



Stig-A 1500

Stig-A 3000

Stig-A 5000

NL Gebruiksaanwijzing



NEDERLANDS - VERTALING VAN DE OORSPRONKELIJKE INSTRUCTIES

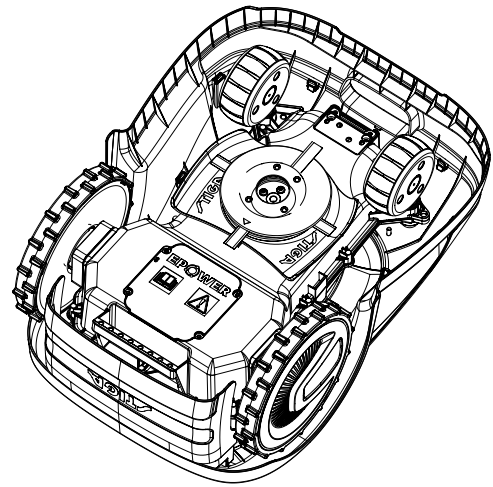
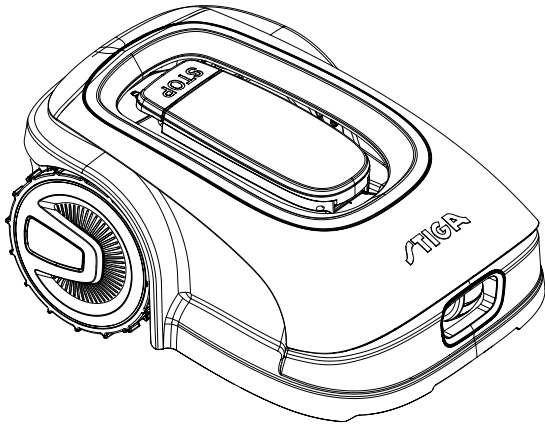
INHOUDSOPGAVE

1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS	1
1.1. MODELLEN	1
1.2. TECHNISCHE GEGEVENS - STIGA STIG-A	2
2. VEILIGHEID	3
2.1. INFORMATIE IN VERBAND MET DE VEILIGHEID	3
2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES	5
2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN	5
2.2.2. WERKING	5
2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN	7
2.4. VERPLAATSING	7
3. INLEIDING	8
3.1. ALGEMENE INLEIDING	8
3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING	8
3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE	8
3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT	9
3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING	9
3.2.2. HOOFDCOMPONENTEN	10
3.3. UITPAKKEN	11
3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES	12
3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING	13
4. INSTALLATIE	14
4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE	14
4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE	14
4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE	15
4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN:	15
4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN DE OPLAADBASIS EN DE VOEDING:	15
4.3.3. CONTROLES VOOR DE DEFINITIE VAN VIRTUELE GRENZEN	18
4.4. CRITERIA VOOR DE AFBAKENING VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSFERROUTES	20
4.4.1. MINIMUMAFSTANDEN VAN DE VIRTUELE GRENZEN EN AFSTANDEN VOOR DE AFBAKENING	20
4.4.2. PASSAGES TUSSEN VERSCHILLENDE DELEN VAN DE TUIN	22
4.4.3. TRANSFERROUTES	22
4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN	23
4.5.1. INSTALLATIE OPLAADBASIS	24
4.5.2. INSTALLATIE VAN HET SATELLIET REFERENTIESTATION	26
4.5.3. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE	30
4.6. PROGRAMMERING VAN DE VIRTUELE GRENZEN, VAN DE TRANSFERROUTES EN VAN DE TE VERMIJDEN ZONES	30
4.7. INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT	32
5. WERKING	38
5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER.	38

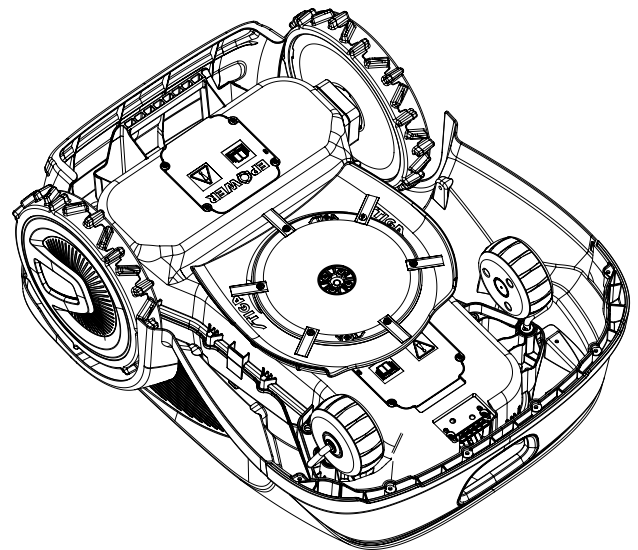
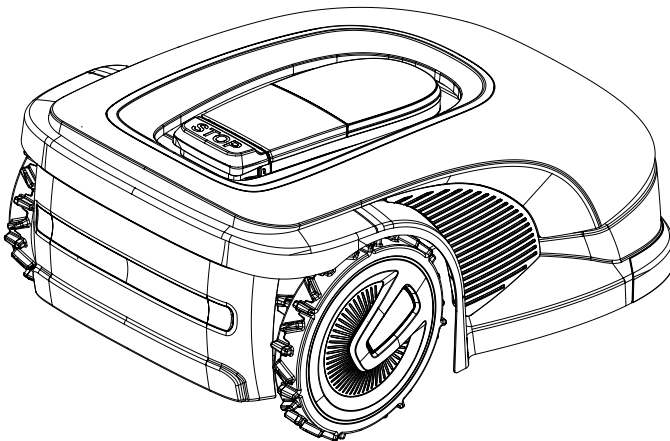
5.2.	HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER	39
5.3.	BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER	40
5.3.1.	VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP	41
5.3.2.	VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL	41
5.3.3.	AAN- EN UITSCHAKELEN - AAN / UIT-KNOP.....	42
5.3.4.	SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN TERUGKEER NAAR OPLAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS	43
5.3.5.	WEERGAVE BLUETOOTH-STATUS EN ONTKOPPELING - BLUETOOTH-KNOP	45
5.3.6.	WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM.....	45
5.3.7.	WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU.....	46
5.3.8.	START VAN DE ROBOTMAAIER - START-KNOP.....	47
5.4.	WERKING VAN DE OPLAADBASIS	47
5.5.	ACCU OPLADEN.....	47
5.6.	AFSTELLING MAAIHOOGTE	48
6.	ONDERHOUD	49
6.1.	GEPLAND ONDERHOUD	49
6.2.	REINIGING PRODUCT.....	50
6.3.	VERVANGING MAAIMESSEN	52
6.4.	ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER.....	53
6.5.	VERVANGING ACCU	53
7.	PROBLEEMOPLOSSEN	54
8.	TRABSPORT, OPSLAG EN VERWERKING	56
8.1.	TRANSPORT	56
8.2.	OPSLAG	56
8.3.	VERWERKING.....	56
9.	TOEBEHOREN	57
10.	GARANTIE	58
10.1.	GARANTIEDEKKING.....	58
11.	CE-VERKLARING VAN OVEREENSTEMMING	59

1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS

1.1. MODELLEN



Stig-A 1500



Stig-A 3000, Stig-A 5000

OPMERKING: de instructies in deze handleiding zijn geldig voor de modellen robotmaaiers Stig-A 1500, Stig-A 3000, Stig-A 5000. Tenzij anders gespecificeerd, verwijzen de afbeeldingen naar het model Stig-A 1500.

1.2. TECHNISCHE GEGEVENS - STIGA STIG

KENMERKEN	MAAT-EENHEID	STIGA Stig-A 1500	STIGA Stig-A 3000	STIGA Stig-A 5000
Afmetingen (BxHxD)	[mm]	413 x 252 x 560	529 x 299 x 695	529 x 299 x 695
Gewicht van de robotmaaier	[kg]	8.5	12.5	13
Maaihoogte (Min-Max)	[mm]	20-60	20-65	20-65
Diameter mes	[mm]	180	260	260
Maaisnelheid	[rpm]	2850+/-50	2400+/-50	2400+/-50
Bewegingssnelheid	[m/min]	22	24	24
Maximale helling	[%]	45	50	50
Maximale helling langs de omtrek	[%]	20	20	20
Type elektrische tractiemotor	-	Brushless	Brushless	Brushless
Type maaisysteem	-	4 draaibare snijmessen	6 draaibare snijmessen	6 draaibare snijmessen
Code snij-inrichting	-	322104105/0	322104105/0	322104105/0
Type elektrische maaimotor	-	Brushless	Brushless	Brushless
Gemeten geluidsniveau	[dB] (A)	57	56	56
Onzekerheid van geluidsemissies, KWA	[dB] (A)	1.47	0.56	0.56
Gegarandeerd geluidsniveau	[dB] (A)	59	57	57
Akoestisch niveau bij het oor van de operator	[dB] (A)	46.3	45.2	45.2
IP-classificatie van de robotmaaier	-	IPX5	IPX5	IPX5
IP-classificatie van de oplaadbasis	-	IPX1	IPX1	IPX1
IP-classificatie van de voeding	-	IP67	IP67	IP67
Omgevingstemperatuur bedrijf robotmaaier [°C]	[°C]	0 - 50	0 - 50	0 - 50
Omgevingstemperatuur bedrijf oplaadbasis [°C]	[°C]	-10 - 50	-10 - 50	-10 - 50
Omgevingstemperatuur bedrijf voeding [°C]	[°C]	-10 - 50	-10 - 50	-10 - 50
Werkcapaciteit	[m ²]	1500	3000	5000
Voeding	-	Input: 100-240Vac 1,2A Output: 30Vcc 2A	Input: 100-240Vac 1,2A Output: 30Vcc 2A	Input: 100-240Vac 0,65A Output: 30Vcc 4A
Model accu	-	25,2V - 5Ah	25,2V - 5Ah	25,2V 2 x 5Ah
Laadtijd	[min]	150	150	150
Bluetooth	-	4.2	4.2	4.2

2. VEILIGHEID

2.1. INFORMATIE OVER DE VEILIGHEID

Bij het ontwerp van de apparatuur is bijzondere aandacht besteed aan de aspecten die risico's kunnen opleveren voor de veiligheid en gezondheid van mensen. Het doel van deze informatie is om gebruikers te sensibiliseren om elk risico te voorkomen en om gedrag te vermijden dat niet voldoet aan de aangegeven vereisten.

