programmering.....	23
Sekundære områder - programmering.....	24
Sikkerhedsstandsning af robotten.....	24
Automatisk tilbagevenden til ladestationen.....	25
Langvarig stilstand og efterfølgende ibrugtagning.....	25
Opladning af batterierne ved langvarig stilstand.....	26
Tips til brugen.....	26
Almindelig vedligeholdelse.....	27
Tips til vedligeholdelsen.....	27
Terminer for planlagt vedligeholdelse.....	27
Rengøring af robotten.....	28
Fejlfinding.....	29
Fejl, årsager og løsninger.....	29
Udskiftning af delene.....	32
Tips til udskiftningen af delene.....	32
Udskiftning af batterierne.....	32
Udskiftning af KNIVEN.....	32
Bortskaffelse af robotten.....	33
Ef-overensstemmelseserklæring.....	34

DA

Det er forbudt at gengive dette dokument eller dele heraf uden skriftlig tilladelse fra fabrikanten.
Fabrikanten bestræber sig på at føre en politik kendtegnet ved løbende forbedringer og forbeholder sig derfor ret til at ændre dette dokument uden forudgående varsel, forudsat at dette ikke udgør en risiko for sikkerheden.
© 2008 - Tekster, illustrationer og layout af: Tipolito La Zecca. Teksterne må gerne gengives i deres helhed eller delvist, forudsat at forfatteren citeres.

FORMÅLET MED MANUALEN

- Denne brugermanual, som udgør en egentlig del af apparatet, er skrevet af fabrikanten for at give de personer, som har tilladelse til at arbejde med apparatet under dets forventede levetid, de nødvendige oplysninger.
- Ud over at tage en god anvendelsesteknik i brug, skal modtagerne af oplysningerne læse anvisningerne omhyggeligt og overholde dem konsekvent.
- Disse oplysninger leveres af fabrikanten på originalsproget (italiensk) og kan oversættes til andre sprog for at opfylde juridiske og/eller kommercielle behov.
- Læsning af disse oplysninger vil gøre det muligt at undgå risici for den personlige sundhed og sikkerhed såvel som økonomiske skader.
- Denne manual skal opbevares på et kendt og let tilgængeligt sted under apparatets hele levetid, således at den altid er til rådighed, når der opstår behov for at slå op i den.
- Det kan forekomme, at enkelte oplysninger og billeder i denne manual ikke svarer fuldstændigt til det apparat, du ejer - dette vil dog gå ud over funktionaliteten.
- Fabrikanten forbeholder sig ret til at foretage ændringer uden forudgående varsel af nogen art.
- For at fremhæve vigtige dele af teksten eller angive vigtige specifikationer er der anvendt symboler, hvis betydning er beskrevet nedenfor.

DA



Fare - Pas på!

Dette symbol betegner meget farlige situationer, hvor den personlige sundhed og sikkerhed kan udsættes for alvorlig risiko, hvis faren ignoreres.



Forsiktig - Advarsel

Dette symbol angiver, at det er nødvendigt at udvise passende adfærd for ikke at bringe den personlige sundhed og sikkerhed under fare og for ikke at medføre økonomiske skader.



Vigtig

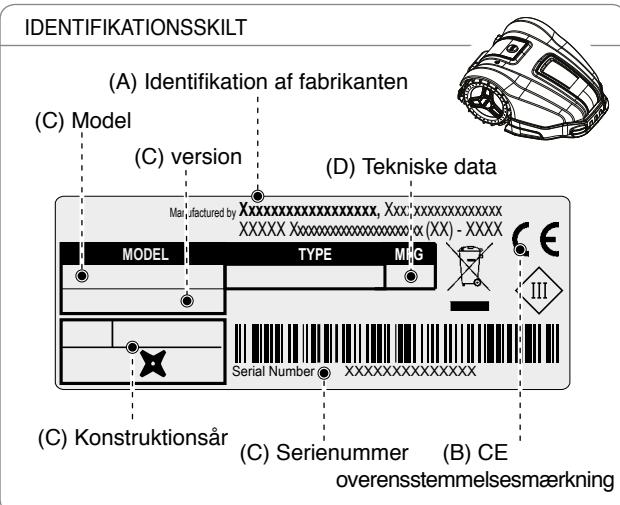
Dette symbol betegner ganske vigtige tekniske oplysninger, der ikke bør overses.

IDENTIFIKATION AF FABRIKANT OG APPARAT

Det viste identifikationsskilt er placeret direkte på apparatet. Skillet indeholder referencer og alle de oplysninger, som har afgørende betydning for sikkerheden under arbejdet.

Hvis du har brug for support, er du velkommen til at kontakte fabrikantens serviceafdeling eller et af de autoriserede centre. Ved anmodning om teknisk assistance bedes du oplyse dataene på identifikationsskillet, det omrentlige antal timer, apparatet har været i brug, og den type fejl, der er konstateret.

- A. Identifikation af fabrikanten.
- B. CE-overensstemmelsesmærkning.
- C. Model og version / serienummer / fabrikationsår.
- D. vekniskes data: spænding, strøm, kapslingsklasse, vægt, klippebredde.



OPLYSNINGER OM SIKKERHED

Producenten har været specielt opmærksom på aspekter, som kan udgøre en risiko for sikkerheden og helbredet for de personer, som anvender apparatet. Formålet med disse oplysninger er at gøre brugerne opmærksom på, at de skal udvise speciel forsigtighed for at forebygge alle risici.



SIKKERHEDSANVISNINGER



DETTE PRODUKT INDEHOLDER SKARPE DELE - DET ER IKKE ET STYKKE LEGETØJ!

- Det anbefales at læse hele manualen og at sikre sig, at indholdet er forstået til fulde, dette gælder specielt alle sikkerhedsoplysningerne. Anvend kun apparatet til de formål, som er forudset af producenten. Følg nøje anvisningerne til brug, vedligeholdelse og reparation.
- Under robottens drift skal man sikre sig, at der i arbejdsmrådet ikke befinner sig personer, især børn, ældre eller handicappede eller husdyr. Hvis dette derimod er tilfældet, anbefales det at programmere robotten til at arbejde i de timer, hvor der ikke er personer i området. Overvåg altid apparatet, hvis der er husdyr, børn eller andre personer i nærheden. Stands straks personer eller husdyr, hvis de er på kollisionskurs med robotten.
- I driftsområder, der ikke er afgrænset af et hegn, der er vanskeligt at springe over, bør man overvåge apparatet under drift.
- Advarselsskilte bør placeres omkring robotplæneklipperens arbejdsmåde, hvis denne anvendes i offentlige områder. Signalerne bør vise følgende tekst: **"Pas på! Automatisk plæneklipper! Hold dig væk fra bilen! Overvåg børn!"**
- Denne robot er ikke beregnet til at blive benyttet af børn eller af personer med reducerede fysiske, sensoriske eller mentale egenskaber eller som ikke har erfaring med og/eller kendskab til apparatet, medmindre de overvåges af en person, der er ansvarlig for deres sikkerhed og som har modtaget oplæring i apparatets funktion og anvendelse. Børn skal altid holdes under opsyn for at sikre, at de ikke leger med apparatet.
- Robotten må ikke benyttes af personer, der ikke kender dens funktion og opførsel.
- Servicepersonale der udfører vedligeholdelse og reparation skal være grundigt bekendt med robottens karakteristika og de relevante sikkerhedsforskrifter. Vejledningen bør læses omhyggeligt og være forstået fuldt ud, før robotten tages i brug.
- Der må kun anvendes originale reservedele, og man må ikke ændre på robottens design eller manipulere, fjerne eller omgå de installerede sikkerhedsanordninger. Producenten fraskriver sig ethvert ansvar, hvis der bruges uoriginale reservedele. Manglende overholdelse af dette krav kan medføre alvorlige risici for de involverede personers helbred og sikkerhed.

- Kontroller at der ikke er legetøj, værktøj, grene, tøj eller andre objekter på græsplænen, der kan beskadige kniven. Eventuelle objekter på græsplænen kan også beskadige eller blokere robotten.
- Man må aldrig sætte sig på robotten. Løft aldrig robotten op for at se kniven efter eller for at transportere den, mens den er i drift. Undgå at stikke hænder og fødder ind under robotten, mens den er i bevægelse.
- Lad ikke robotten arbejde, mens vandingssystemet kører. I dette tilfælde programmeres robotten og vandingssystemet, så de ikke arbejder i de samme tidsrum. Robotten må ikke vaskes med højtryksvandstråler eller nedsænkes helt eller delvist i vand, da den ikke er vandtæt.
- Brugeren skal frakoble strømforsyningen og aktivere sikkerhedsanordningen, før enhver form for regulering eller vedligeholdelse udføres. Anvend personligt sikkerhedsudstyr som foreskrevet af producenten, specielt bør man iføre sig beskyttelseshandsker, når man udfører arbejde på kniven.
- Rengøring og vedligeholdelse der bør udføres af brugeren, må ikke foretages af børn uden tilsyn af en voksen.
- Anvend ikke robotten, hvis kniven er beskadiget. Kniven skal udskiftes.
- Anvend ikke robotten, hvis dens ydre dele er beskadigede. Hvis robotten har mekaniske skader, skal de relevante dele udskiftes.
- Anvend ikke robotten, hvis strømforsyningsledningen til transformeren er beskadiget. En beskadiget ledning kan medføre risiko for kontakt med dele under spænding. Ledningen skal udskiftes af producenten eller af dennes godkendte kundeservice, eller af en anden kvalificeret person for at undgå enhver risiko.
- Hvis strømledningen bliver beskadiget under brug, trykkes på "STOP" for at standse robotten og frakoble stikket til strømforsyningen fra stikkontakten.
- Kontroller robotten med jævne mellemrum for at sikre, at kniven, monteringsskruer og skæremekanismen ikke er slidte eller beskadigede. Sørg for at alle møtrikker, bolte og skruer er strammet korrekt for at sikre, at robotten er klar til drift.
- Hvis strømledningen bliver beskadiget under brug, trykkes på "STOP" for at standse robotten og frakoble stikket til strømforsyningen fra stikkontakten.
- Det er absolut ikke tilladt at anvende og genoplade robotten i områder med eksplosiv eller brandbar atmosfære.
- Kun strømforsyningen og opladeren leveret af producenten, må benyttes. Ukorrekt brug kan forårsage elektrisk stød, overophedning eller lækage af korroderende batterivæske. I tilfælde af væskelækage skal batteriet vaskes med vand / neutraliserende væske, i tilfælde af kontakt med øjnene søges læge.

DA

INDBYGGET SIKKERHEDSUDSTYR

1. Forhindringsføler

I tilfælde af sammenstød med en fast genstand, der er højere end 10 cm (ca. 4 "), aktiveres bumpensoren, hvorved robotten standser sin bevægelse i den pågældende retning og vender om for at undgå forhindringen.

2. Hældningsmåler

Hvis robotten arbejder på en skråning, der overstiger det maksimalt tilladte ifølge de tekniske specifikationer, eller hvis den kommer til at vælte, standser kniven.

3. Nødstop

Knappen (med teksten "STOP") er placeret på robottens øverste del og er større end de øvrige betjeningsknapper på tastaturet. Ved at trykke på denne knap under arbejdet standser robotplæneklipperen øjeblikkeligt, og klingen vil stoppe.

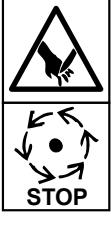
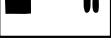
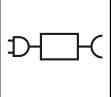
4. Beskyttelse mod overstrøm

Alle motorer (kniv og hjul) overvåges konstant under arbejdet i enhver situation, der kan medføre overophedning. I tilfælde af overstrøm i motoren for hjulene vil robotten forsøge at køre i den modsatte retning. Hvis overstrømmen varer ved, standser motoren og afgiver en fejmeddelelse. Hvis overstrømmen opstår i motoren for kniven, er der to indgrebsniveauer. Hvis parametrene holder sig inden for det lave niveau, vil robotten udføre nogle manøvrer for at prøve at frigøre kniven. Hvis overstrømmen falder ind under beskyttelsesniveauet, vil robotten standse og afgive en fejmeddelelse.

5. Sensor for manglende signal

Hvis der ikke er noget signal, vil robotten automatisk standse.

SIKKERHEDSSIGNALER

 	<p>Læs brugsanvisningerne omhyggeligt og sørge for at forstå deres betydning, inden apparatet tages i brug.</p>		<p>Overhold en passende sikkerhedsafstand til apparatet, mens den er i brug.</p>
 	<p>Berør ikke den roterende kniv. Stik aldrig fødder eller hænder ind under apparatet, mens det er i brug. Vent, indtil kniven og de roterende dele er standset fuldstændigt.</p>	 	<p>Man skal altid sikre sig, at personer (især børn, ældre mennesker eller handicappede) eller husdyr ikke befinner sig i arbejdsmrådet, mens robotten er i brug. Hold børn, andre personer og husdyr på sikker afstand, mens apparatet arbejder. For at undgå denne risiko anbefaler vi, at robotten programmeres til at arbejde på passende tidspunkter.</p>
 	<p>Stig ikke op på apparatet.</p>	 	<p>Advarsel! Apparatet må ikke renses eller vaskes ved hjælp af vandstrøm.</p>
 	<p>Aktivér sikkerhedsanordningen inden arbejde på eller løft af apparatet.</p>		<p>Man skal altid sikre sig, at personer (især børn, ældre mennesker eller handicappede) eller husdyr ikke befinner sig i arbejdsmrådet, mens robotten er i brug. Hold børn, andre personer og husdyr på sikker afstand, mens apparatet arbejder. For at undgå denne risiko anbefaler vi, at robotten programmeres til at arbejde på passende tidspunkter.</p>

DA

TEKNISKE OPLYSNINGER

TEKNISKE DATA

Beskrivelse	Model		
	Autoclip 221	Autoclip 225 S	
	7030BA0	7030EL0	
Anbefalet maksimumsoverflade, som kan klippes			
Arbejdskapacitet (-20%(*))	m² (sq ')	500 (5380 ')	1100 (11836 ')
Egenskaber			
Størrelse (b x h x d)	mm	537x415x252	
Robottens vægt (inkl. batteri)	kg	9,5	
Klippehøjde (Min-Max)	mm (")	25-60 (0,98-2,36 ")	
Knivens diameter	mm (")	220 (8,66 ")	250 (9,84 ")
Motorer		med børster	
Kniv hastighed	RPM	2400	
Kørehastighed	Meter/ minuttet	25 (82 ')	
Maksimal anbefalet og kontrolleret hældning (*)	%	45% kan tillades afhængigt af græsplænen og de monterede tilbehør. 35% maksimal kontrolleret og anbefalet. Under forhold med jævn græsplæne. 20% i nærheden af yderkanten eller kantledningen.	
Omgivelsestemperatur arbejdet	under	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) LADESTATIONEN: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) BATTERIOPLADER: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)
Målt lydtryksniveau	dB(A)	57	
Klasse for beskyttelse mod vand	IP	ROBOT: IPx4 LADESTATIONEN: IPx4 BATTERIOPLADER: IPx4	
Elektriske egenskaber			
Strømforsyning (for lithiumbatteri)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Indgang: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Klasse 2 Udgang: 29.4 V ===; 2.0 A	
Batteri- og opladningstype			
Genopladeligt lithium-ion batteri		25.9V – 1x2.5 Ah	
Batteriplader		29.4 Vcc - 2.0 A	
Gennemsnitlig ladetid	hh:mm	1:15	
Gennemsnitlig arbejdstid efter en fuldstændig ladecyklus (*)	hh:mm	0:50	

(*) Afhængigt af græsplænens forhold, græssets længde og kompleksiteten af det areal, der skal klippes.

Frekvenser		
Transmitter til robotguide		Frekvensbånd af arbejde (Hz) 500 - 60000 Maksimal radiofrekvens effekt (dBm) < 10
Bluetooth		Frekvensbånd af arbejde (MHz) 2402 - 2480 Maksimal radiofrekvens effekt (dBm) < 14
Tilbehør / ekstraudstyr /funktion		
Områder, der kan håndteres (inklusive hovedområdet)		2
Regnsensor		standard
Maksimal længde af kantledning (vejledende, beregnet med udgangspunkt i en regelmæssig omkreds)	m (')	800 (2624 ')

(*) Afhængigt af græsplænens forhold, græssets længde og kompleksiteten af det areal, der skal klippes.

GENEREL BESKRIVELSE AF APPARATET

Apparatet er en robot designet og fremstillet for automatisk at klippe græs i boligers haver og græsplæner på et hvilket som helst tidspunkt af døgnet. Robotten er lille, kompakt, støjsvag og let at transportere.

Afhængigt af de forskellige egenskaber af den overflade, der skal klippes, kan robotten programmeres til at arbejde i flere områder: et hovedområde og flere sekundære områder (afhængigt af specifikationerne for de forskellige modeller).

Under arbejdsfasen klipper robotten græsset i det område, der afgrænses af kantledningen.

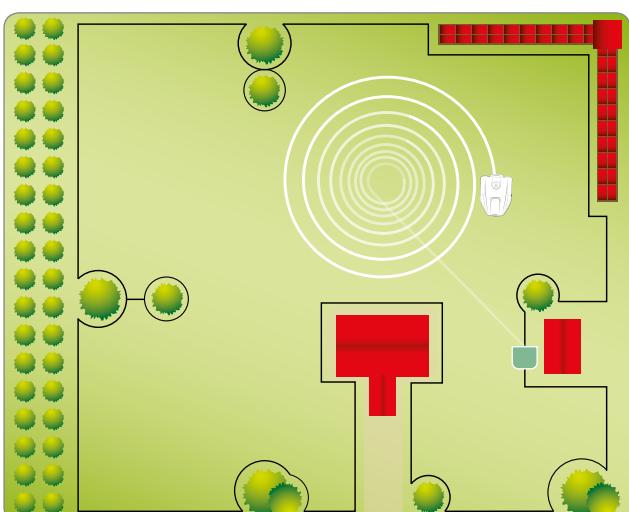
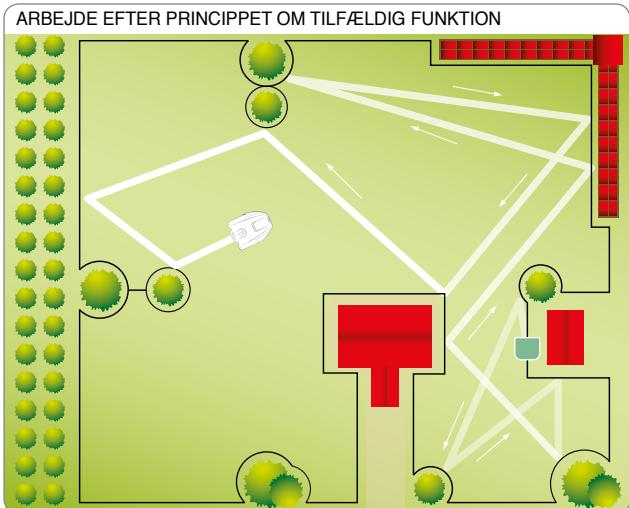
Når robotten detekterer kantledningen eller møder en hindring, skifter den retning på en tilfældig måde og starter igen i den nye retning. Robotten vil ikke overskride kantledningen mere end hvad der svarer til halvdelen af dens egen længde.

Efter principippet om tilfældig funktion udfører robotten automatisk og fuldstændig klipning af den afgrænsede græsplæne (se figur).

Robotten er i stand til at genkende tilstedeværelsen af højere og/eller tykkere græs i et område af haven og kan, hvis den finder det nødvendigt, automatisk starte en spiralbevægelse for at sikre en perfekt færdiggørelse af klipningen på græsplænen.

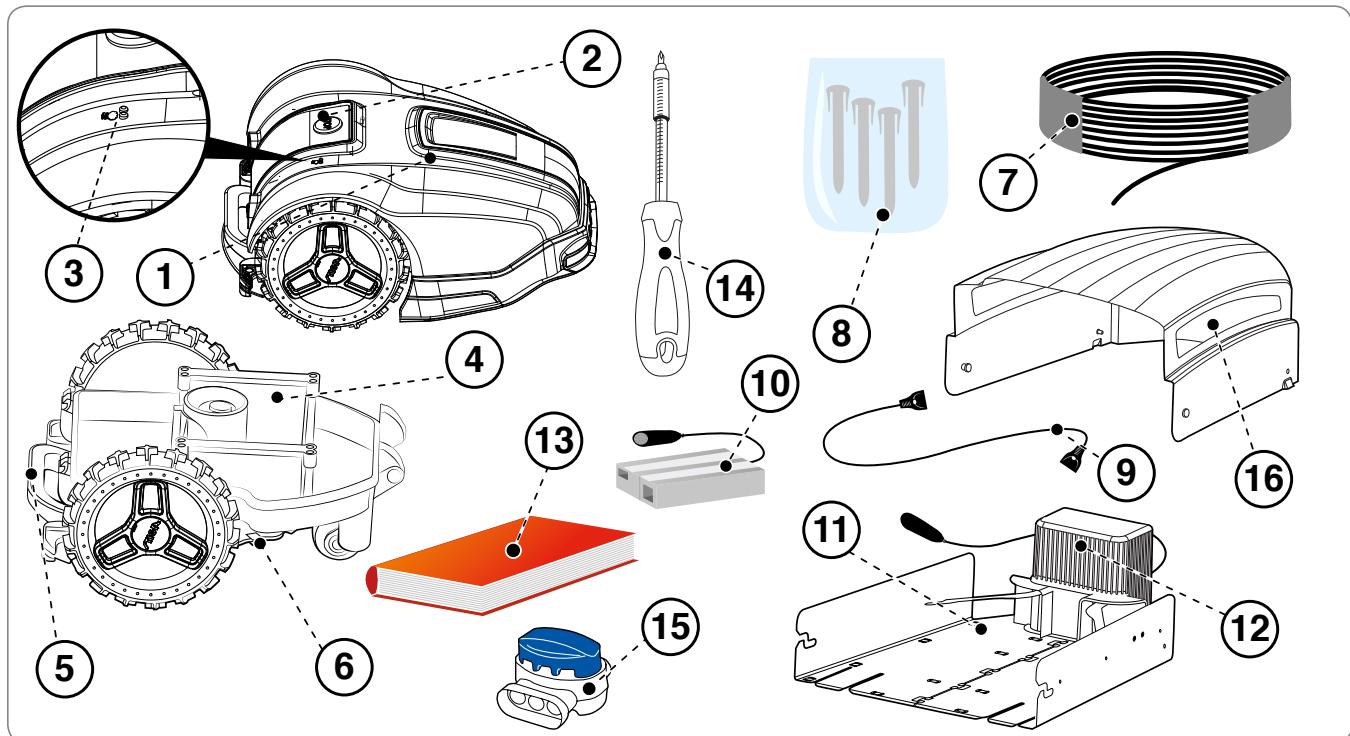
Det maksimale plæneareal, som robotten er i stand til at klippe, afhænger af en række faktorer:

- robottens model og installerede batterier;
- områdets egenskaber (uregelmæssige konturer, ujævn overflade, splitning af arealet osv.);
- græsplænens karakteristika (græssets type og højde, fugtighed osv.);
- knivens tilstand (om den er slebet effektivt, fri for snavs og aflejringer osv.).



HOVEDKOMPONENTER

MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
	8030M30	8030M50
Version	A	A
① Robot	✓	✓
② Betjeningstastatur	✓	✓
③ Regnsensor	✓	✓
④ Batteri	✓	✓
⑤ Håndtag	✓	✓
⑥ Kniv	✓	✓
⑦ Rulle med kantledning	100	100
⑧ Pløkker	100	100
⑨ Strømforsyningskabel	✓	✓
⑩ Strømforsyning	✓	✓
⑪ Ladestationen	✓	✓
⑫ Sender	✓	✓
⑬ Brugsanvisning	✓	✓
⑭ Nøgle til justering af klippehøjde	✓	✓
⑮ Samling til kantledning	✓	✓
⑯ Overdækning til ladestation	-	-



INSTALLATION

PAKNING OG UDPAKNING

Apparatet leveres i en passende emballage. Ved udpakningen tages apparatet forsigtigt ud af emballagen, hvorefter integriteten af komponenterne kontrolleres.



Forsiktig - Advarsel

Sørg for, at poser og beholdere af plast ikke kommer i nærheden af mindre børn, idet de udgør en kvælningsfare!



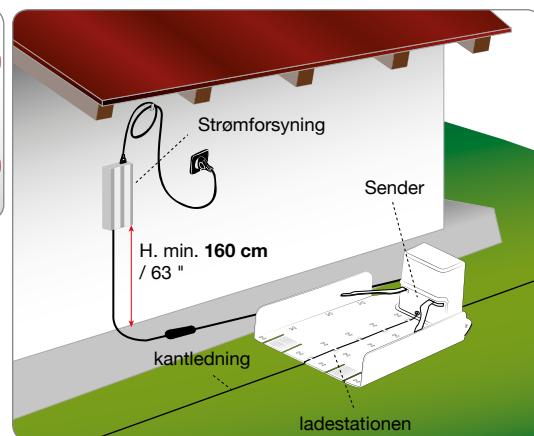
Vigtigt

Emballagematerialet bør opbevares til senere brug.

PLANLÆGNING AF INSTALLATIONEN

Robotten er ikke svær at installere, men det kræver lidt planlægning at finde den bedste placering til installation af ladestationen og afgrænse robottens arbejdsområder med kantledningen.

- Ladestationen skal placeres i udkanten af græsplænen, og fortrinsvis i et større område, hvorfra det er let at nå frem til andre områder af græsplænen. Det område, hvor ladestationen er installeret, benævnes i det følgende "hovedområdet".



DA



Forsiktig - Advarsel

Strømforsyningen skal placeres på et sted, der er utilgængeligt for børn. F.eks. i en højde af mere end 160 cm (63").



Forsiktig - Advarsel

Sørg for, at kun autoriserede personer har adgang til el-skabet.



Forsiktig - Advarsel

For at kunne udføre den elektriske tilslutning er det nødvendigt, at der er etableret en stikkontakt i installationsområdet. Tilslutningen til elektricitetsnettet skal finde sted i overensstemmelse med den gældende lovgivning på området. For at være fuldstændigt sikkert skal den elektriske installation, som strømforsyningen sluttet til, være forsynet med et jordingsanlæg, der fungerer upåklageligt. Det leverede kredsløb skal beskyttes af en differentialeafbryder (RCD) med en aktiveringsstrøm, der ikke må overstige 30 mA.



Vigtigt

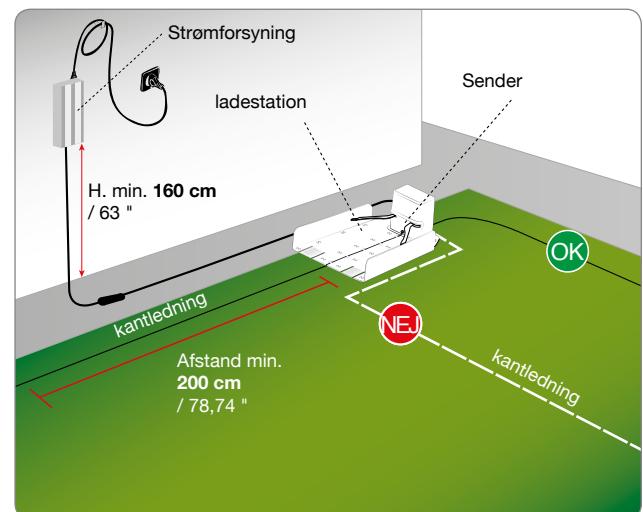
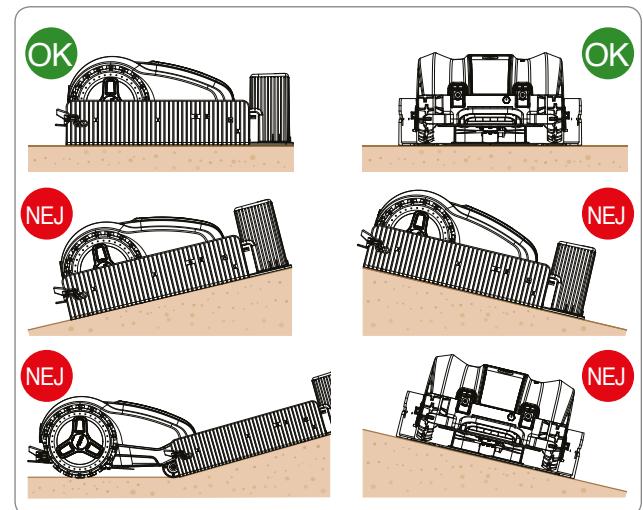
Det anbefales at installere enheden i et el-skab beregnet til udendørs eller indendørs brug, afhængig af placeringen. El-skabet skal være ventileret for at sikre de elektriske dele får luft. El-skabet bør også være udstyret med en nøglelås, så kun autoriserede personer kan komme til strømforsyningen.