**GEVAAR:**

Voordat u de robotmaaier gebruikt, moet u alle informatie in dit document kennen.

**GEVAAR:**

Deze robotmaaier is niet bedoeld voor gebruik door kinderen en mensen met verminderde fysieke, sensorische of mentale vermogens of gebrek aan ervaring en kennis.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Schakel de stroomtoevoer uit en activeer de veiligheidsvoorziening voordat u afstellingen of onderhoud uitvoert.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Gebruik de robotmaaier niet met een beschadigd netsnoer van de transformator. Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken. De kabel moet worden vervangen door de fabrikant of zijn assistentiedienst of door een persoon met voldoende kwalificaties om elk risico te voorkomen.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Het gebruik van een ongeschikte oplader en voeding kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.

**WAARSCHUWING:**

Als er vloeistof uit de accu lekt, moeten de betreffende onderdelen worden gewassen met water/neutralisator.

Vermijd elk direct contact met accuvloeistof.

In geval van aanraking met de ogen, dient men een geneesheer te raadplegen.

**WAARSCHUWING:**

Tijdens de werking van de robotmaaier dient men zich ervan te verzekeren dat er in de werkzone geen personen, en vooral geen kinderen en/of huisdieren aanwezig zijn. Programmeer anders de activiteit van de robotmaaier tijdens de uren dat er geen mensen in dit gebied zijn.

**WAARSCHUWING:**

Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar hek.

**WAARSCHUWING:**

Het werkgebied of de routes die door de machine worden gebruikt voor de transfer, moeten zo zijn ingericht dat er geen openbare ruimten om schade aan mensen, dingen of ongevallen met voertuigen te vermijden.



WAARSCHUWING:

Om veiligheidsredenen mag het satellietreferentiestation nooit worden verplaatst na het programmeren van de virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden. De robotmaaier zou het geprogrammeerde werkgebied kunnen verlaten. Als het referentiestation verplaatst wordt, moet het opnieuw geprogrammeerd worden.



WAARSCHUWING:

Raak het maamechanisme niet aan tijdens het afstellen van de maaihoogte.



WAARSCHUWING:

Voor zijn eigen veiligheid en om schade aan mensen, dieren of dingen te voorkomen, moet de bestuurder eerst het gebied kennen waarin de robotmaaier handmatig geleid wordt (bijvoorbeeld tijdens de installatiefase). Loop tijdens het besturen van de robot voorzichtig om te voorkomen dat u valt.



WAARSCHUWING:

Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.



WAARSCHUWING:

Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.



LET OP:

Controleer of er geen speelgoed, gereedschap, takken, kleding of andere voorwerpen op het gazon zijn die de apparatuur kunnen beschadigen.



VERBOD:

Ga niet op de grasmaaier zitten.



VERBOD:

Til de robotmaaier nooit op om het mes te inspecteren of om het te verplaatsen als hij in werking is. Plaats uw handen en voeten niet onder de apparatuur.



VERBOD:

Gebruik de robotmaaier niet als er een sproeier draait.



VERBOD:

Was de robotmaaier niet met waterstralen onder hoge druk en dompel hem niet geheel of gedeeltelijk onder in water.



VERBOD:

Gebruik de robotmaaier niet als deze niet volledig intact is in al zijn onderdelen. Vervang bij beschadiging de betreffende onderdelen.



VERBOD:

Het is absoluut verboden de robotmaaier op te laden of te gebruiken in explosieve of ontvlambare omgevingen.



VERPLICHTING:

Controleer de robotmaaier regelmatig visueel om u ervan te verzekeren dat de messen en het snijmechanisme niet versleten of beschadigd zijn. Zorg ervoor dat de robotmaaier in goede staat verkeert.



VERPLICHTING:

Lees de hele handleiding aandachtig, vooral alle veiligheidsinformatie, en zorg ervoor dat u deze volledig begrijpt. Volg de instructies voor bediening, onderhoud en reparatie strikt op.



VERPLICHTING:

Operators die onderhoud en reparaties uitvoeren, moeten volledig op de hoogte zijn van de specifieke kenmerken en veiligheidsnormen.



HANDSCHOENEN VEREIST:

Gebruik de persoonlijke beschermingsmiddelen die voorzien zijn door de Fabrikant en, in het bijzonder wanneer men aan het snijmechanisme werkt, dient men beschermende handschoenen te dragen.

2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES



VERPLICHTING:

Voor gebruik zorgvuldig lezen en bewaren voor toekomstig gebruik.

2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN

Opleiding

- Lees de instructies aandachtig, ken de commando's en gebruik de machine correct.
- Sta nooit toe dat kinderen, mensen met verminderde fysieke, sensorische of mentale vermogens, of zonder ervaring en kennis, of mensen die niet bekend zijn met deze instructies, de machine gebruiken. Lokale voorschriften kunnen de leeftijd van de bediener beperken.
- De bediener of gebruiker moet verantwoordelijk worden gehouden voor ongevallen of gevaren waarbij apparatuur van derden of apparatuur van derden is betrokken.

Vorbereiding

- Zorg ervoor dat de automatische afrastering correct is geprogrammeerd zoals aangegeven.
- Inspecteer regelmatig het gebied waar de machine wordt gebruikt en verwijder stenen, stokken, kabels en andere vreemde voorwerpen die de werking ervan kunnen belemmeren.
- Voer regelmatig een visuele inspectie uit van de messen, van de bouten van de messen en van het maaielement om te controleren of ze niet versleten of beschadigd zijn. Vervang versleten of beschadigde messen en bouten per paar om de balans van de machine te behouden.
- Waarschuwingsborden moeten rond het werkgebied van de machine worden geplaatst als deze in openbare ruimtes wordt gebruikt of open is voor het publiek. De borden moeten de volgende tekst hebben: "Let op! Automatische grasmaaier! Houd u op afstand van de machine! Houd toezicht op de kinderen!"

2.2.2. WERKING

Algemene informatie

- Gebruik de machine niet met defecte afschermingen of veiligheidsvoorzieningen die niet aanwezig zijn, bijvoorbeeld zonder beveiligingen.
- Steek uw handen of voeten nooit nabij of onder de draaiende delen. Blijf steeds op afstand van de aflatopening.
- Raak de bewegende delen van de machine niet aan voordat ze volledig tot stilstand gekomen zijn.
- Draag altijd stevige schoenen en een lange broek wanneer u de machine bedient.
- Hef de robotmaaier niet op en vervoer hem niet terwijl de motor in werking is.
- Verwijder het uitschakelapparaat van het apparaat:
 - Voordat u een obstructie verwijdert;
 - Voordat u de machine controleert, reinigt of eraan werkt.
- Laat de machine niet onbeheerd achter in de buurt van huisdieren, kinderen of andere mensen.

Onderhoud en opslag

- a. Draai alle moeren, bouten en schroeven stevig vast om de machine veilig te bedienen.
- b. Controleer de robotmaaier regelmatig op slijtage of beschadiging.
- c. Om veiligheidsredenen is het noodzakelijk om versleten of beschadigde onderdelen te vervangen.
- d. Zorg ervoor dat de messen alleen worden vervangen door geschikte reserveonderdelen.
- e. Zorg ervoor dat de accu's opgeladen worden met de juiste oplader die door de fabrikant aanbevolen wordt. Onjuist gebruik kan elektrische schokken, oververhitting of lekkage van bijtende vloeistof uit de accu veroorzaken.
- f. In geval van elektrolytlekkage, wassen met water / neutralisatiemiddel en medische hulp invoeren in geval van contact met ogen, enz.
- g. Onderhoud van de machine moet worden uitgevoerd in overeenstemming met de instructies van de fabrikant.

Accu / acculader



LET OP:

Lithium-ionaccu's kunnen exploderen of brand veroorzaken als ze worden gedemonteerd, worden blootgesteld aan water, vuur of hoge temperaturen of in geval van kortsluiting. Ga voorzichtig om met de accu, demonteer ze niet en vermijd elke vorm van onjuiste elektrische of mechanische belasting. Stel de accu niet bloot aan direct zonlicht.

OPMERKING: Het wordt aanbevolen om alleen en uitsluitend originele producten van de fabrikant te gebruiken. Niet-originele of niet geschikte producten kunnen schade aan de robotmaaier of gevaar voor mensen, dieren en dingen veroorzaken.