- Når den enkelte arbejdsopgave er gennemført, skal robotten nemt kunne finde frem til ladestationen, som vil være udgangspunktet for en ny arbejdsopgave og for at nå frem til andre arbejdsområder, der i det følgende benævnes "sekundære områder".
- Ladestationen skal placeres i overensstemmelse med følgende krav:
 - området skal være fladt;
 - jordbunden skal være stabil og i stand til at sikre en god afvanding;
 - ladestationen skal helst installeres i det største græsområde;
 - det er nødvendigt at sikre sig, at eventuelle sprinklere til kunstvanding ikke sender vandstråler ind i den indre del af ladestationen;
 - ladestationens indgangsside skal placeres som vist i figuren, for at gøre det muligt for robotten at vende tilbage til ladestationen ved at følge kantledningen i retningen "med uret";
 - umiddelbart foran ladestationen skal der være en retlinjet strækning på mindst 200 cm (78,74");
 - eventuelle stænger eller kanter i metal til afgrænsning af græsplænen, placeret i nærheden af ladestationen, kan skabe interferens med signalet. Placer ladestationen i den anden ende af haven eller i god afstand fra metalkanten. Henvend dig

til producentens kundeservice eller til et af de autoriserede centre for yderligere oplysninger.

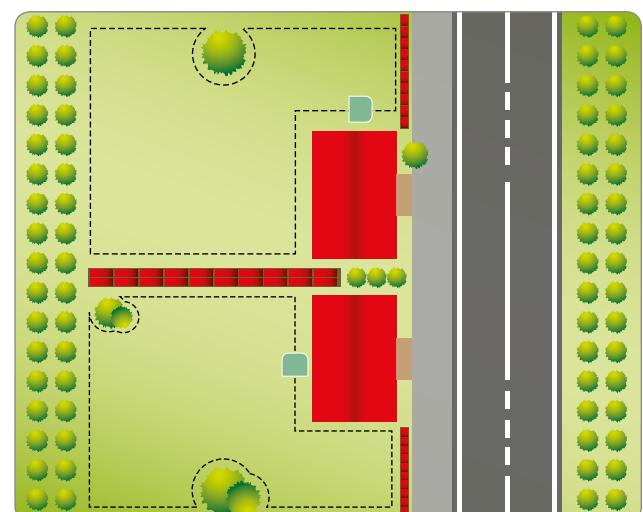
- Ladestationen skal være stabilt fastgjort til jorden. Sørg for, at der ikke opstår et niveauforskel foran ladestationen, f.eks. ved at placere en kunstgræsmåtte ved stationens indgang for at kompensere for indgangstrinnet. Alternativt fjernes en del af græstørven, og ladestationen installeres i græshøjde.
- Ladestationen er tilsluttet strømforsyningen via en ledning, som skal føres ud af ladestationen fra ydersiden af det område, der skal klippes.
- Strømforsyningen skal placeres i overensstemmelse med følgende krav:
 - i et ventileret område, der er beskyttet mod vejrlig og direkte sollys;
 - helst inde i en bygning, f.eks. en garage eller et skur;
 - hvis strømforsyningen placeres udendørs, må den ikke udsættes for direkte sollys eller vand. Den skal derfor beskyttes inde i en ventileret boks. Den må i øvrigt ikke placeres så den har direkte kontakt med jordbunden eller med fugtige omgivelser;
 - den skal placeres uden for græsplænen, og ikke inde på plænen;
 - den overskydende del af kablet, der forbinder ladestationen med strømforsyningen, skal strækkes ud. Kablet må hverken afkortes eller forlænges.

- DA**
- Ved indgangen af ladestationen skal kablet være retlinjet og skal være placeret vinkelret på ladestationen over en længde på mindst 200 cm (79 "); udgangsstykket skal forlade ladestationen, hvilket vil gøre det muligt for robotten at komme korrekt ind.



Hvis robotten installeres tæt på et område, hvor der er installeret en anden robot (identisk eller af andet fabrikat), er det nødvendigt under installationen at foretage en modifikation i robottens sender og modtager for at undgå, at de frekvenser, der bruges af roboterne, forstyrrer hinanden.

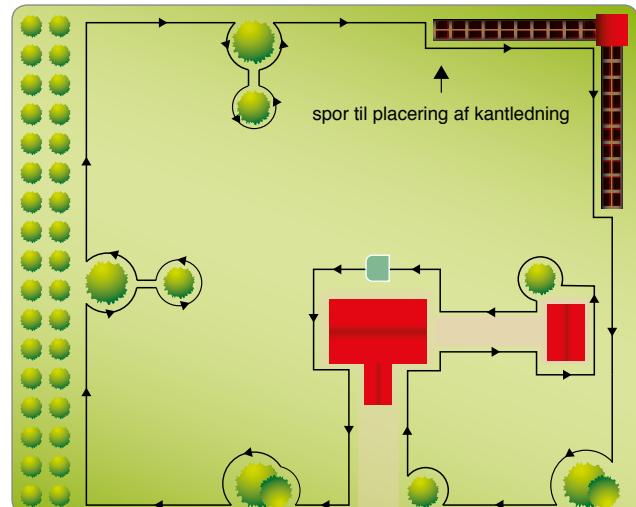
Kontakt i dette tilfælde det nærmeste servicecenter.



BESTEMMELSE AF KANTLEDNINGENS RUTE

Inden kantledningen installeres er det nødvendigt at kontrollere hele overfladen af græsplænen. For at få en velfungerende robot skal det overvejes, om det kan være på sin plads at foretage ændringer på græsplænen eller tage forholdsregler under placering af kantledningen.

1. Forberedelse og afgrænsning af arbejdsområderne.
2. Installation af kantledningen.
3. Installation af ladestation og strømforsyning. Husk, at kantledningen skal placeres i retningen "med uret", hvorimod retningen skal gå "mod uret" omkring bede. Se figur.

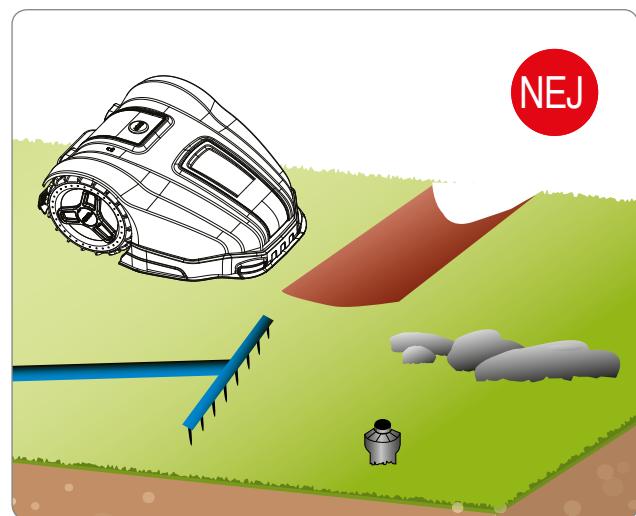


DA

Forberedelse af græsplænen

1. Kontrollér, at plænen, hvor græsset skal klippes, er jævn og uden huller, sten og andre forhindringer. Er dette ikke tilfældet, foretag da de nødvendige forbedringer. Hvis nogle af forhindringerne ikke kan fjernes, skal de pågældende områder afgrænses hensigtsmæssigt med kantledning.
2. Robotten kan klippe på arealer inden for arbejdsområdet med en maks. stigning på 45% (45 cm per længdemeter) hvis græstøren er regelmæssig, jorden er tør, og græsset ensartet og ikke indebærer risiko for, at hjulene glider, og afhængigt af de monterede tilbehør. I de andre tilfælde skal skrånningen på 35% overholdes.

Kantledningen skal lægges på jorden (eventuelle stigninger må være på maksimum 20%, dvs. 20 cm pr. længdemeter). Husk, at der kan være brug for et bedre vejgreb, når robotten vender tilbage til ladestationen. Det er derfor nødvendigt omhyggeligt at kontrollere terrænets tilstand og at overholde grænserne.



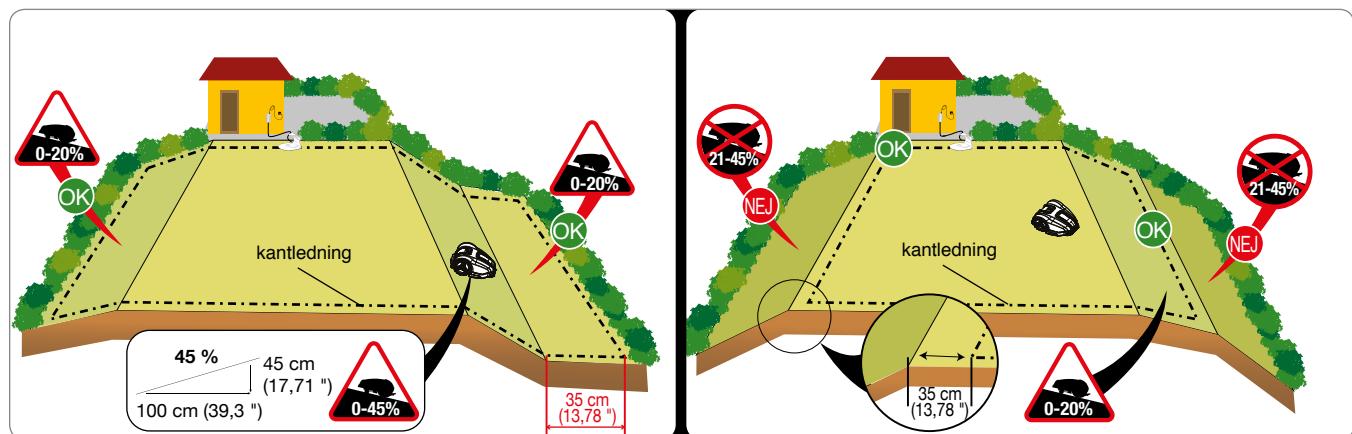
I en afstand svarende til min. 35 cm inden for og uden for kantledningen, må stigningen ikke øge. I tilfælde af manglende overholdelse af brugsanvisningen vil hjulene kunne glide og få robotten til at komme ud af det afgrænsede område, når robotten under arbejdet på skrånninger detekterer ledningen.

Hvis der findes forhindringer i form af stigninger, der nærmer sig de ovennævnte grænser, er det nødvendigt at udjævne jorden min. 35 cm i området foran forhindringen for at reducere stigningen.



Vigtigt

Områder med skrånninger, der overstiger det tilladte, kan ikke klippes med robotten. Kantledningen skal derfor placeres foran skrånningen for at udelukke det pågældende område på græsplænen fra klipningen.



Afgrænsning af arbejdsområdet

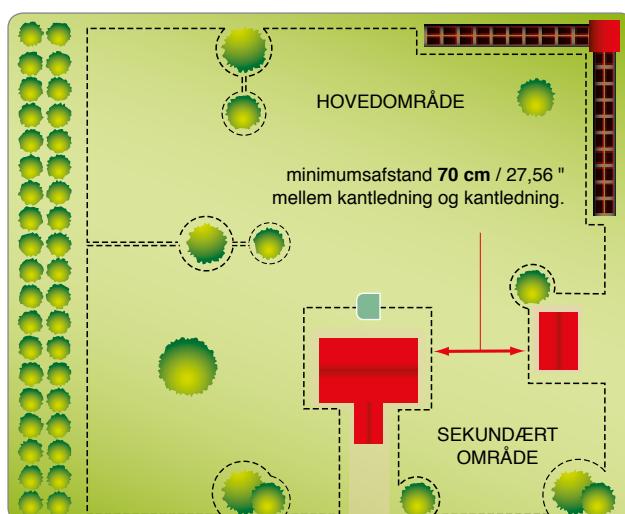
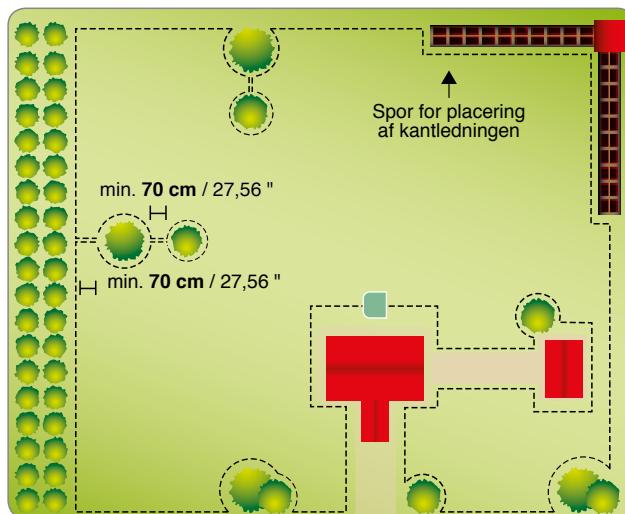
3. Kontrollér hele overfladen af græsplænen og vurdér, om det kan være nødvendigt at opdele den i flere særskilte arbejdsområder efter de kriterier, der er beskrevet nedenfor. For at gøre det lettere at udføre installationen anbefales det at kontrollere hele strækningen, inden man går i gang med at installere kantledningen. Figuren viser et eksempel på græsplæne med et spor, der viser placeringen af kantledningen.

Under installation af systemet er det nødvendigt at identificere eventuelle sekundære områder. Ved sekundært område forstås en del af græsplænen, der er forbundet med hovedplænen via en indsnævringsramme, som robotten kan have svært ved at nå frem til ved vilkårlig bevægelse. Det skal være muligt at nå frem til området uden trin og højdeforskelle ud over de tilladte grænsen. Hvorvidt et område defineres "sekundært" afhænger også af størrelsen af det primære område. Jo større det primære område er, desto vanskeligere vil det være at nå frem til smalle gennemgange. Mere generelt skal en gennemgang under **200 cm** (ca. 79") betragtes som sekundært område. Robotten kan håndtere et antal sekundære områder afhængigt af modellens egenskaber (se "Tekniske data").

Den smalleste tilladte gennemgang er på **70 cm** (ca. 27,6") mellem kantledning og kantledning. Da kantledningen skal placeres i en vis afstand (som er angivet nedenfor) fra eventuelle genstande uden for plænen, der skal være i alt **140 cm**, hvis der er en mur eller en hæk på begge sider.

Hvis denne passage er meget lang, anbefales det, at der er mere end **70 cm** mellem kantledningerne.

Under programmeringen er det nødvendigt at konfigurere dels størrelsen i procent af de sekundære områder i forhold til græsplænen, og dels retningen (med eller mod uret) for at nå frem til disse hurtigst muligt, og desuden det antal meter kantledning, der skal bruges til at nå frem til det sekundære område. Se "Programmering".



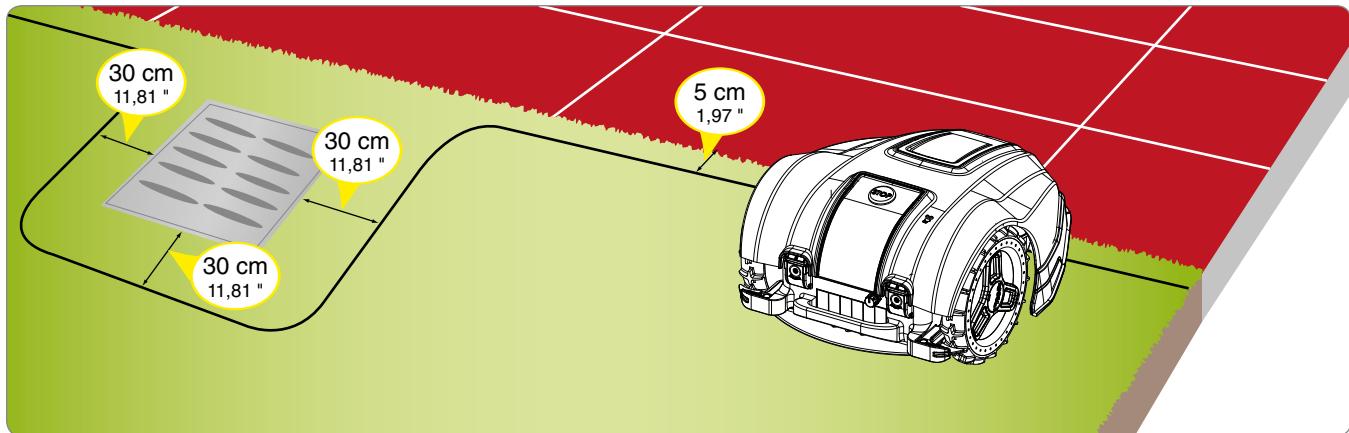
DA

4. Hvis der inden eller uden for arbejdsområdet findes en belægning eller en sti i samme niveau som græsplænen, skal kantledningen placeres 5 cm (ca. 2") fra belægningens kant. På denne måde vil robotten stikke en smule ud af græsplænen, og alt græsset vil blive klippet. Hvis belægningen er af metal, eller hvis der findes en metalrist, en bruseflade eller elektriske kabler, skal kantledningen placeres mindst 30 cm (ca. 12") fra disse for at forhindre funktionsfejl i robotten og forstyrrelser i kantledningen.

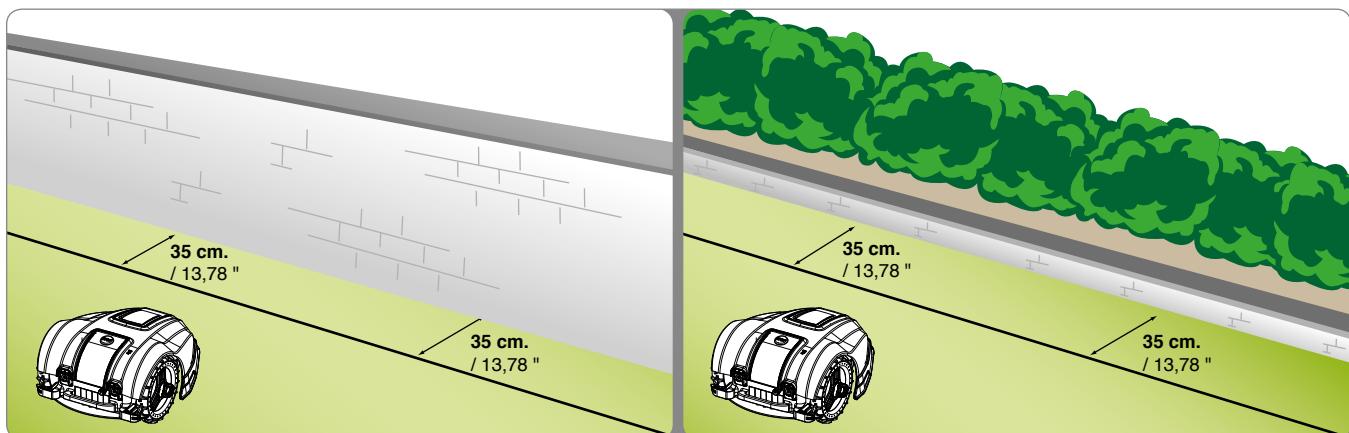


Vigtigt

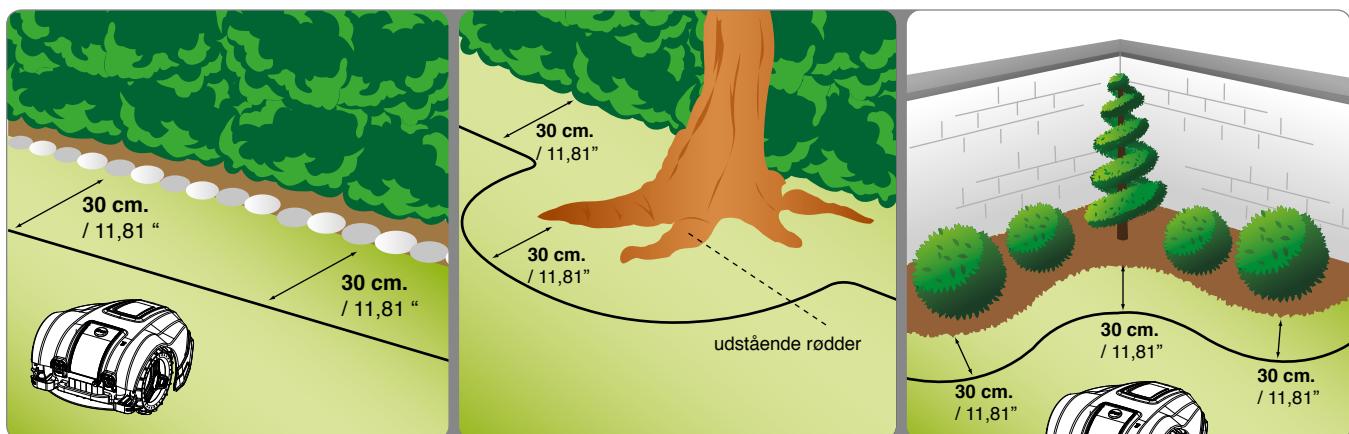
Figuren viser et eksempel på elementer inden og uden for arbejdspladsen og de afstande, der skal overholdes ved placering af kantledningen. Samtlige elementer af jern eller andre metaller (riste, elektriske forbindelser osv.) skal afgrænses for at undgå forstyrrelser af signalet i kantledningen.



Hvis der inden eller uden for arbejdsområdet findes forhindringer, f.eks. en kantsten, en væg eller en mur, skal kantledningen placeres mindst 35 cm (ca. 14") fra forhindringen; hvis du ønsker at undgå, at robotten støder imod, skal kantledningen placeres i en afstand på mindst 40 cm (15,75"). Hvis der er græs tæt på den kant, hvor det blev besluttet ikke at lade robotten køre, vil dette græs kunne færdigklippes ved hjælp af en trimmer eller en buskrydder.



Hvis der inden eller uden for arbejdsområdet findes et bed, en hæk, et træ med rødder, der stikker ud af jorden, en lille grøft på 2-3 cm eller en lille kantsten på 2-3 cm, skal kantledningen placeres mindst 30 cm (ca. 12") fra disse forhindringer for at undgå, at de beskadiges af robotten, eller at robotten selv beskadiges. Hvis der er græs i det område, hvor det blev besluttet ikke at lade robotten køre, vil dette græs kunne færdigklippes ved hjælp af en trimmer eller en buskrydder.

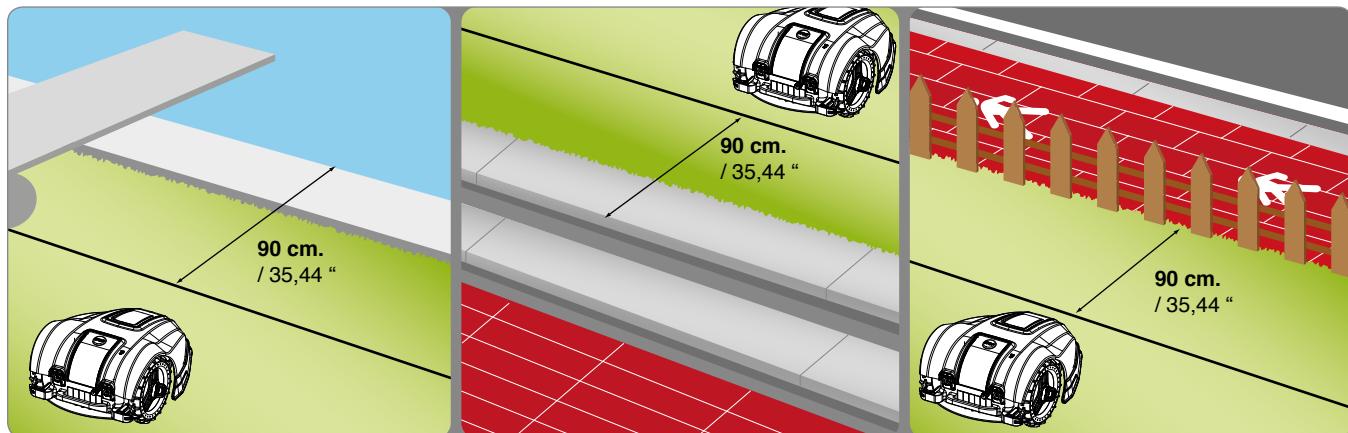


Hvis der findes et svømmebassin, en dam, en stærk hældning, en grøft, trappetrin eller offentlige veje, der ikke er indhegnet eller som er beskyttet af en indhegning, der let kan overskrides, skal kantledningen nedlægges i en afstand på mindst 90 cm (35,43"). For at kunne installere kantledningen så tæt som muligt på kanten af området, der skal klippes, anbefales det at lave en indhegning, der er svær at overskride, hvis området grænser op til offentlige arealer, eller en indhegning på mindst 15 cm i andre tilfælde. Dette gør det muligt at nedlægge kantledningen og overholde de afstande, der er angivet i de ovenstående punkter.



Vigtigt

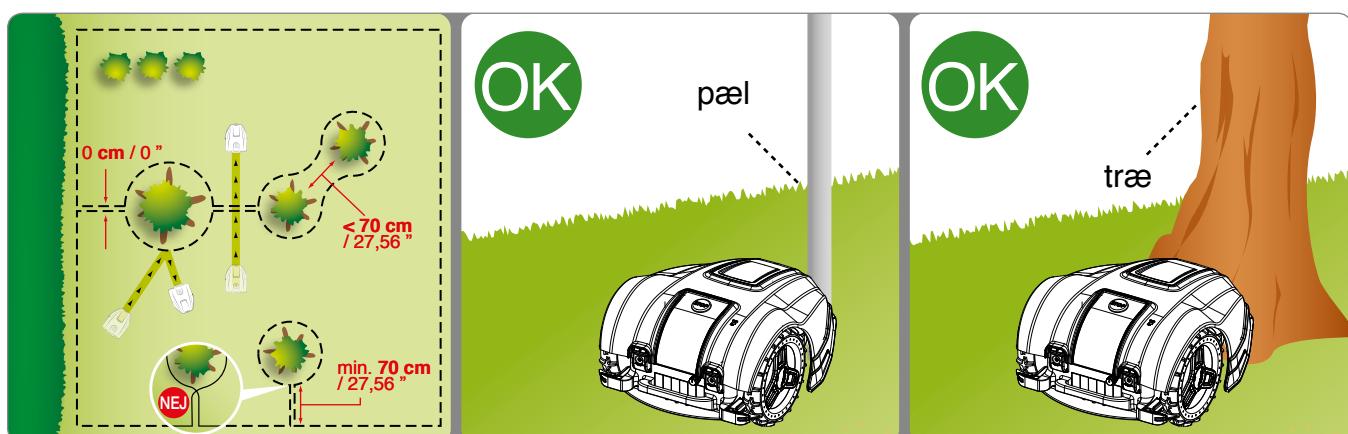
En nøje overholdelse af de afstande og skråninger, der er angivet i manualen, sikrer en optimal installation og en velfungerende robot. Hvis der er skråninger, eller hvis jordbunden er glat, skal afstanden øges med mindst 30 cm / ca. 12".



DA

Hvis der inden for arbejdsmrådet findes forhindringer, som kan tåle sammenstød, som f.eks. træer, buske eller pæle uden skarpe kanter, er det ikke nødvendigt at afgrænse dem. Robotten vil støde mod forhindringerne og skifte retning. Hvis det foretrækkes, at robotten ikke støder mod forhindringer, og for en sikker og støjsvag funktion af robotten i øvrigt, kan det anbefales at afgrænse alle de jordfaste forhindringer. Forhindringer, der er en smule skrål, såsom blomsterkasser, store sten eller træer med udstikkende rødder, skal de afgrænses for at undgå mulige skader på kniven og på selve forhindringerne. For at afgrænse en forhindring starter man fra det sted på den yderste kant, der befinner sig nærmest på den genstand, som skal afgrænses. Herfra føres kantledningen frem til forhindringen, derefter går man rundt om forhindringen under hensyntagen til de korrekte afstande, der er beskrevet ovenfor, og til sidst føres ledningen tilbage til den oprindelige strækning. Fremledningen med den overlappende tilbageledning skal placeres under den samme pløk - på denne måde vil robotten køre over kantledningen.

For at sikre en korrekt funktion af robotten skal den overlappende kantledning have en længde på mindst 70 cm (ca. 27,6"), hvilket vil gøre det muligt for robotten at bevæge sig frit.



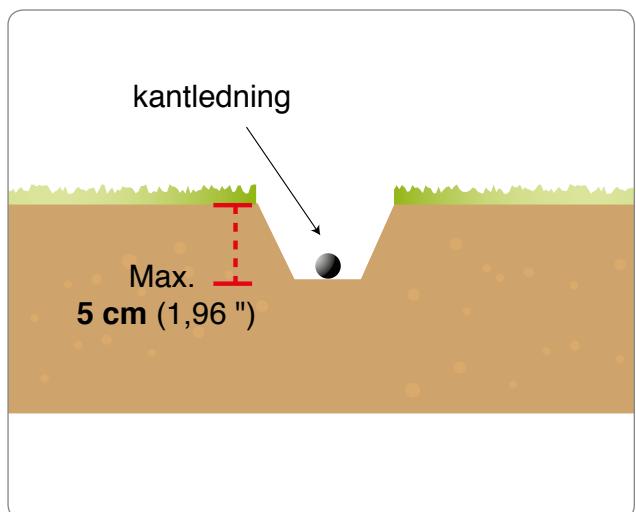
INSTALLATION AF KANTLEDNINGEN

Kantledningen kan enten nedgraves eller lægges på jorden. Hvis man råder over en maskine til placering af ledningen, foretrækkes det at nedgrave den, da ledningen herved får en bedre beskyttelse. Ellers skal ledningen lægges på jorden ved hjælp af de medfølgende pløkker som beskrevet nedenfor.