- a. De accu mag alleen door de dealer of een servicecentrum worden geïnstalleerd en/of verwijderd uit de robotmaaier.
- b. Bewaar de ongebruikte accu op een veilige plaats uit de buurt van warmtebronnen of voorwerpen die kortsluiting kunnen veroorzaken (haringen, schroeven, verschillende soorten metalen voorwerpen).
- c. Gebruik de acculader uit de buurt van brandbare oppervlakken of stoffen en bij voorkeur op droge plaatsen.
- d. Vervoer de accu en acculader in hun originele verpakking.

Bescherming van de omgeving

OPMERKING: De milieubescherming moet een belangrijk en prioritair aspect vormen voor het gebruik van de machine, ten gunste van de civiele samenleving en de omgeving waarin we leven.

- a. Gooi de verpakking en beschadigde onderdelen weg zoals vereist door de plaatselijke voorschriften in het land van gebruik.
- b. Gooi elektrische apparatuur (robotmaaier, accu, voedingen, enz.) weg volgens de Europese richtlijn 2020/19/EU en in overeenstemming met de nationale normen. Neem voor meer gedetailleerde informatie over het weggooien contact op met de bevoegde autoriteit voor de verwijdering van huishoudelijk afval of met uw dealer.
- c. Gescheiden inzameling van producten en verpakkingen wordt aanbevolen.

2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN



VERPLICHTING:

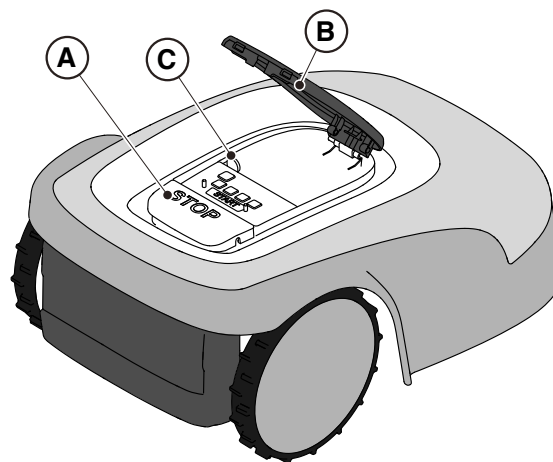
Schakel de robotmaaier altijd in veilige omstandigheden uit voordat u reinigings-, transport- of onderhoudswerkzaamheden uitvoert.

Vereisten en verplichtingen:

- Contactsleutel.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier veilig te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Maak de veiligheidsleutel (C) los om de robotmaaier in veilige omstandigheden uit te schakelen.
3. Sluit de beschermkap (B).
4. De robotmaaier is veilig gestopt of uitgeschakeld.



2.4. VERPLAATSING



VERPLICHTING:

De robotmaaier moet veilig worden uitgeschakeld voordat deze wordt opgetild of vervoerd.

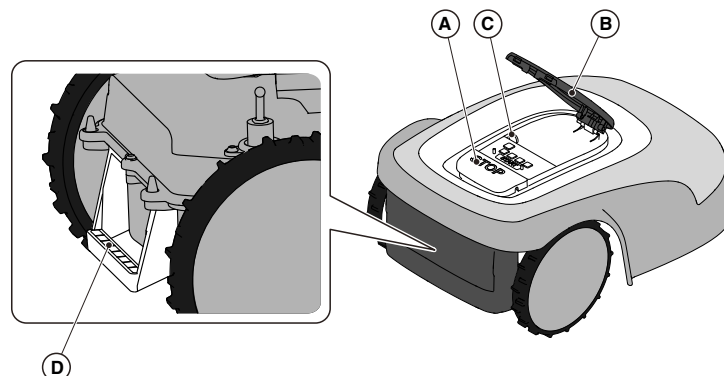


LET OP:

Controleer of er geen speelgoed, gereedschap, takken, kleding of andere voorwerpen op het gazon zijn die de apparatuur kunnen beschadigen.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).
3. Til de robotmaaier op aan het handvat (D) en draag hem, waarbij u ervoor zorgt dat het maaimes uit de buurt van het lichaam blijft.



3. INLEIDING

3.1. ALGEMENE INLEIDING

3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING

Deze handleiding maakt integraal deel uit van de apparatuur en is bedoeld om de informatie te verstrekken die nodig is voor het gebruik ervan.

Bewaar deze handleiding gedurende de gehele levensduur van de apparatuur, zodat deze altijd beschikbaar is indien nodig.

De ontvanger van de handleiding is de gebruiker van de apparatuur, die de informatie erin zorgvuldig moet lezen en deze strikt moet toepassen om de veiligheid van mensen te beschermen en schade te voorkomen.

De informatie is geschreven in de oorspronkelijke taal van de fabrikant (Italiaans) en vertaald in andere talen voor wettelijke en/of commerciële vereisten.

De volgende symbolen zijn gebruikt om teksten van aanzienlijk belang te markeren.



GEVAAR \ WAARSCHUWING \ LET OP:

De pictogrammen in een driehoek met een gele achtergrond en een zwarte lijn geven een gevaar \ waarschuwing \ aandachtspunt aan.



VERBOD:

De pictogrammen in een doorgestreepte cirkel met een witte achtergrond en een rode streep geven een verbod aan.



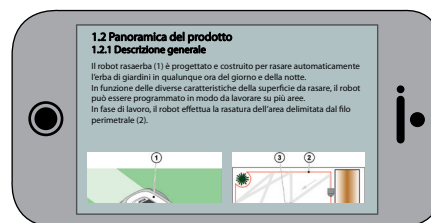
VERPLICHTING:

De pictogrammen in een cirkel met een blauwe achtergrond geven een verplichting aan.

OPMERKING: De teksten in dit formulier geven technische informatie aan die van bijzonder belang is en die niet over het hoofd mag worden gezien.

3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE

Voor een betere leesbaarheid van de gebruikershandleiding is het raadzaam om de smartphone horizontaal te houden, zoals weergegeven in de afbeelding.



3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT

3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING

De robotmaaier (A) is ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen op eender welk uur van de dag en van de nacht te maaien.

Afhankelijk van de verschillende eigenschappen van het te maaien oppervlak, kan de robotmaaier geprogrammeerd zijn om te werken op meerdere zones die worden begrensd door een virtuele grens en verbonden door virtuele transferroutes.

Tijdens de werking, maait de robotmaaier het gras van de zone binnen de zone afgebakend door de virtuele grens (B). Wanneer de robotmaaier zich in de buurt van de virtuele grens (B) bevindt of een obstakel (C) tegenkomt, verandert hij van baan volgens de gekozen navigatiestrategie: willekeurig (D), parallelle lijnen (E) of andere.

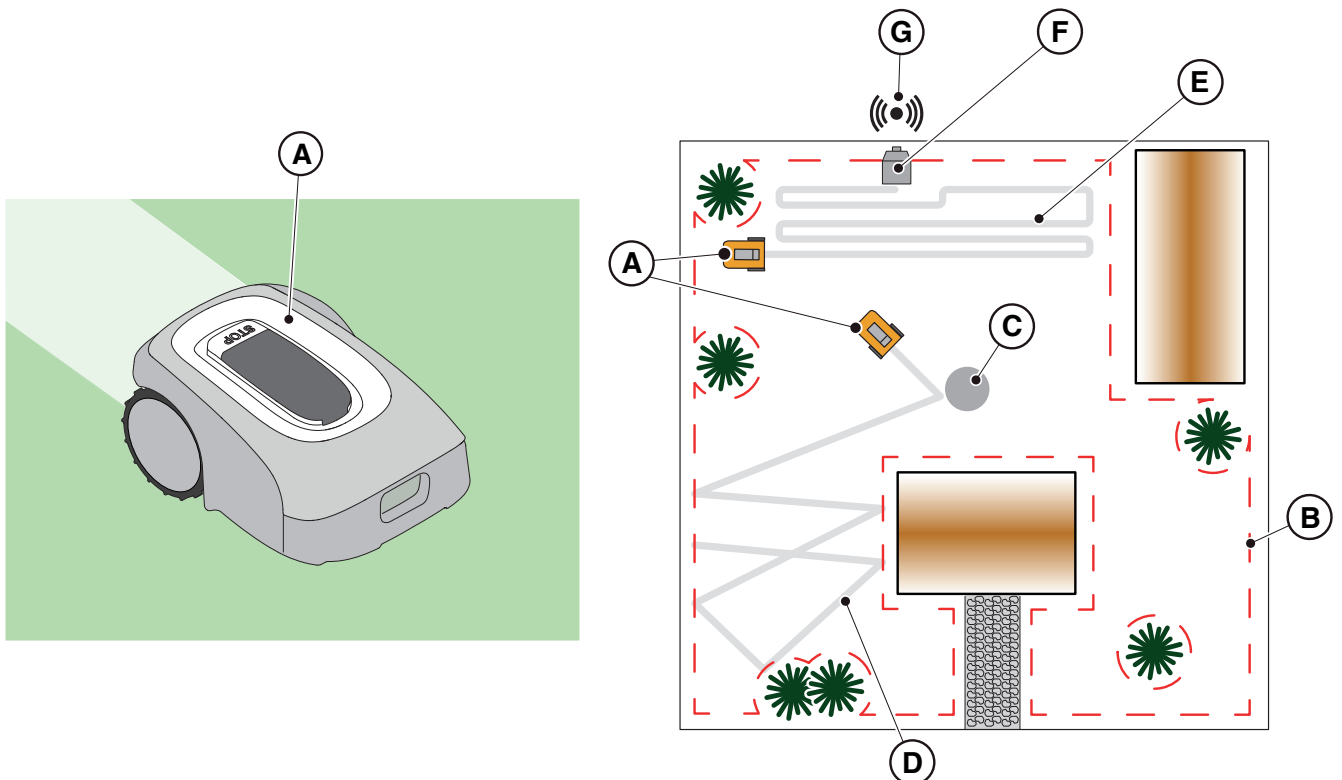
De robotmaaier maait het aangegeven grasveld automatisch en volledig.

Het product werkt via satelliet signaal en vereist de installatie van een oplaadbasis (Afb. 2.F, 2.G) met een geïntegreerd satellietreferentiestation (Afb. 3.C), die ook afzonderlijk kan worden geïnstalleerd.

De robotmaaier en het referentiesatellietstation communiceren met elkaar via 3G/4G-modules die zijn uitgerust met een simkaart. De bedieningstechnologie van de robotmaaier is gebaseerd op datacommunicatie tussen de STIGA Cloud en de robot zelf. De abonnementskosten zijn verplicht om Stig-A te laten functioneren en zijn afhankelijk van de hoeveelheid gevraagde gegevens. Er is ook een mobiel apparaat (smartphone) vereist om het product te gebruiken.

Eender welk ander gebruik kan gevaarlijk zijn en schade berokkenen aan personen en/of zaken. Onder oneigenlijk gebruik vallen (als voorbeeld, maar niet uitsluitend): het vervoeren van mensen, kinderen of dieren op de machine; zich door de machine laten trekken; de machine gebruiken om lasten te trekken of te duwen; de machine gebruiken voor het maaien van niet-grasaardige vegetatie.

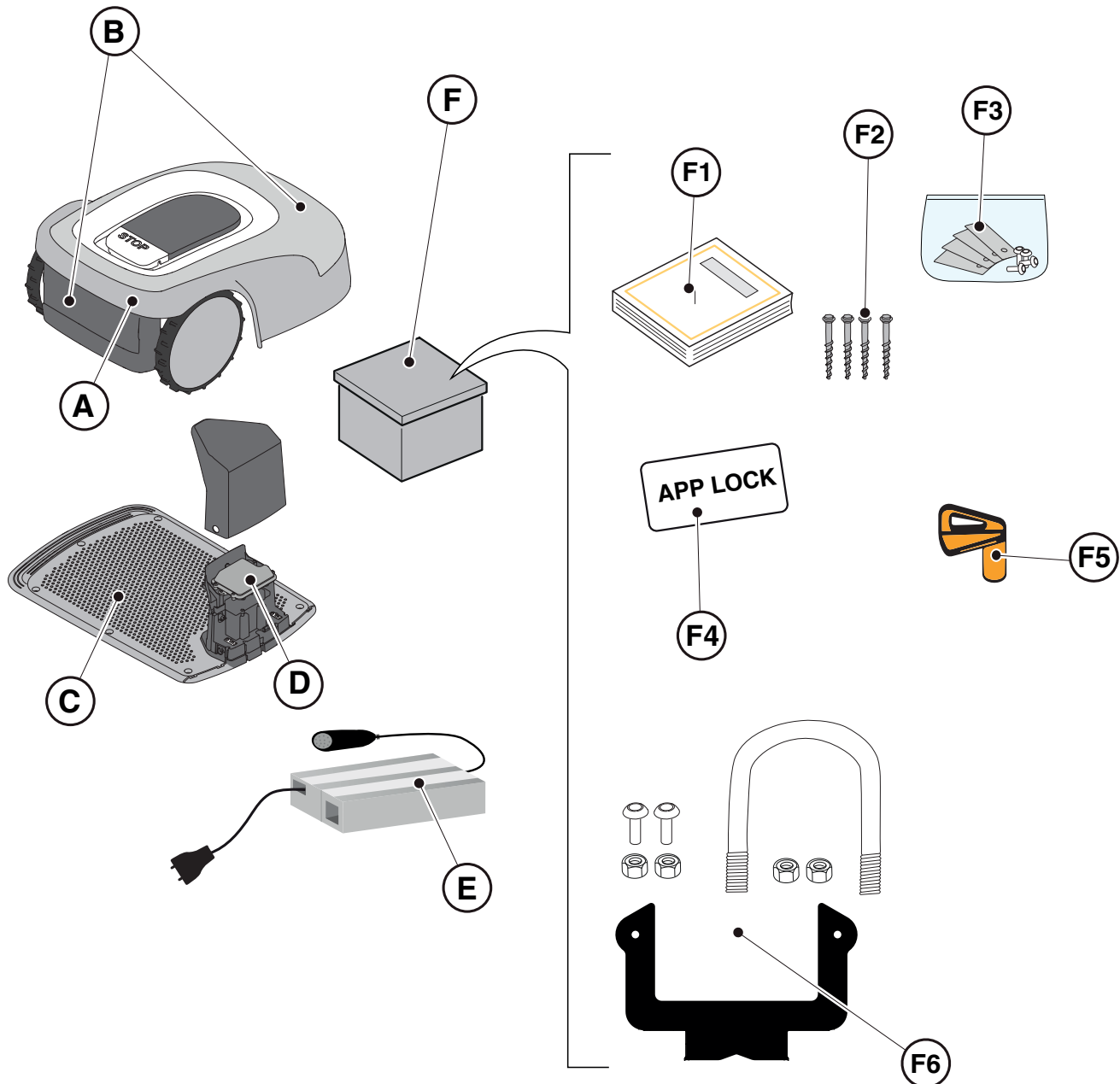
OPMERKING: De abonnementskosten zijn vereist om het product te laten werken.



3.2.2. BELANGRIJKSTE ONDERDELEN

- (A) Robotmaaier
- (B) Accu('s) (in functie van het model)
- (C) Oplaadbasis
- (D) Satelliet-referentiestation (in de oplaadbasis)
- (E) Voeding oplaadbasis

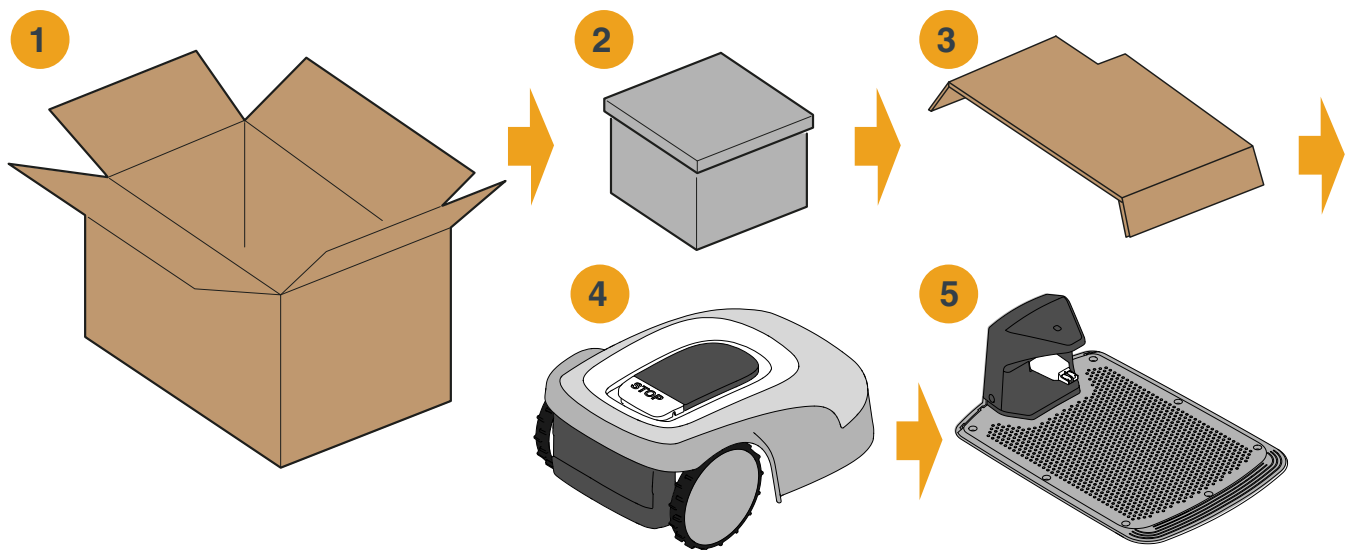
- (F1) Handleiding
- (F2) Bevestigingsschroeven van de oplaadbasis
- (F3) Blister met mesjes en borgschroeven
- (F4) Label App Lock
- (F5) Contactsleutel
- (F6) Bevestigingsbeugel, U-bout en schroeven



3.3. UITPAKKEN

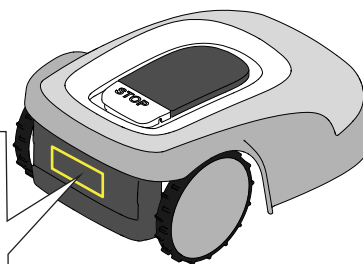
Hieronder staan alle stappen voor het correct uitpakken:

1. Open de doos van de robotmaaier;
2. Verwijder de doos van de voedingseenheid;
3. Haal de bovenste doos uit;
4. Haal de grasmaaier uit;
5. Haal het oplaadbasis uit.



3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES

Hierna volgen alle symbolen op de robotmaaier:



LET OP:

Lees de gebruiksaanwijzingen voordat u met de bediening van het product begint.



LET OP:

Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam.



Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine.



LET OP:

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.