Vigtigt

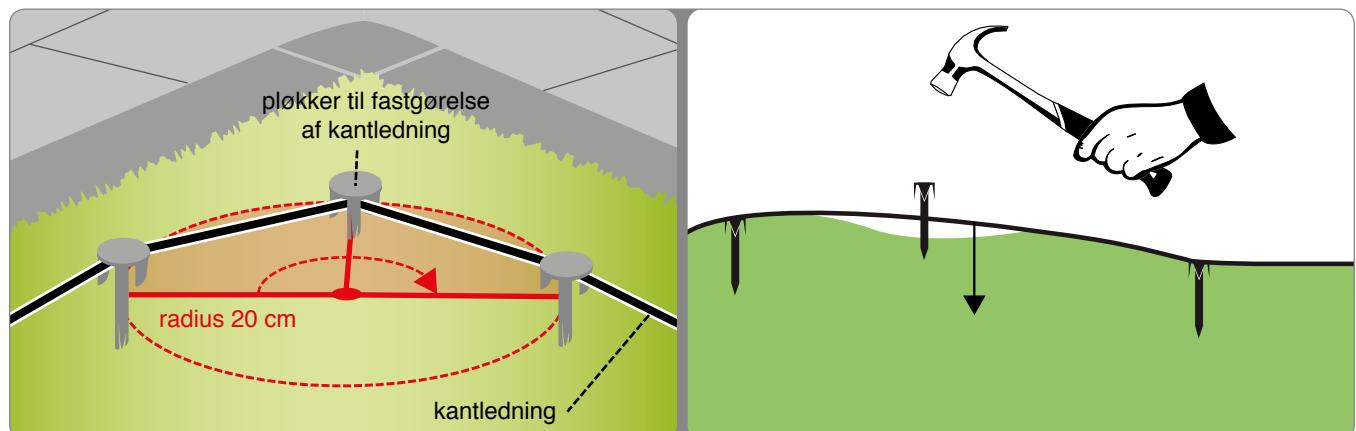
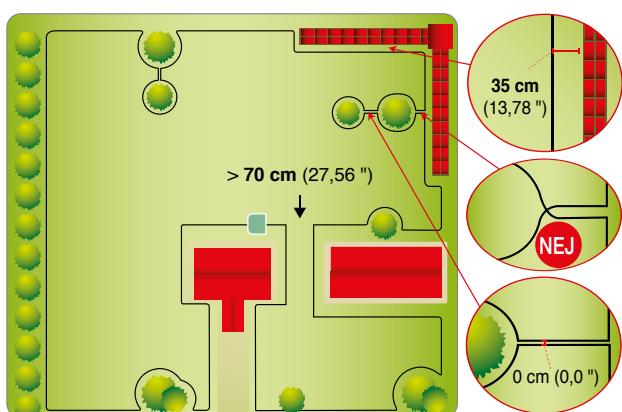
Placeringen af kantledningen startes på det sted, hvor ladestationen er installeret. Husk at lade kantledningen være et par ekstra meter længere på dette sted - ledningen vil kunne klippes i den rigtige længde senere, når den tilsluttes enheden.



Kantledning lagt på jorden

Klip græsset meget lavt med en kantklipper eller en buskrydder langs hele kanten, hvor ledningen skal lægges. Hermed er det nemmere at lægge ledningen ud i god kontakt med jordoverfladen, så du undgår, at plæneklipperen overskærer ledningen eller beskadiger dens isolering.

1. Læg ledningen ud i retning med uret langs hele kanten, og fastgør den med de medfølgende klammer, som skal placeres med en afstand på ca. 100 cm. Ledningen skal være i kontakt med jordoverfladen for at undgå, at den beskadiges af plæneklipperen, før græsset tildækker den.
 - Husk, at placeringen af ledningen omkring bede skal ske i retningen "mod uret".
 - I strækninger, der ikke er retlinjede, skal ledningen fastgøres på en sådan måde, at den ikke bliver snoet, men derimod antager en jævn krumning (radius 20 cm).



Nedgravet kantledning

1. Lav en lille jævn fordybning i terrænet (på ca. 2-3 cm).
2. Placer ledningen i retningen "med uret" langs hele strækningen i en dybde. Ledningen må ikke nedgraves dybere end 5 cm for ikke at forringe kvaliteten og styrken af det signal, der modtages af robotten.
3. Under placering af ledningen skal denne om nødvendigt fastgøres nogle steder ved hjælp af de medfølgende pløkker, således at den bliver på plads, når den senere dækkes med jorden.
4. Dæk hele ledningen med jord og sorg for, at den forbliver spændt inde i jorden.

Sammenføjning af kantledningen.

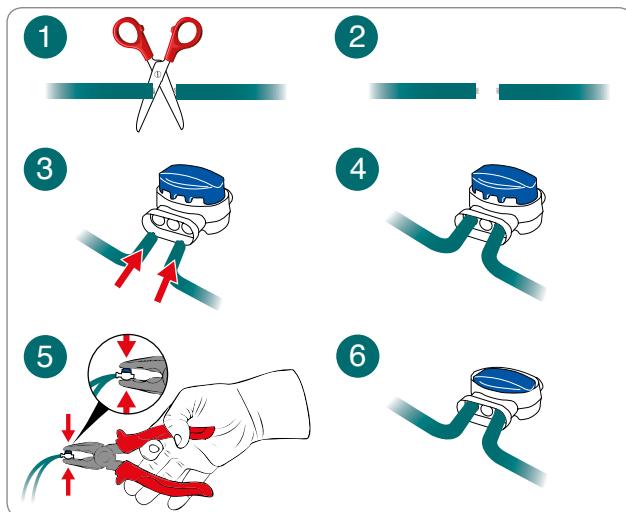
Anvend altid en original samling til kantledningen, hvis der er brug for ekstra ledning til at nå hele vejen rundt om plænen.

Sæt ledningernes ender ind i samlingen og kontroller at de sidder helt fast, så enderne er synlige på den anden side. Tryk knappen øverst helt i bund ved hjælp af en tang.



Vigtigt

- Anvend kun originale samlinger, da de er garanti for en sikker vandtæt elektrisk forbindelse.
- Anvend ikke isoleringstape eller samlinger af anden type, som ikke garanterer en korrekt isolering (terminaler, klemmer osv.). Jordens fugtighed vil med tiden medføre oxidering og nedbrydning af kantledningen.



INSTALLATION AF LADESTATION OG STRØMFORSYNING



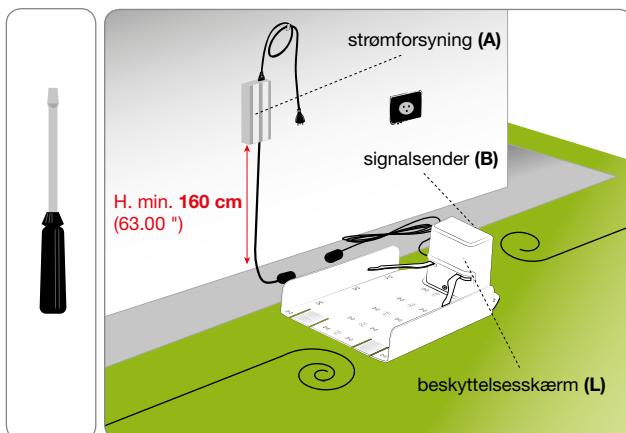
Forsiktig - Advarsel

Den elektriske strøm skal altid slukkes på installationens hovedkontakt, inden man går i gang med at foretage et hvilket som helst indgreb.

Strømforsyningen skal placeres på et sted, der er utilgængeligt for børn. F.eks. i en højde af mere end 160 cm. (63,00").

Ledningen der fører til ladestationen, må ikke afkortes eller forlænges. Eventuel ekstra ledning skal sammenrolles i 8-talsform som vist på figuren.

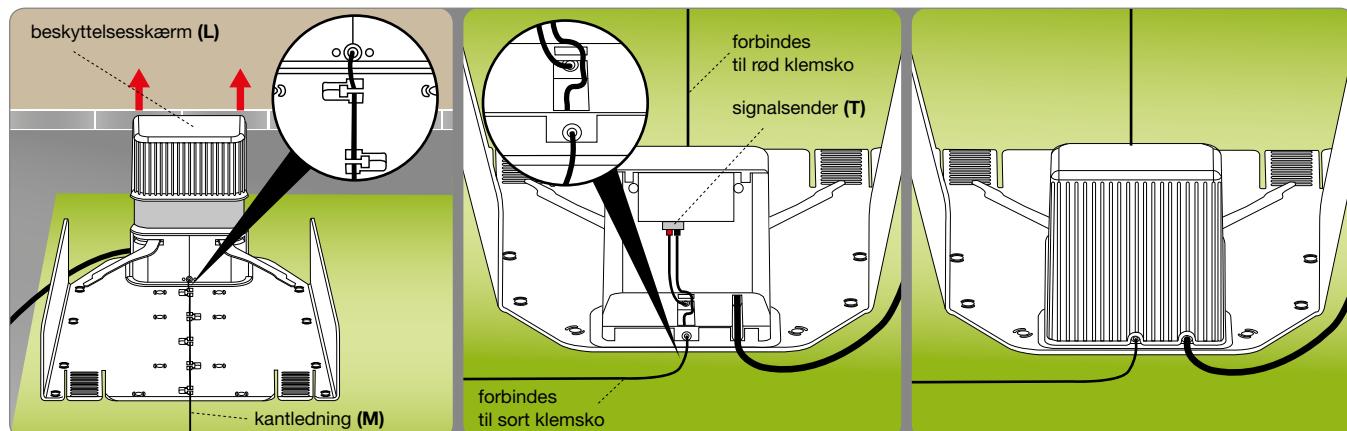
Kantledningen anvendt til installationen må ikke være kortere end 50 m. Kontakt dit nærmeste servicecenter.



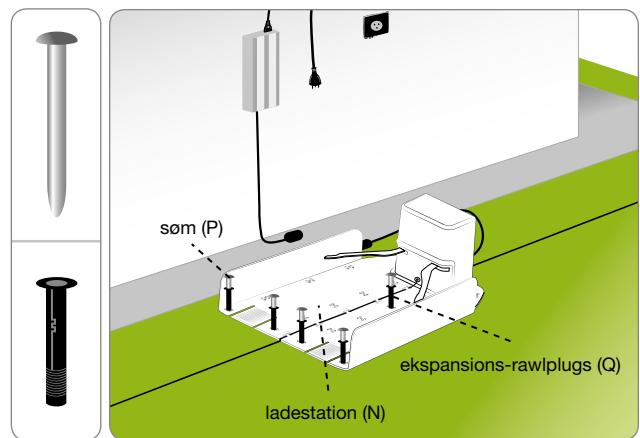
1. Fjern beskyttelsesskærmen (L).
2. Placer ladestationen på det valgte sted.
3. Indsæt kantledningen (M) langs vejledning i ladestationen. Afklip den overskydende del af kantledningen ca. 5 cm over konnektorerne.
4. Forbind indgangsledningen til den røde klemsko på transmitteren (T). Forbind udgangsledningen til den sorte klemsko.



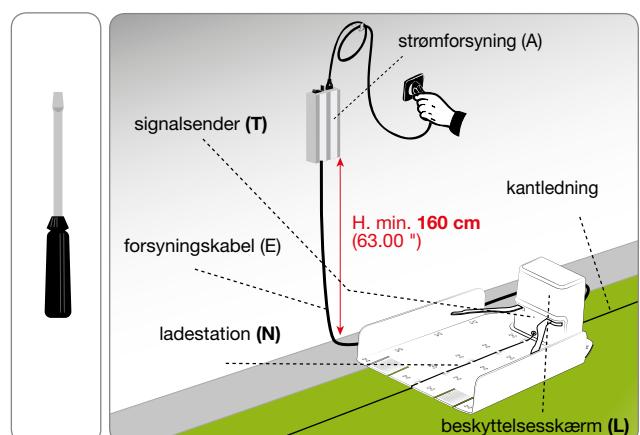
Klemmerne må udelukkende anvendes til at forbinde den originale kantledning.



- Fastgør ladestationen (N) til jorden ved hjælp af pløkkerne (P). Ladestationen kan om nødvendigt fastgøres med ekspansionsrawlplugs.

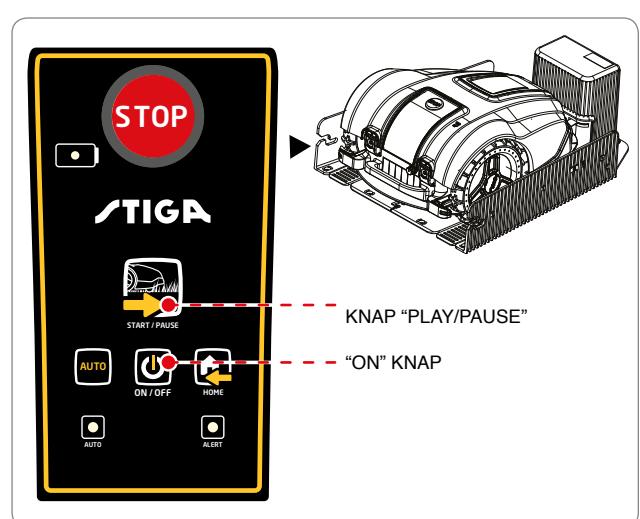


- Installér strømforsyningen (A).
- Forbind ladestationens (N) forsyningskabel (E) til strømforsyningen (A).
- Slut strømforsyningens stik (A) til stikkontakten.
- Hvis lysdioden i signalsenderen blinker, er forbindelsen korrekt gennemført. Er dette ikke tilfældet, skal fejlen findes (se "Fejlfinding").
- DA** Montér beskyttelseskærmen (L).



OPLADNING AF BATTERIERNE FØRSTE GANG

- Anbring robotten i ladestationen.
- Tryk på tasten "ON / OFF" og vent nogle sekunder på, at robotten tænder helt.
- Led-lampen til batteriet vil lyse orange i nogle sekunder, når ladestationen genkendes.
- Kontroller at led-lampen 'AUTO' er slukket og tryk eventuelt på tasten "AUTO" for at slukke led-lampen.
- Ved afslutningen på ladningen er det muligt at anvende eller programmere robotten til drift (se afsnittet "Programmeringsfunktioner").



Når batterierne oplades for første gang, skal de forblive tilsluttet i mindst 4 timer.



Vigtigt

Brugeren skal foretage justeringerne i henhold til de fremgangsmåder, der er beskrevet i manualen. Der må under ingen omstændigheder udføres justeringer, der ikke er udtrykkeligt angivet i manualen. Eventuelle ekstra justeringer, der ikke er udtrykkeligt angivet i manualen, må kun udføres af personalet på et servicecenter, der er godkendt af fabrikanten.

JUSTERING AF KLIPPEHØJDE

Inden justeringen af klippehøjden udføres, skal man sikre sig, at robotten er standset i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten").



Vigtigt

Brug sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.

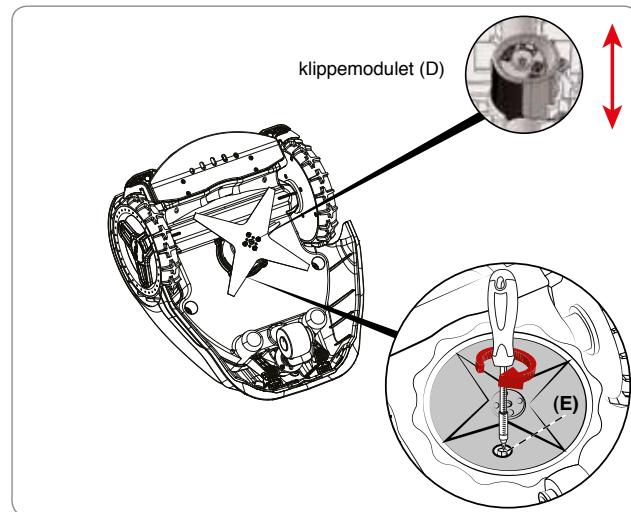
1. Vend robotten om og læg den ned forsigtigt, så at top coveret ikke beskadiges.
2. Drej beslaget (E) "med uret" ved hjælp af den medfølgende nøgle.
3. Løft eller sænk klippemodulet (D) for at opnå den ønskede klippehøjde. Værdien kan ses på skalaen på den medfølgende nøgle.



Vigtigt

Robotten må ikke bruges til at klippe græs, der er mere end 1 cm (0,40 ") højere end den indstillede klippehøjde. Klippehøjden skal reduceres gradvist. Det anbefales at reducere højden med mindre end 1 cm (0,40 ") hver dag eller hver anden dag, indtil den ønskede højde er nået.

4. Når justeringen er færdiggjort, drejes beslaget (E) "mod uret".
5. Vend robotten om igen i dens arbejdsstilling.



FUNKTION OG BRUG

SKAL UDFØRES FØR BRUG



Vigtigt

- **Før førstegangsbrug af robotten anbefales det at læse hele manualen og at sikre sig, at indholdet er forstået til fulde, dette gælder specielt alle oplysningerne, der vedrører sikkerheden.**
- **Anvend kun robotten til de formål, som fabrikanten har forudset, og undgå at manipulere nogen anordninger for at opnå en ydelse, som afviger fra normal driftsydelse.**
- **Undgå at anvende robotten og dens tilbehør i dårligt vejr, specielt hvis der er risiko for lynnedslag.**

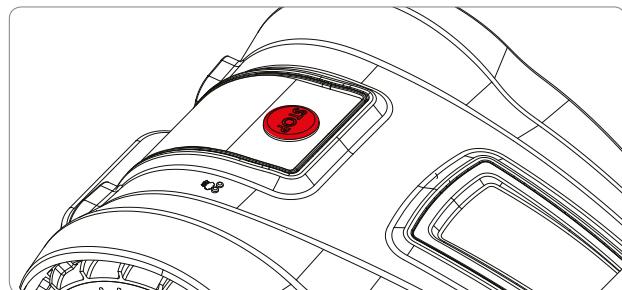
BESKRIVELSE AF BETJENINGSPANELET OG MENUERNE

Tegningen viser placeringen af betjeningerne på apparatet og deres funktion.



STOP.

Tryk på tasten for at standse plæneklipperen i sikkerhedstilstanden. Skal bruges ved umiddelbar fare og til at udføre vedligeholdelseshandlinger på robotten.



Tryk for at tænde eller slukke robotten.



Aktiver eller deaktiver den automatiske drift.

I automatisk funktion er robotten programmeret til at arbejde i henhold til programmeringen beskrevet på de følgende sider.



Slukket: Manuel drift.

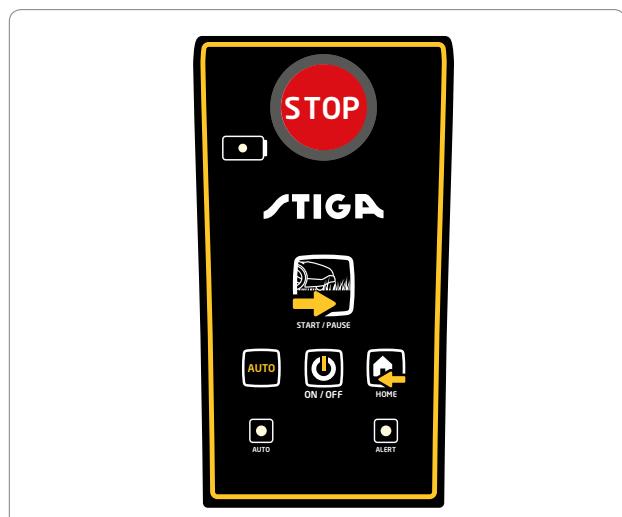
Lyser permanent : Automatisk drift.



Batteriets ladeniveau.



Funktionsfejl. Se kapitlet "FEJLFINDING"



Robot i ladestation (led-lampe AUTO slukket)



Tryk for at starte en manuel arbejdscyklus. Hvis batteriet er tilstrækkeligt opladet og led-lampen AUTO er slukket, vil robotten starte sin arbejdscyklus. Efter endt arbejdscyklus kører robotten tilbage til ladestasjonen.

Robot nel giardino



Med robotten i bevægelse er det muligt at at suspendere klipningen, og robotten går i standby.

Med robotten i standby er det muligt at genoptage klipningen.



Kører tilbage til ladestasjonen og genoptager automatisk eller manuel funktion i henhold til status for led-lampen "AUTO".

IDRIFTTAGNING

Proceduren til ibrugtagning skal udføres før den første tænding og efter en længere periode uden aktivitet.

- Kontroller at græsset på plænen, som skal klippes, har en højde, som robotten kan klippe under korrekt funktion (se de tekniske specifikationer).
- Indstil den ønskede klippehøjde (se regulering af klippehøjden).
- Kontroller at arbejdsmrådet er korrekt afgrænset, og at der ikke er forhold, som forhindrer robotten i at fungere korrekt, som angivet i afsnittet "Forberedelse og afgrænsning af arbejdsmrådet" og følgende.
- Kontroller at der ikke er vandpytter i haven, som har samlet sig efter kraftige regnskyld.
- Placer robotten inde i ladestationen.
- Tryk på knappen "ON/OFF" og vent nogle sekunder på, at robotten tænder helt.
- Led-lampen til batteriet vil lyse orange i nogle sekunder, når ladestationen genkendes.
- Robotten er klar til brug. Tryk på tasten "AUTO" for at indstille robottens funktion til automatisk eller manuel drift.

Robottens drift i manuel funktion "led-lampe AUTO slukket"

- Når batteriet er helt opladet, trykkes på tasten START/PAUSE for at starte arbejdscykussen. Når batteriet er afladet, vil robotten køre tilbage til ladestationen.
- Hvis græsplænen ikke er blevet klippet helt, ventes til batteriet er helt opladet, hvorefter der startes en ny arbejdscyklus.
- For et godt resultat anbefales det at lade robotten arbejde mindst hver 2. dag.
- For at ændre standardindstillingerne for nogle af robottens funktioner, kan man downloade den gratis app til smartphone, se afsnit "ADGANG TIL MENUEN VIA APP"

DA

Robottens drift i automatisk funktion "led-lampe AUTO tændt"

- I automatisk funktion er robotten programmeret til at arbejde alle ugens dage fra kl. 12:00 til kl. 16:30 (GMT+1) for modellen Autoclip M3 og fra kl. 10:00 til kl. 19:00 (GMT+1) for modellen Autoclip M5.
- Antallet af arbejdscyklusser styres automatisk af robotten på baggrund af batterikapaciteten. I automatisk funktion vil robotten gå ud af ladestationen for at udføre sin arbejdscyklus, hvorefter den vil returnere for en ny opladning for derefter at genoptage arbejdet, hvis det skulle være nødvendigt.
- For at ændre standardindstillingerne for arbejdsintervalerne og andre af robottens funktioner, kan man downloade den gratis app til smartphone, se afsnit "ADGANG TIL MENUEN VIA APP"

ADGANG TIL MENUEN VIA APP

Robotten er udstyret med en Bluetooth-anordning således at det er muligt at programmere og styre den fra en smartphone.

Download applikationen fra Google Play eller Apple Store med din smartphone eller tablet ved at søge efter "Stiga remote". Start applikationen og vælg den guidede procedure til oprettelse af forbindelse til robotten.

PIN-koden til første adgang er indstillet til "0000" fra fabrikken og skal først ændres for at gøre robotten mere sikker.

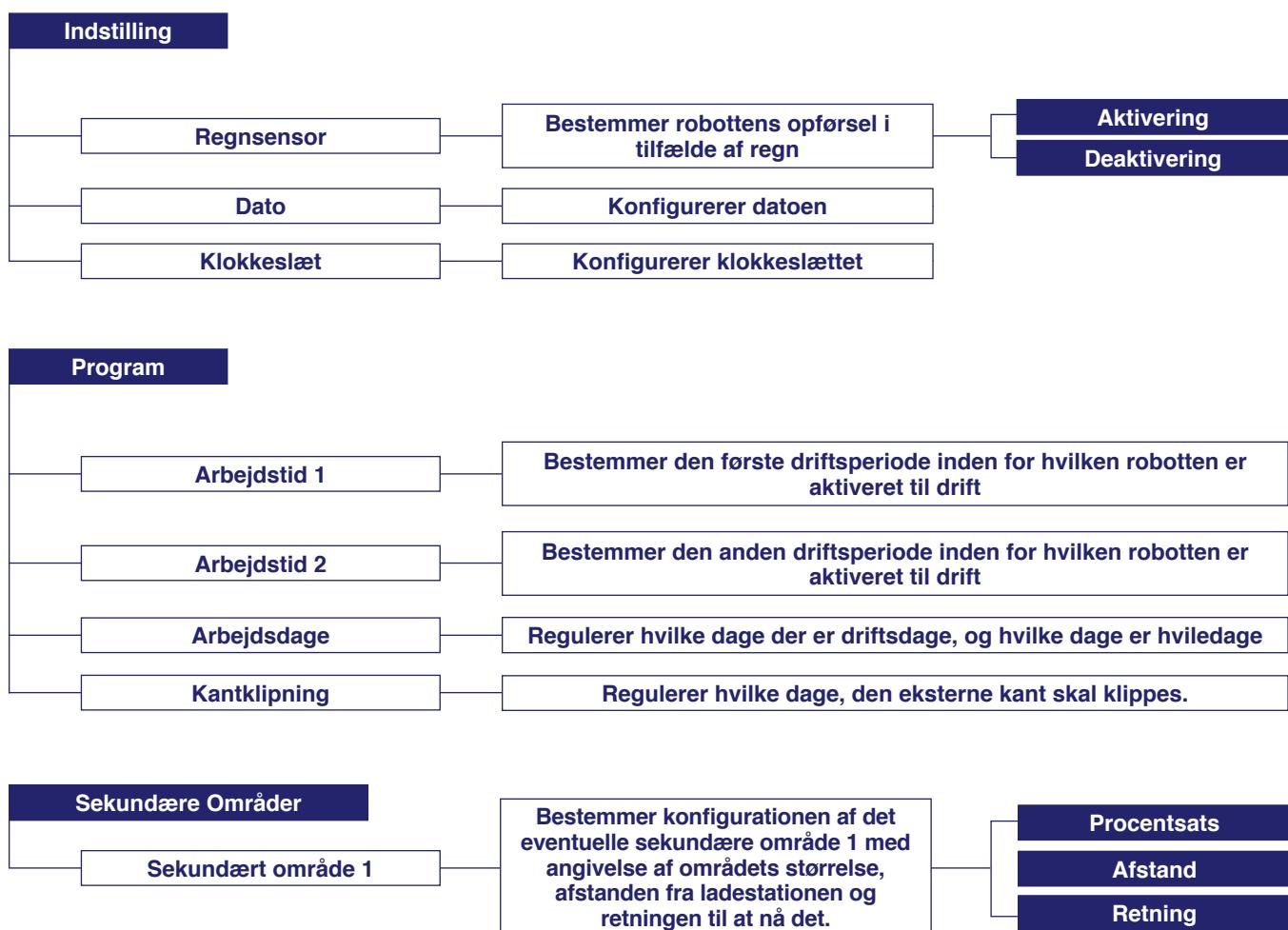
Applikationen gør det muligt at :

- Ændre den automatisk indstillede standardarbejdstid.
- Indstille regnsensorens funktion.
- Indstille startstederne til en optimal styring af et eventuelt sekundært område.
- Ændre kodeordet.
- Sende en kommando til Start / Pause / Home.
- Guide robotten under klipningen.
- Vise status, advarsler og eventuelle fejlmeddelelser på robotten.

INDSTILLING AF BRUGERMENU VIA MOBIL APPLIKATION

Start applikationen fra din smartphone for at få adgang til robottens indstillinger via funktionen "Setup".

I det følgende findes en introduktion til de tilgængelige programmeringsfunktioner, mens en mere udførlig beskrivelse af hver enkelt funktion kan findes på siderne efter flowdiagrammet. Funktionerne mærket med (*) findes kun på nogle modeller. Der henvises til tabellen med de "Tekniske data".



INDSTILLINGER - PROGRAMMERING

REGNSENSOR: med denne funktion bestemmes robottens opførelse i regnvejr.

- **Aktivér:** i tilfælde af regnvejr vender robotten tilbage til stationen og går i gang med opladningen. Når batteriet er opladet, begynder robotten at klippe, hvis det er holdt op med at regne.
- **Kobl fra:** i tilfælde af regnvejr fortsætter robotten med at klippe.

DATO: bruges til at indstille dato'en.

KLOKKESLAET: funktion til indstilling af klokkeslæt.

ARBEJDSTIDER - PROGRAMMERING



Vigtigt

For at udnytte mulighederne bedst muligt anbefales det at programmere robotten til at arbejde hver dag.

ARB. SKEMA 1: her indstilles det første tidsrum, inden for hvilket robotten skal arbejde den pågældende dag. Markøren placeres automatisk i feltet under det første tidsrum (f.eks. fra 10:00 til 13:00). Indtast start- og sluttidspunktet for arbejdet. Når tidsrummet indstilles som "00:00 – 00:00", arbejder robotten slet ikke under arbejdstiden 1. Hvis der indtastes en ugyldig tid (f.eks. hvis den overlapper arbejdstiden 2, eller hvis sluttidspunktet er tidligere end starttidspunktet), nulstilles tiden og robotten udsender et lydsignal.

ARB. SKEMA 2: her indstilles det andet tidsrum, inden for hvilket robotten skal arbejde den pågældende dag.



Vigtigt

Når det er nødvendigt at indstille de sekundære områder, er det at foretrække, at der under programmeringen anvendes begge arbejdstider, således at områderne klippes hyppigere.