Verwijder het uitschakelmechanisme voordat u aan de machine gaat werken of deze optilt.



LET OP:

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.



Klim niet op de machine.



VERBOD:

Gebruik geen hogedrukreinigers op de machine om deze schoon te maken of te wassen.

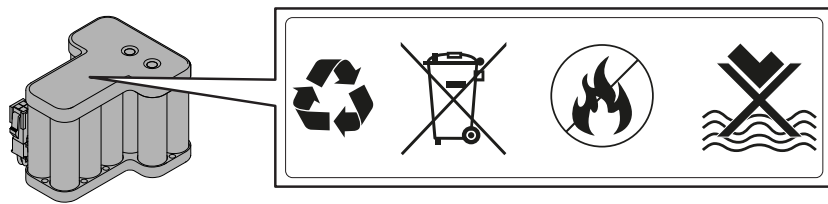


VERBOD:

Zorg ervoor dat er geen mensen (vooral kinderen, ouderen of gehandicapten) en huisdieren in het werkgebied zijn als de machine in werking is.

Houd kinderen, huisdieren en andere personen op veilige afstand wanneer de robotmaaier in werking is.

Hierna volgen alle symbolen op de accu:



LET OP:

Lees de gebruiksaanwijzingen voordat u met de bediening van het product begint.



Gooi de accu niet bij het normale huisvuil.
Deponeer de accu bij de daartoe erkende inzamelingscentra.



Gooi de accu niet in vuur en stel ze niet bloot aan warmtebronnen.

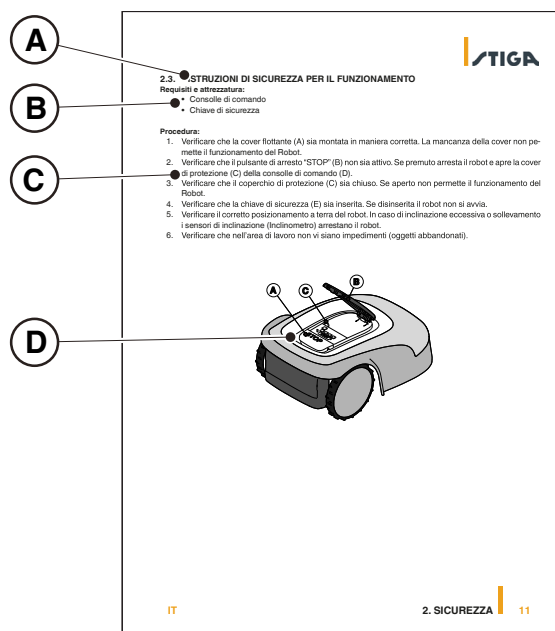


Dompel de accu niet onder in water en stel ze niet bloot aan vocht.

3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING

De criteria die zijn gevolgd bij het opstellen van dit document worden hieronder beschreven.

1. Titel van het onderwerp (A)
2. Vereisten en uitrusting voor het uitvoeren van de procedure (B)
3. Beschrijving van de procedure (C)
4. Beschrijvende afbeeldingen van de procedure (D)



4. INSTALLATIE

4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE



WAARSCHUWING:

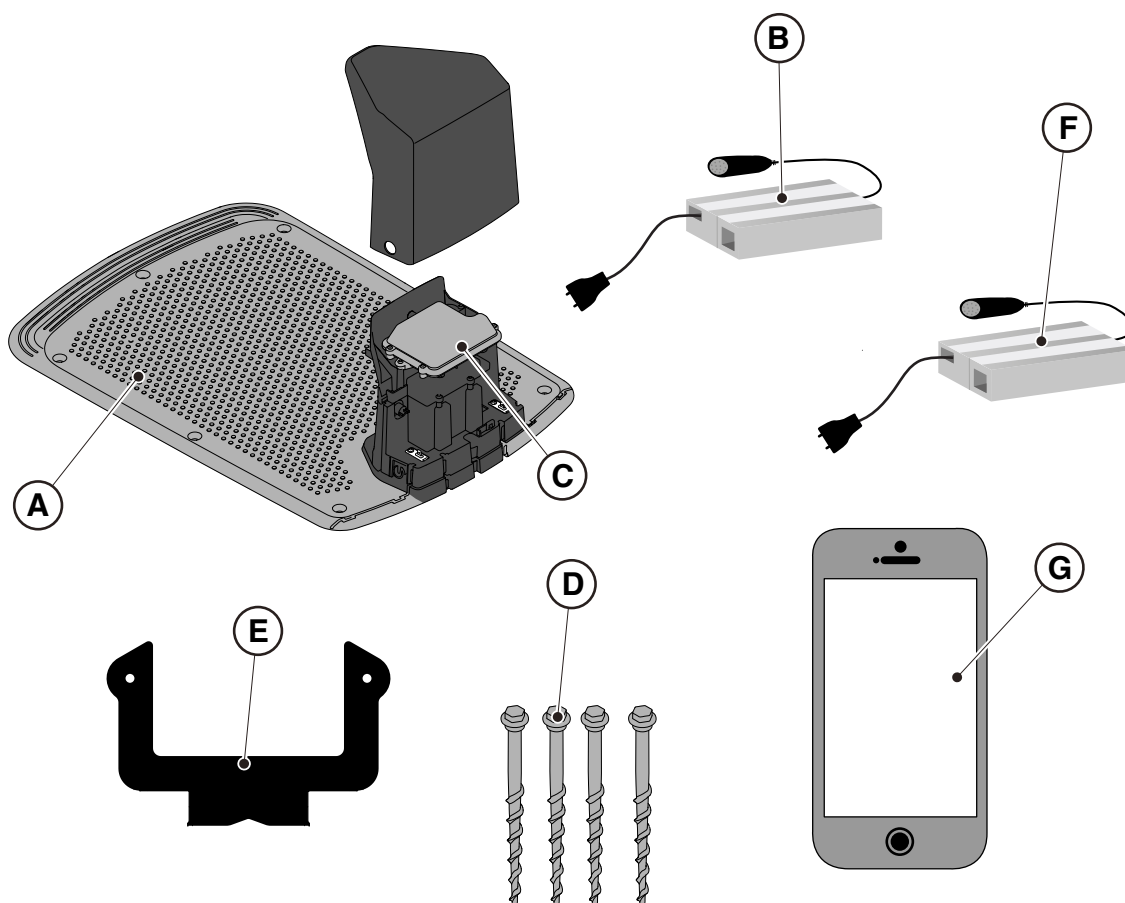
Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.

OPMERKING: Neem voor meer informatie over de installatie van het product contact op met een STIGA wederverkoper.

4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE

- (A) Oplaadbasis
- (B) Voedingseenheid
- (C) Satelliet-referentiestation
- (D) Bevestigingsschroeven oplaadbasis
- (E) Beugel voor afzonderlijke bevestiging van het satelliet-referentiestation (optioneel)
- (E) Voedingseenheid voor de afzonderlijke installatie van het satelliet-referentiestation (optioneel)
- (G) Mobiel apparaat (niet inbegrepen)

Zie Hfdst. 9 "Toebehoren"



4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE

Hieronder ziet u hoe u de noodzakelijke vereisten kunt controleren en de tuin kunt voorbereiden voordat u doorgaat met de installatie.



4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN:

- Voer een inspectie uit van het hele gebied voor een juiste detectie van de toestand van de tuin, obstakels en uit te sluiten gebieden.
- Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig is, vrij van gaten, stenen of andere obstakels en voer indien nodig de nodige herstelwerkzaamheden uit.

OPMERKING: Egaliseer de grond zodat er geen plassen ontstaan als gevolg van regen.