Indstillingen af arbejdstiderne er af afgørende betydning for at få et velfungerende produkt. Konfigurationen af arbejdstiderne afhænger af mange parametre, såsom antallet af sekundære områder, antallet og styrken af batterierne i robotten, plænens kompleksitet osv. Generelt vil det være nødvendigt at udvide arbejdstiden en smule, når der skal klippes græs i haver med sekundære områder, i haver med mange forhindringer eller i komplicerede områder. Tabellen nedenfor giver et vejledende eksempel på værdier, som kan anvendes i forbindelse med den første konfiguration. OBS! Indstil alle ugedagene på "1" (arbejdssdage).

DA

Model	m ² (ft ²)	Driftstid 1	Driftstid 2
Autoclip M3	150 (1615)	11:00 12:00	
	300 (3230)	11:00 12:00	15:00 16:00
Autoclip M5	400 (4304)	10:00 16:00	
	500 (5380)	10:00 19:00	

ARBEJDSDAGE: gør det muligt at aktivere robottens arbejdssdage i ugen.



Vigtigt

For bedre at udnytte robottens potentielle anbefaler vi, at den programmeres til at arbejde alle dage.

KANTKLIPNING: Gør det muligt at aktivere klipning langs kanten. Det anbefales at benytte standardindstillingen for hyppigheden.

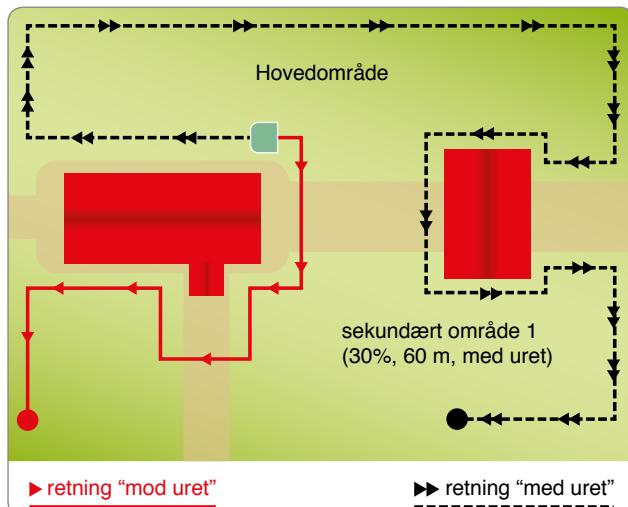
SEKUNDÆRE OMRÅDER - PROGRAMMERING

Hvis det område, hvor græsset skal klippes, omfatter sekundære områder ifølge definitionen i afsnittet "Forberedelse og afgrensnings af arbejdsområderne", er det nødvendigt at programmere de sekundære områder for at fortælle robotten, hvordan den kan nå frem til disse områder og hvor hyppigt.

SEK.OMRAADE: med denne funktion er det muligt at definere den automatiske klipning af et sekundært område.

- **Procentdel:** gør det muligt at definere størrelsen af det sekundære område i forhold til hele overfladen af plænen. Nedenstående værdier kan bruges som udgangspunkt for konfigurationen.

- 10% angiver et meget lille område.
- 30% angiver et område, der er ca. 1/3 af hele haven.
- 50% angiver et område, der er ca. halvt så stort som hele haven.
- 80% angiver et sekundært område, der er større end hovedområdet.
- 100% hver gang robotten forlader ladestationen, vil den følge kantledningen for at klippe i det sekundære område.



DA

- **Afstand:** gør det muligt at indstille den afstand, som robotten skal tilbagelægge for at nå frem til indersiden af et sekundært område ved at følge kantledningen. Det foretrækkes at tage midten af det sekundære område som referencepunkt for at sikre sig, at robotten begynder sit arbejde inde i dette område.
- **Retning:** angiver den korteste kørselsretning til at nå frem til det sekundære område. Retningen kan være med eller mod uret. Når robotten forlader ladestationen, vil den følge kantledningen i den angivne retning for at nå frem til det sekundære område.

SIKKERHEDSSTANDSNING AF ROBOTEN

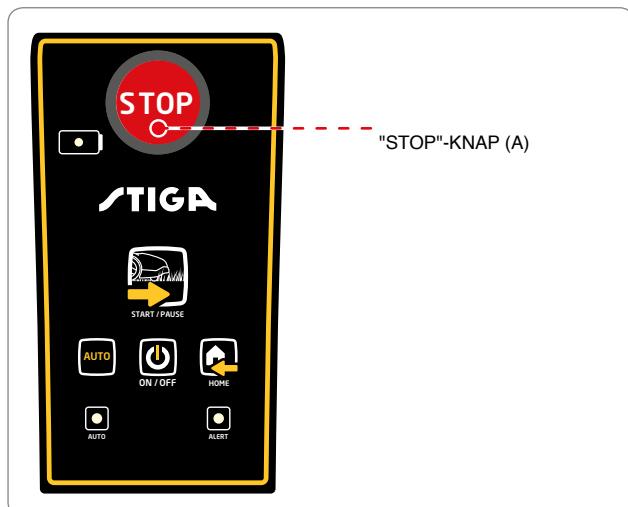
Mens robotten er i brug, kan det være nødvendigt at standse den. Under normale forhold kan robotten standses ved hjælp af knappen "OFF". I tilfælde af fare, eller når der skal udføres vedligeholdelse, skal robotten standses i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand for at undgå risikoen for utsigtet start af klingen. Tryk på "STOP" knappen for at standse robotten. Frakobl stikket til strømforsyningen fra stikkontakten.



Sikkerhedsstansningen af robotten er nødvendig for at kunne udføre vedligeholdelses- og reparationsarbejde (f.eks. udskiftning af klingen, rengøring osv.).

Benyt følgende fremgangsmåde for at starte robotten:

- placér robotten i arbejdsområdet;
- tryk på knappen "ON/OFF" og vent nogle sekunder på, at robotten tænder helt;
- tryk på tasten START/PAUSE for at starte arbejdscykussen.



AUTOMATISK TILBAGEVENDEN TIL LADESTATIONEN

Robotten afslutter en arbejdsopgave, når en af nedenstående betingelser er til stede:

- **arbejdstidens ophør:** så snart arbejdstiden er ophørt, vender robotten automatisk tilbage til ladestationen, hvorefter den vil vende tilbage til arbejdet i overensstemmelse med de programmerede funktioner (se "Programmering");
- **regn:** hvis funktionen er aktiveret, vender robotten i tilfælde af regn automatisk tilbage til ladestationen, hvorefter den vil vende tilbage til arbejdet i overensstemmelse med de programmerede funktioner (se "Programmering");
- **batterierne skal oplades:** robotten vender automatisk tilbage til ladestationen;

LANGVARIG STILSTAND OG EFTERFØLGENTE IBRUGTAGNING

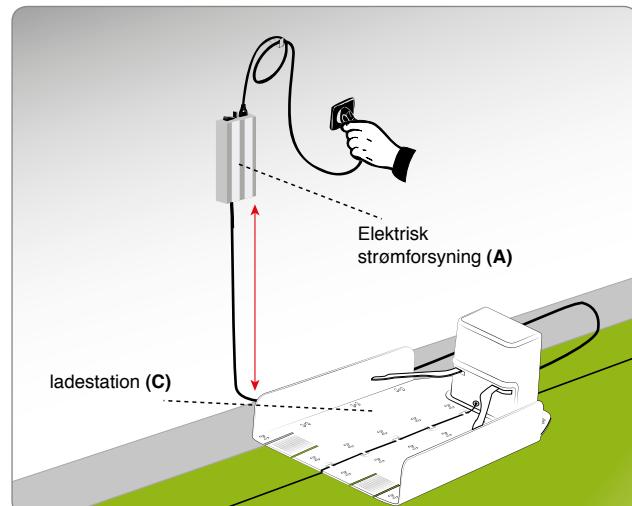
I tilfælde af længere tids inaktivitet og før græsklipningssæsonen starter, er det nødvendigt at udføre en række indgreb for at sikre, at den vil fungere korrekt, når den tages i brug igen.

1. Oplad batteriet helt, inden robotten opbevares om vinteren. Batteriet skal genoplades mindst én gang hver 5. måned.
2. Lad en autoriseret forhandler udføre den planlagte vedligeholdelse. Dette er afgørende for at holde robotten i god stand. Serviceafdelingen udfører som regel følgende:
 - fuldstændig rengøring af robottens chassis, kniv og alle de øvrige bevægelige dele;
 - indvendig rengøring af robotten;
 - kontrol af robottens funktioner;
 - kontrol og (om nødvendigt) udskiftning af slidte dele, f.eks. kniven, børsterne (kun for robotter udstyret med motor med børster);
 - kontrol af batteriets kapacitet;
 - om nødvendigt kan forhandleren indlæse en ny softwareversion.
3. Rengør robotten og ladestationen grundigt (se "Rengøring af robotten").
4. Kontrollér mulige slidte eller beskadigede dele og vurdér, om de bør udskiftes.
5. Opbevar robotten på et overdækket og tørt sted, hvor omgivelsestemperaturen er passende (10-20 °C), og som ikke er let tilgængeligt for fremmede (børn, dyr, fremmede genstande osv.). Robotten bør opbevares ved en temperatur under 20 °C for at begrænse batteriets selvafladning.
6. Frakobl strømforsyningsstikket (A) fra stikkontakten.
7. Dæk ladestationen (C) til for at undgå, at materiale (blade, papir m.m.) trænger ind i den, og for at beskytte kontaktpladerne.

Efterfølgende ibrugtagning

Når robotten ikke er blevet anvendt i længere tid og skal tages i brug igen, går man frem som forklaret nedenfor.

1. Tilslut strømforsyningsstikket (A) til stikkontakten.
2. Tænd for den elektriske strøm på installationens hovedkontakt.
3. Anbring robotten i ladestationen.
4. Tryk på tasten "ON / OFF" og vent nogle sekunder på, at robotten tænder helt.
5. Led-lampen til batteriet vil lyse orange i nogle sekunder, når ladestationen genkendes.
6. Nu er robotten klar til brug (se "Programmering").



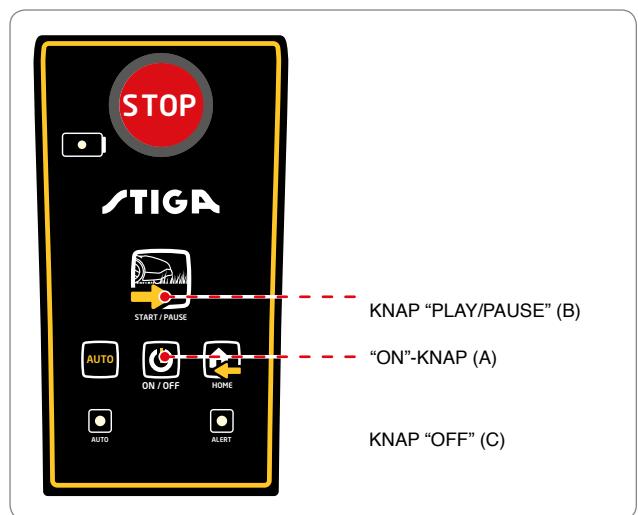
OPLADNING AF BATTERIERNE VED LANGVARIG STILSTAND



Fare - Pas på!

Det er forbud at genoplade robotten i eksplorative og brandfarlige omgivelser.

1. Tilslut strømmen til ladestationen og sørge for, at kontaktpladerne er rene.
2. Anbring robotten i ladestationen.
3. Tryk på tasten "ON / OFF" og vent nogle sekunder på, at robotten tænder helt.
4. Led-lampen til batteriet vil lyse orange i nogle sekunder, når ladestationen genkendes.
5. Kontroller at led-lampen 'AUTO' er slukket og tryk eventuelt på tasten "AUTO" for at slukke led-lampen.
6. Når batterierne er fuldt opladet (ca. 6 timer), tryk da på knappen "OFF" (C).
7. Opbevar robotten på et overdækket og tørt sted, hvor omgivelsestemperaturen er passende (10 - 20 °C), og som ikke er let tilgængeligt for børn, dyr, fremmede genstande osv.



DA

TIPS TIL BRUGEN

I det følgende gives nogle retningslinjer, som bør overholdes, når robotten anvendes:

- selv om brugeren har tilegnet sig passende viden, bør han eller hun, når robotten tages i brug for første gang, simulere noget prøvekjørsel for at blive fortrolig med betjeningerne og de vigtigste funktioner;
- kontrollér stramningen af de skruer, som fastgør de vigtigste dele;
- græsplænen bør klippes hyppigt for at undgå overdreven vækst af græsset;
- robotten må ikke bruges til at klippe græs, der er mere end **1 cm** (0,40") højere end den indstillede klippehøjde. Hvis græsset er højt, skal kniven først løftes og derefter sænkes gradvist de efterfølgende dage;
- hvis græsplænen er udstyret med et automatisk kunstvandingsanlæg, bør robotten programmeres til at vende tilbage til ladestationen mindst 1 time, før vandingen starter;
- kontrollér, at terrænets skråning ikke overstiger de maksimalt tilladte værdier, således at brugen af robotten ikke medfører fare;
- vi anbefaler at programmere robotten på en sådan måde, at den ikke arbejder mere end nødvendigt (bl.a. under hensyntagen til, at græs vokser forskelligt i de forskellige årstider), således at den ikke udsættes for unødvendigt slid og nedstættelse af batteriernes levetid;
- for at undgå sikkerhedsrisici skal man altid sikre sig, at personer (især børn, ældre mennesker eller handicappede) eller husdyr ikke befinner sig i arbejdsområdet, mens robotten er i brug. For at undgå denne risiko anbefaler vi, at robotten programmeres til at arbejde på passende tidspunkter.

Producenten kan ikke garantere fuldstændig kompatibilitet mellem robotplæneklipperen og andre trådløse systemer, såsom fjernbetjeninger, radiosendere, akustiske apparater, nedgravede elektriske hegninger osv.

ALMINDELIG VEDLIGEHOLDELSE

TIPS TIL VEDLIGEHOLDELSEN



Vigtigt

Anvend personligt beskyttelsesudstyr som angivet af fabrikanten, når der udføres vedligeholdelsesarbejde, og især når der arbejdes med kniven. Inden vedligeholdelsen udføres, skal man sikre sig, at robotten er blevet standset i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten").

TERMINER FOR PLANLAGT VEDLIGEHOLDELSE

Hvor ofte	Del	Beskrivelse af vedligeholdelsesarbejdet	Reference
Hver uge	Klinge	Rens kniven og kontrollér dens effektivitet. Hvis kniven er bøjet som følge af sammenstød, eller hvis den er meget slidt, skal den udskiftes..	Se "Rengøring af robotten" Se "Udskiftning af kniven"
	kontaktpunkter til opladning af batterierne	Rens og fjern eventuel rust	Se "Rengøring af robotten"
	Kontaktplader	Rens og fjern eventuel rust	Se "Rengøring af robotten"
	Regnsensor	Rens og fjern eventuel rust	Se "Rengøring af robotten"
Hver måned	Robot	Rengør	Se "Rengøring af robotten"
En gang om året eller efter græsklipningssæsonen er afsluttet.	Robot	Serviceeftersynet skal udføres på et autoriseret servicecenter.	Se "Langvarig stilstand og efterfølgende ibrugtagning"

DA

RENGØRING AF ROBOTEN

1. Stands robotten i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten").



Forsiktig - Advarsel

Brug sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.