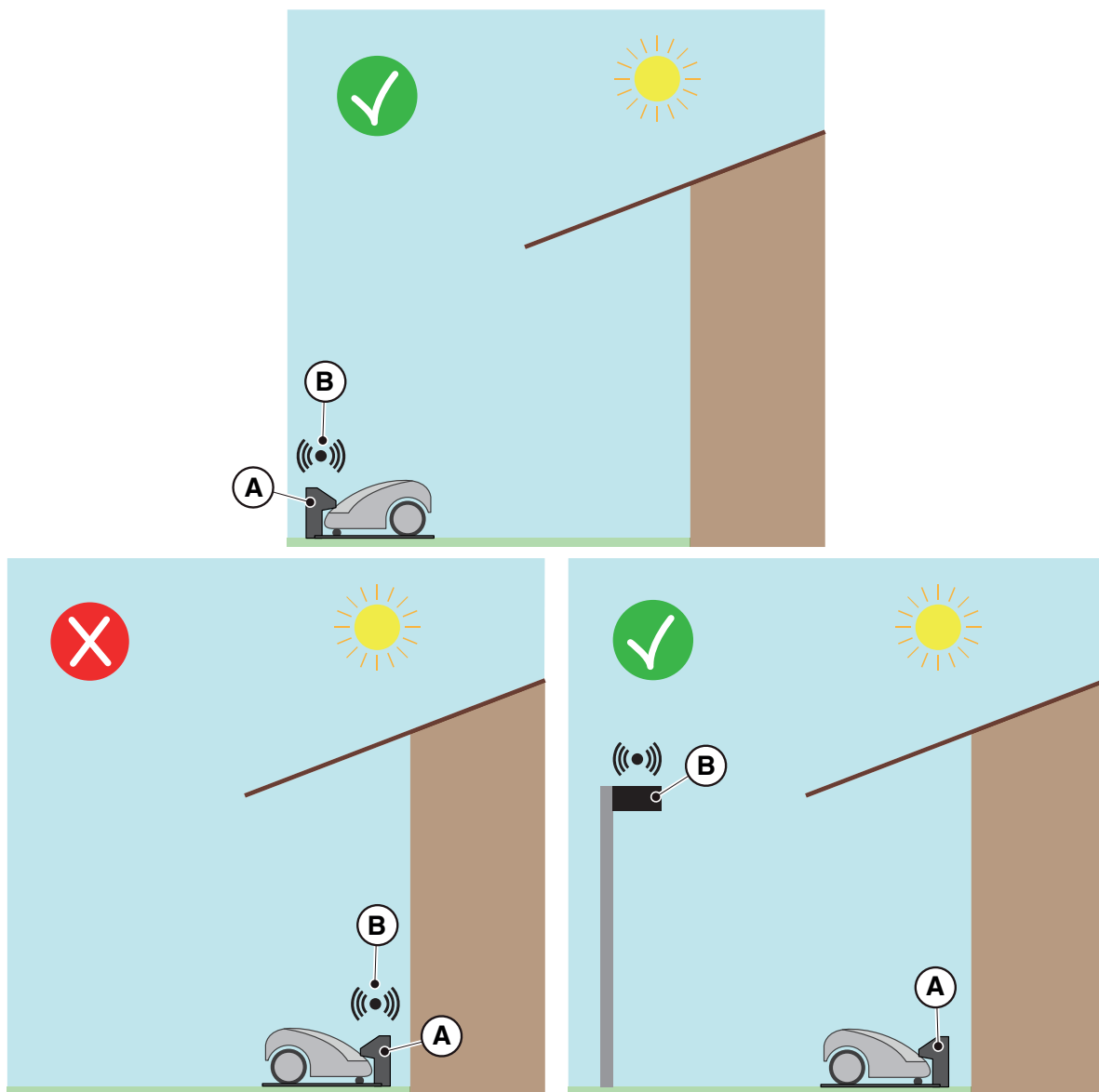
OPMERKING: Bij de eerste installatie moet de aanvankelijke hoogte van het gras binnen het werkbereik van de robotmaaier liggen: 20-60 mm. Bereid indien nodig de tuin voor met een traditionele grasmaaier.

4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN DE OPLAADBASIS EN DE VOEDING:

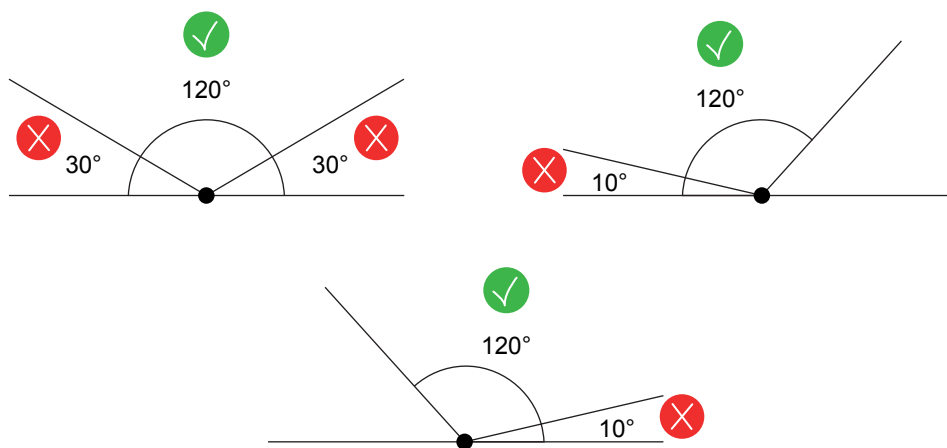
 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzeker u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.</p>	 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Sluit de voeding niet aan op een stopcontact als de stekker of de kabel beschadigd zijn. Sluit een beschadigde kabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding. Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken.</p>
 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.</p>	

Procedure:

1. Bereid een vlak gebied voor om de oplaadbasis (A) te plaatsen, bij voorkeur in een deel van de tuin waar de hemel volledig zichtbaar is en nabij een stopcontact.
2. Zorg ervoor dat er voldoende ruimte is om de oplaadbasis te installeren, zodat er in het gebied ervoor een obstakelvrije strook is van minimaal 1,5 meter breed en minimaal 3 meter lang. De grond moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van de oplaadbasis te voorkomen.
3. Als de oplaadbasis (A) niet in een gebied wordt geplaatst waar de lucht volledig zichtbaar is, moet het satellietreferentiestation (B) van de oplaadbasis worden verwijderd en in een gebied worden geïnstalleerd waar de lucht volledig zichtbaar is. Aansluiting op een stopcontact is vereist.



OPMERKING: De lucht moet als volledig zichtbaar worden beschouwd wanneer deze vrij is voor een hoek van ten minste 120 graden in alle richtingen.

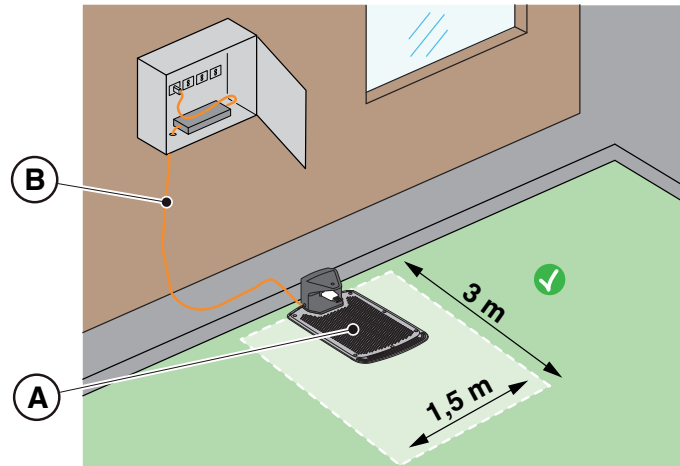


OPMERKING: Bomen met een dichte luifel kunnen de juiste werking van het product belemmeren.



LET OP:

De voedingskabel (B), de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.

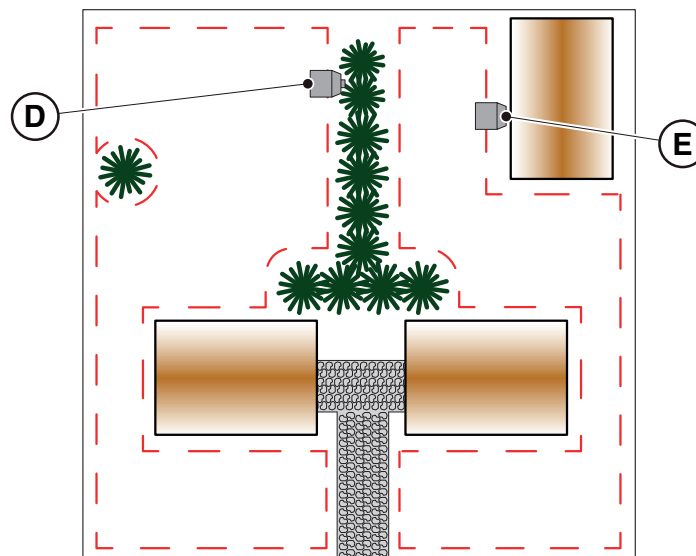


- Zorg ervoor dat het gebied dat wordt gekozen voor de installatie van de oplaadbasis (D), ten minste 400 cm verwijderd is van de oplaadbasis (E) van een tweede robotmaaier.



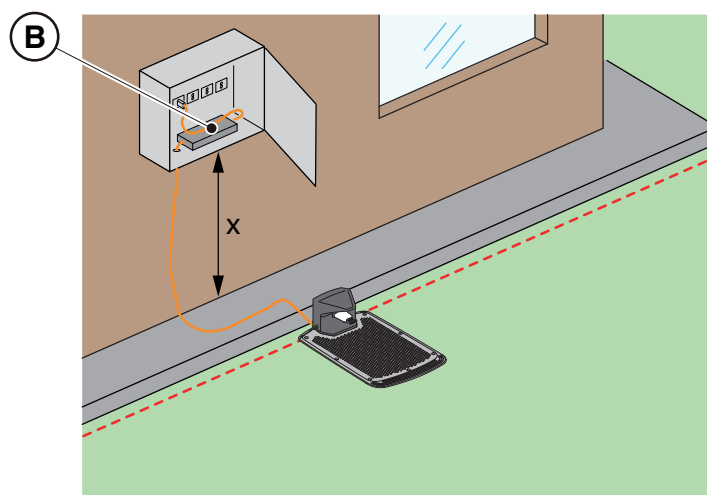
LET OP:

Overmatige afstand tussen twee oplaadbasissen kan interferentie veroorzaken



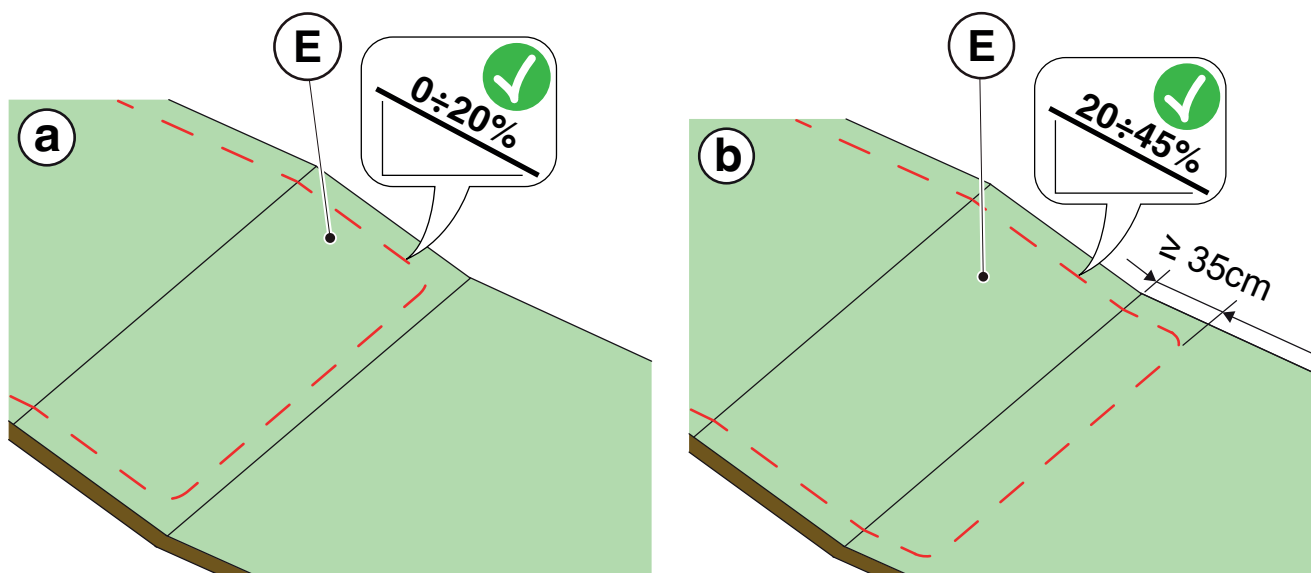
- Bereid het installatiegebied van de stroomvoorziening (B) voor, zodat het onder geen enkele weersomstandigheden in water kan worden ondergedompeld.

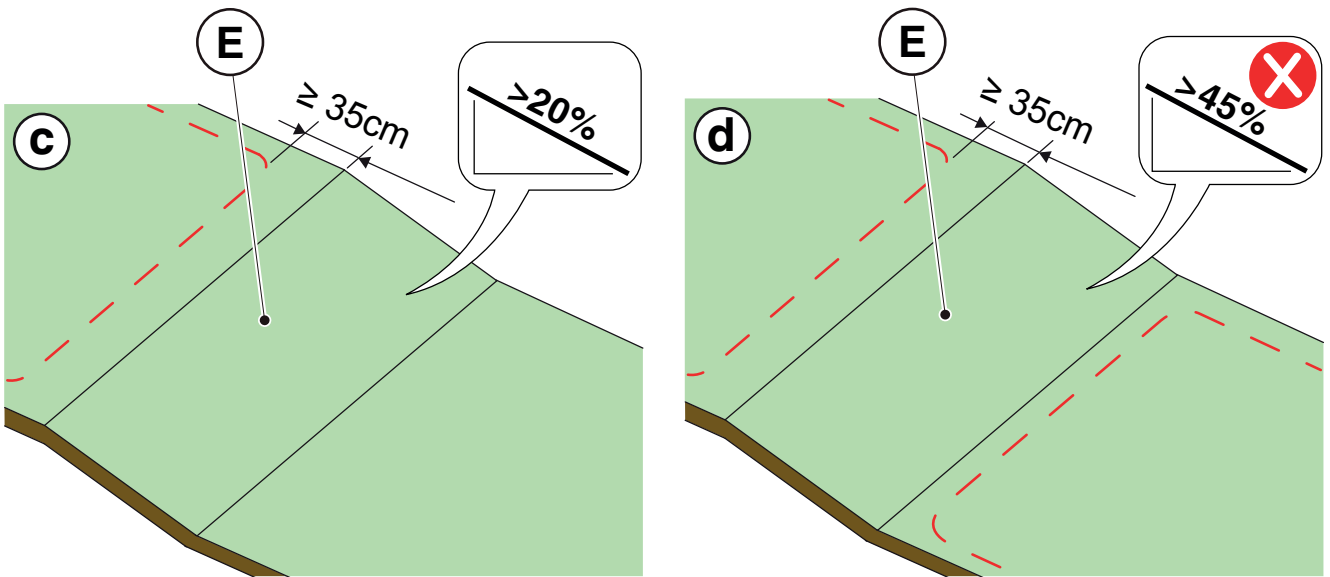
OPMERKING: Het verdient de voorkeur en wordt aanbevolen om de voedingseenheid (B) in een afgesloten compartiment te installeren, beschermd tegen weersinvloeden, op een plaats die niet gemakkelijk toegankelijk is voor onbevoegde personen zoals kinderen ($X > 160$ cm).



4.3.3. CONTROLES VOOR DE DEFINITIE VAN VIRTUELE GRENZEN:

- Controleer of de maximale helling van het werkgebied kleiner dan of gelijk is aan 45% of aan 50%, in functie van het model (zie Par. 1.2 TECHNISCHE GEGEVENS). Respecteer de regels weergegeven in de volgende afbeeldingen:
 - als de helling $\leq 20\%$ is, is het mogelijk om de virtuele grens te plaatsen zoals weergegeven in de afbeelding;
 - als de helling $> 20\%$ en $\leq 45\%$ (50%) is, moet de installatie het hellende gebied omvatten met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur;
 - indien de helling $> 20\%$ is en het hellende gebied geen deel uitmaakt van het te maaien deel van de tuin, moet de afstand aangegeven in de afbeelding gerespecteerd worden;
 - als de helling $> 45\%$ (50%) is, moet het hellende gebied uitgesloten worden met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur.





LET OP:

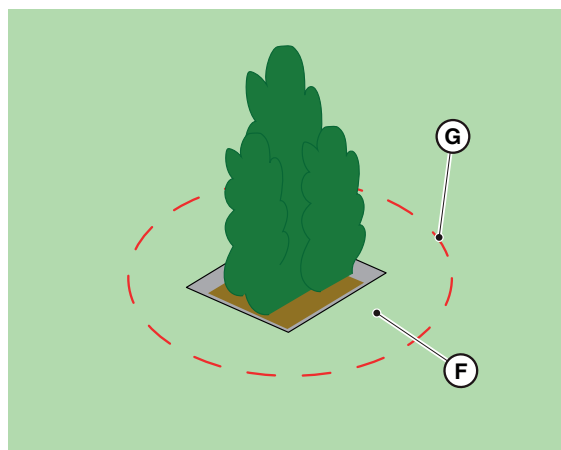
De robot kan oppervlakken maaien met een maximale helling van 45% of 50%, afhankelijk van het model. Als de instructies niet worden opgevolgd, kan de robot uitglijden en de werkzone verlaten.



LET OP:

De zones met niet toegestane hellingen kunnen niet gemaaid worden. Plaats de virtuele grens voor de helling, om dat deel van het gazon uit te sluiten.

- Controleer het volledige werkoppervlak: evalueer de obstakels en gebieden die moeten worden uitgesloten van het werkgebied (F), die geprogrammeerd moeten als uit te sluiten zones (G).



4.4. CRITERIA VOOR DE AFBAKENING VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSFERROUTES

4.4.1. MINIMUMAFSTANDEN VAN DE VIRTUELE GRENZEN EN AFSTANDEN VOOR DE AFBAKENING

Procedure:

1. Bij aanwezigheid van een voetpad of een pad (A) op hetzelfde niveau als het gazon, kan de virtuele grens samenvallen met de rand van het voetpad. Het is ook mogelijk om de virtuele grens te programmeren door de robotmaaier over de rand van de stoep te leiden.
2. Bij aanwezigheid van een zwembad, vijver of uitgraving (B) dient de virtuele begrenzing op een afstand van minimaal 1 meter te worden geprogrammeerd. Als het zwembad, de vijver of de uitgraving zich aan het einde van een helling bevindt, moet de virtuele grens worden geprogrammeerd op een afstand van minimaal 1,5 meter.
3. Bij bomen met uitstekende wortels (C) moet de virtuele grens zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier niet over losgekoppelde oppervlakken kan rijden.
4. De virtuele grens moet zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier op een afstand van minimaal 10 cm blijft van gebieden met grind of steenslag (D).
5. Respecteer bij hellende terreinen wat is vermeld in par. 4.3.3.
6. In alle andere gevallen kan de virtuele grens worden bepaald op basis van de grootte van de machine, rekening houdend met een minimale afstand van 10 cm tussen de robotmaaier en het obstakel.
7. In het geval van afbakening van obstakels die minder dan 70 cm (F) van elkaar verwijderd zijn, begrens ze dan als een enkel obstakel met inachtneming van de hierboven aangegeven afstanden.