2. Rengør alle de udvendige overflader af robotten med en svamp dyppet i lunkent vand og mild sæbe. Før brugen skal svamphen vrides for at fjerne det overskydende vand.



Forsiktig - Advarsel

Overdreven brug af vand kan resultere i, at vandet trænger ind og beskadiger de elektriske komponenter.

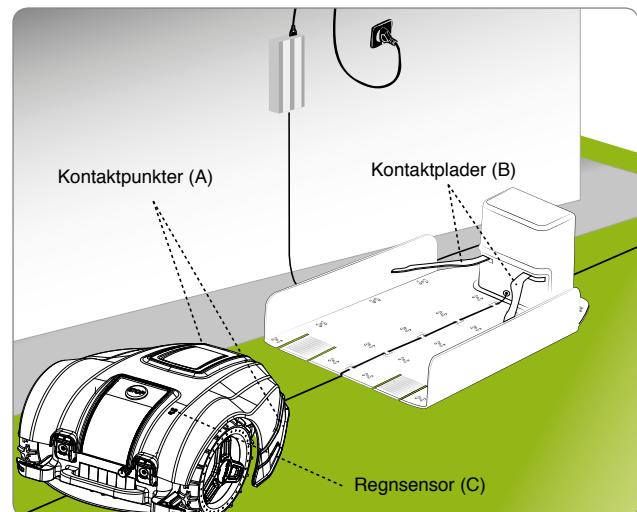
3. Brug ikke opløsningsmidler eller benzin for ikke at beskadige de malede overflader og plastdelene.
4. Vask ikke indersiden af robotten og brug ikke vandstråler under tryk for ikke at beskadige de elektriske og elektroniske komponenter.



Forsiktig - Advarsel

DA For at undgå uoprettelige skader på de elektriske og elektroniske komponenter må robotten ikke nedsænkes (helt eller delvist) i vand, da den ikke er vandtæt.

5. Kontrollér den nederste del af robotten (omkring kniven, forhjulene og baghjulene) og brug en egnet børste til at fjerne eventuelt snavs og/eller aflejringer, som kunne forringe apparatets funktionalitet.
6. Fjern eventuelle rester af græs og blade fra området omkring robottens håndtag.
7. Rens kontaktpunkterne til opladning af batterierne (A) og kontaktpladerne (B) for eventuel rust eller rester, der dannes som følge af den elektriske forbindelse. Brug en tør klud og om nødvendigt fint sandpapir til dette formål.
8. Rengør regnsensoren (C) og fjern rester af snavs og oxideringer.
9. Rens indersiden af opladningsstationen for rester, der har samlet sig.



FEJLFINDING

FEJL, ÅRSAGER OG LØSNINGER

Formålet med nedenstående oplysninger er at hjælpe med at finde og rette uregelmæssigheder og fejlfunktioner, der måtte opstå under brugen. Nogle fejl kan afhjælpes af brugeren, mens andre kræver specifik teknisk viden eller særlige evner og derfor kun må udbedres af kvalificeret personale, som skal være i besiddelse af de nødvendige tekniske færdigheder og evner og skal have erfaring inden for det relevante område.



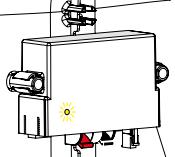
Forsiktig - Advarsel

Stoprobotten undersikkerhedsmæssigt forsvarlige forhold (se "Standsning af robotten i sikkerhedstilstanden"), hvis det er nødvendigt at inspicere robotten for at undgå fare for utilsigtet start af kniven.

Problem	Årsag	Løsning
Unormale vibrationer Robotten støjer meget	Kniven er beskadiget	Udskift den gamle kniv med en ny (se "Udskiftning af klingen")
	Kniven er blokeret af rester (bånd, snor, plastikstykker osv.)	Stands robotten i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten") Frigør klingen Forsiktig - Advarsel Brug sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne
	Robotten er blevet startet i nærheden af uventede forhindringer (nedfaldne grene, glemte genstande osv.)	Stands robotten i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten") Fjern forhindringerne og genstart robotten (se "Ibrugtagning - automatisk funktionsmåde")
	Den elektriske motor er defekt	Lad det lokale autoriserede servicecenter reparere eller udskifte motoren
	Græsset er for højt	Forøg klippehøjden (se "Justering af klippehøjde")
		Udfør en forudgående klipning i området med en almindelig plæneklipper
Robotten sætter sig ikke korrekt ind i ladestationen	Kantledningen eller ladestationens forsyningskabel er forkert placeret	Kontrollér ladestationens tilslutning (se "Installation af ladestation og strømforsyning")
	Der er sket en jordsammenstyrting i nærheden af ladestationen	Placér ladestationen på en flad og stabil overflade (se "Planlægning af installationen")
Robotten opfører sig unormalt omkring bede	Kantledningen er forkert placeret	Placér kantledningen korrekt og i retningen "med uret" (se "Installation af kantledning")
Robotten arbejder på forkerte tidspunkter	Uret er forkert indstillet	Indstil robottens ur igen (se "Programmering")
	Arbejdstiden er forkert indstillet	Indstil arbejdstiden igen (se "Programmering")

DA

Problem	Årsag	Løsning
Arbejdsmrådet klippes ikke helt	Utilstrækkelig arbejdstid	Forlæng arbejdstiden (se "Programmering")
	Der er aflejringer og/eller rester på kniven	 Forsiktig - Advarsel Brug sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne Rens kniven
	kniven er slidt	Udskift kniven med en original reservedel (se "Udskiftning af kniven")
	Arbejdsmrådets areal er alt for stort i forhold til robottens ydeevne	Tilpas arbejdsmrådet (se "Tekniske data")
	Batterierne er ved at nå slutningen af deres levetid	Udskift batterierne med originale reservedele (se "Udskiftning af batterierne")
	Batterierne oplades ikke helt	Rens og fjern eventuel rust fra batteriernes kontaktsteder (se "Rengøring af robotten").
Det sekundære område klippes ikke helt	Forkert programmering	Programmér det sekundære område korrekt (se "Programmering")
Blinker orange langsomt	Kniven er beskadiget	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama").
	Kniven sidder fast pga. rester (bånd, snor, plasticstykker osv.).	 Forsigtighed - Advarsel Anvend beskyttelseshandsker for at undgå risiko for at skære hænderne. Frigør kniven.
	For højt græs	Øg klippehøjden (se "Regulering af klippehøjden").
	Robotten er hævet over jordoverfladen	Kontroller at robotten ikke er blokeret eller forhindret af et objekt. Rengør og fjern eventuelle græsrester under yderskallen, der kan tildække sensorerne.
Blinker orange hurtigt	Kantledningen er ikke korrekt tilsluttet (kablet er beskadiget, manglende elektrisk forbindelse, osv.)	Kontroller strømforsyningen, forbindelsen til strømforsyningsenheden og forbindelsen til ladestationen (se "Installation af ladestation og strømforsyningssenhed")
	Robotten uden for området og i hælding	Afgræns området med for stor hældning (se "Planlægning af anlæggets installation").
	Robotten uden for området	Kontroller at ledningen er installeret korrekt (for stor dybde, for tæt på metalgenstande, afstand mellem ledning til afgrænsning af to elementer på mindre end 70 cm osv.) (se "Planlægning af anlæggets installation").
	Robotten befinner sig i et bed	Placer kantledningen korrekt (i retning mod uret) (se "Installation af kantledning").

Problem	Årsag	Løsning	
 Lyser orange permanent	Fejl kan ikke udbedres.	Sluk og tænd robotten igen. Hvis problemet varer ved, kontaktes det nærmeste autoriserede servicecenter.	
	Lysdioden (C) lyser ikke	Der er ingen forsyningsspænding	Kontrollér den korrekte tilslutning til strømforsyningens stikkontakt
		Sikringen er brændt	Lad det lokale autoriserede servicecenter udskifte sikringen
Lysdioden (C) i senderen lyser	Kantledningen er afbrudt	Stands robotten i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten"). Tag strømforsyningens stik ud af stikkontakten og lav en samling i kantledningen, hvor den er afbrudt	

DA

UDSKIFTNING AF DELENE

TIPS TIL UDSKIFTNINGEN AF DELENE



Vigtigt

Alle indgreb i forbindelse med udskiftning og reparation af dele skal finde sted som angivet af fabrikanten. Henvend dig til servicecentret, hvis du skal foretage et indgreb, der ikke er beskrevet i manualen.

UDSKIFTNING AF BATTERIERNE



Vigtigt

Udskiftningen af batterierne skal finde sted i et autoriseret servicecenter.

UDSKIFTNING AF KNIVEN

1. Stands robotten i sikkerhedsmæssigt forsvarlig tilstand (se "Sikkerhedsstandsning af robotten").



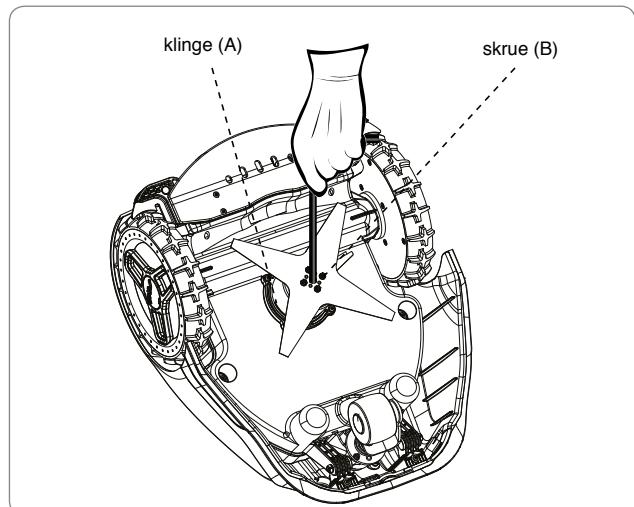
Vigtigt

Anvend sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.

Udskift kniven med en original reservedel, der er egnet til apparatet.

MODEL	Autoclip M3	Autoclip M5
Varenummer til kniv	122104113/0	122104111/0

2. Vend robotten om og læg den ned forsigtigt, så at top coveret ikke beskadiges.
3. Skru skruerne (B) af for at fjerne kniven (A).
4. Indsæt en ny kniven og stram skruerne.
5. Vend robotten om igen i dens arbejdsstilling.



BORTSKAFFELSE AF ROBOTSEN

- Når dette produkt tages ud af drift klassificeres det som WEEE (affald af elektrisk og elektronisk udstyr), og det er derfor forbudt at bortskaffe det som almindeligt husholdningsaffald både i form af blandet husholdningsaffald (usorteret) og separat husholdningsaffald (sorteret).
- Ved skrotning skal brugeren sikre, at produktet genbruges med overholdelse af de lokale krav. Særligt gælder, at de elektriske og elektroniske komponenter skal kildesorteres og enten bortskaffes ved de autoriserede genbrugsstationer, der er oprettet til formålet, eller afleveres, mens de stadig er monteret, til forhandleren ved køb af et nyt apparat. Ulovlig bortskaffelse af elektrisk og elektronisk udstyr (WEEE) straffes i henhold til den lovgivning, der er i kraft, hvor ulovligheden konstateres.
- Affald af elektrisk og elektronisk udstyr kan indeholde farlige stoffer med potentiel skadelige virkninger på miljøet og menneskers sundhed. Brugeren spiller derfor en afgørende rolle for at bidrage til genbrug, genvinding og andre former for nyttiggørelse af WEEE.
- Alle de dele, som skal kildesorteres og bortskaffes på særlig vis, er forsynet med et særligt mærke.



Fare - Pas på!

WEEE - Affald af elektrisk og elektronisk udstyr kan indeholde farlige stoffer med potentiel skadelige virkninger på miljøet og menneskers sundhed. WEEE skal bortskaffes korrekt og må kun indleveres til autoriserede genbrugsstationer.

- Emballage - Produktets emballage er fremstillet af genbrugsmaterialer og skal bortskaffes på miljømæssig forsvarlig vis ved anbringelse i de respektive containere eller ved indlevering til de autoriserede genbrugsstationer, der er oprettet til formålet.
- Batterier - Gamle eller brugte batterier indeholder miljø- og sundhedsskadelige stoffer, og de må derfor ikke bortskaffes sammen med det normale husholdningsaffald. Brugeren skal bortskaffe batterierne på miljømæssig forsvarlig vis ved anbringelse i de respektive containere eller ved indlevering til de autoriserede genbrugsstationer.

DA

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

Erklærer på eget ansvar, at produktet:

batteridrevet robotplæneklipper 8030M30, 8030M50, er i overensstemmelse med de grundlæggende sikkerheds-, sundheds- og miljøkrav i følgende EU-direktiver:

Maskindirektivet 2006/42/EU, Direktivet for elektromagnetisk kompatibilitet 2014/30/EU, Radio (RED)- direktivet 2014/53/EU, RoHS-direktivet 2011/65/EU, WEEE-direktivet 2012/19/EU, Støjdirektivet 2005/88/EF.

Produktet er i overensstemmelse med følgende harmoniserede standarder:

DS-EN 50636-2-107:2015 og DS- EN 60335-1:2012 + A11:2014 (**Sikkerhed**);

DS-EN 62233:2008 (**elektromagnetiske felter**);

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

DS-EN 61000-3-2:2015 og DS-EN 61000-3-3:2014 (**Emission**);

DS-EN 55014-2:2015 (**Immunitet**);

DS-EN 50419:2006 (**WEEE– Mærkning af elektrisk og elektronisk udstyr**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Elektromagnetisk kompatibilitet**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Elektromagnetisk kompatibilitet**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Effektivitet af radiospektrum**).

ETSI EN 303 447 V1.1.1 (**2017-09**)

Endvidere erklæres det i henhold til direktiv 2005/88/EF, at lydeffektniveauet LWA på et stort antal prøver er $59,0 \pm 2,0$ dB (A-vejet og refereret til 1 pW), at det garanterede lydeffektniveau LWA er lavere end 61 dB (A-vejet og refereret til 1 pW), og at de tekniske dossier i henhold til direktiv 2005/88/EF og 2006/42/EF opbevares hos Zucchetti Centro Sistemi S.p.A., Via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (AR), Italien.

Terranuova B.ni 08/10/2018

Bernini Fabrizio
(Administrerende direktør)

Manufactured for STIGA SpA

by **Zucchetti Centro Sistemi SpA**
via Lungarno 305/A - 52028 Terranuova Bracciolini (AR) - ITALY



www.stiga.com