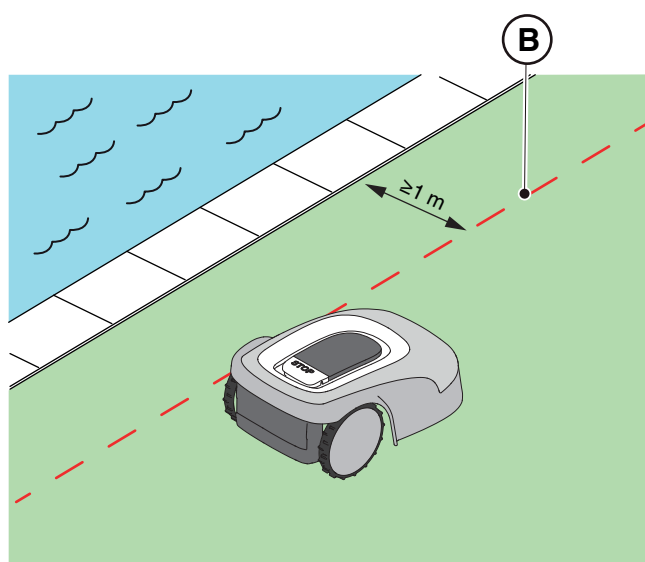
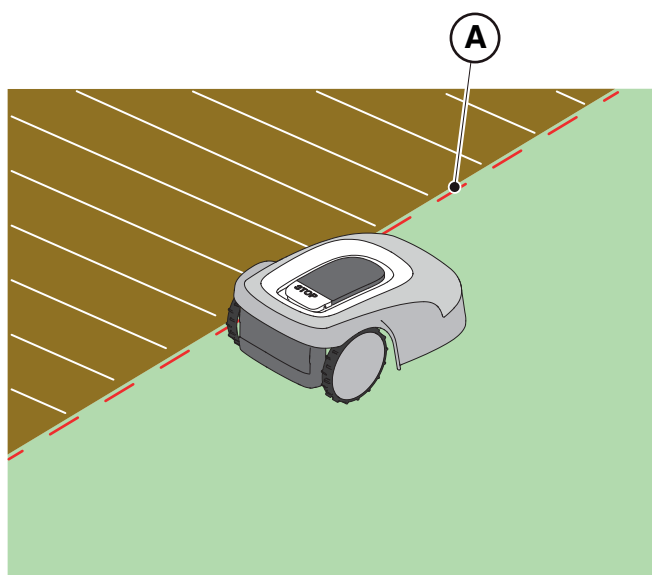
WAARSCHUWING:

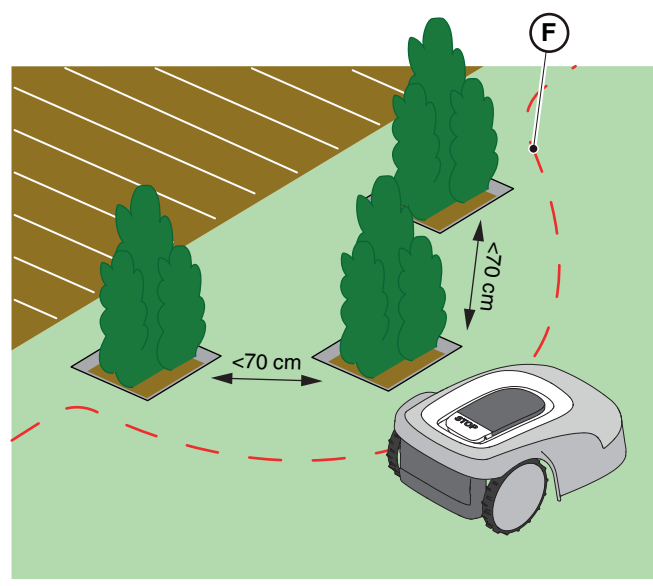
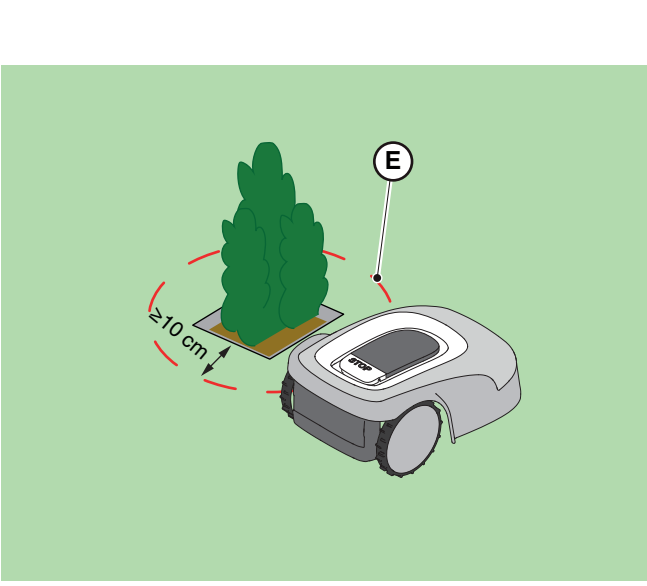
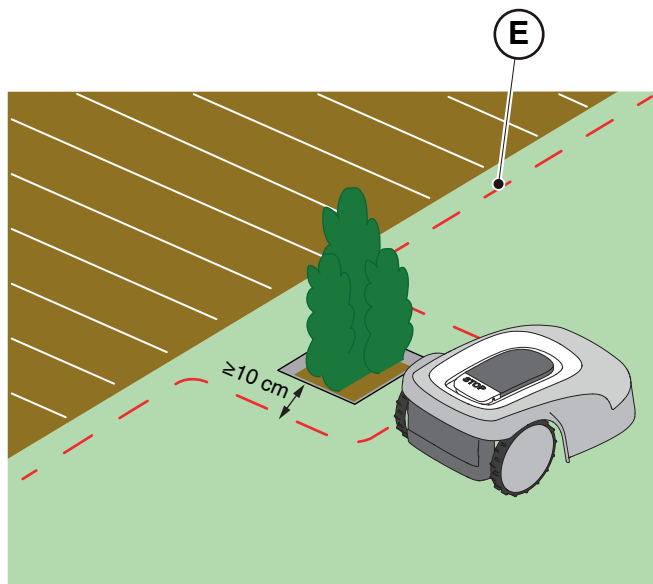
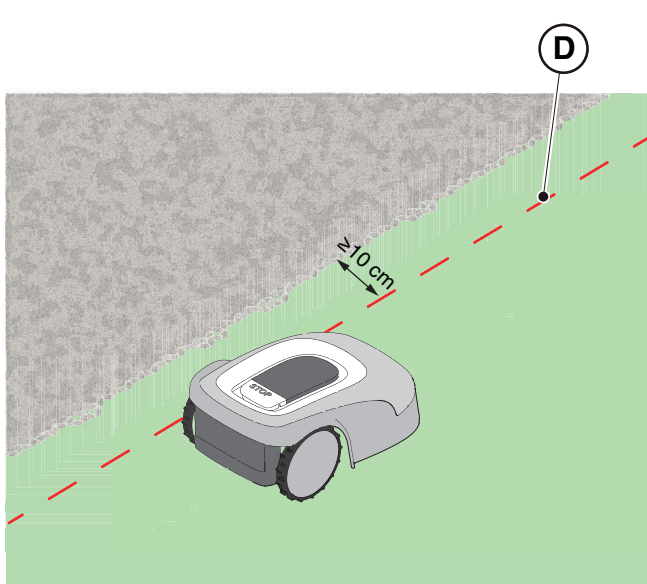
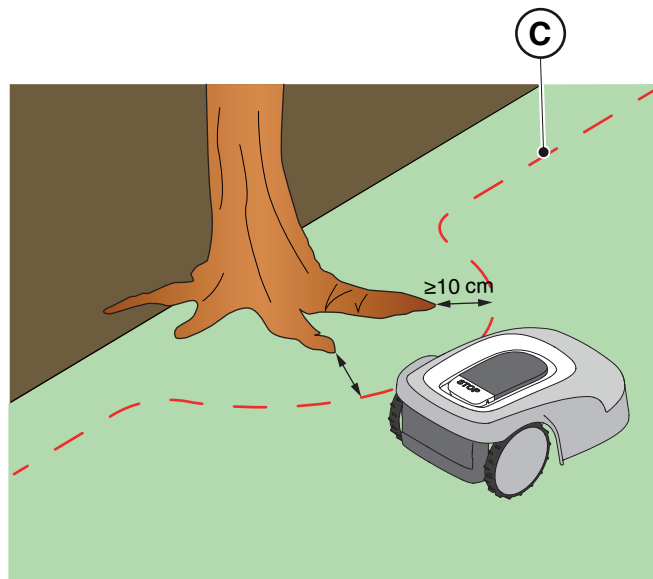
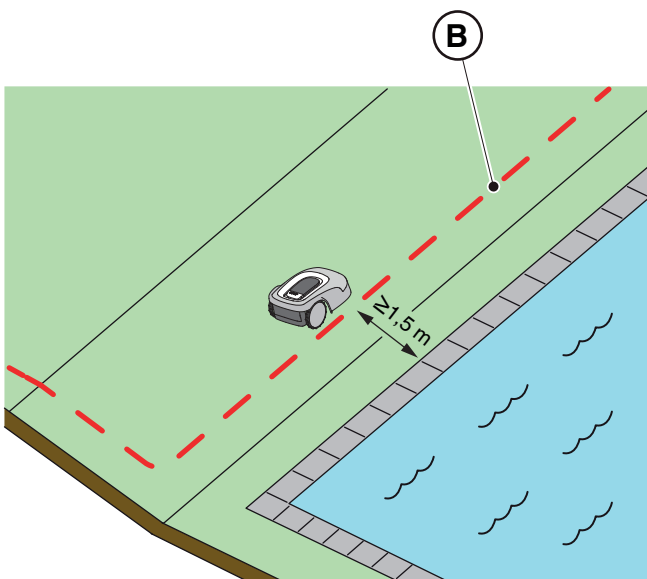
Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar hek.



LET OP:

Als de helling groter is dan 45% of 50%, al naargelang het model, moet het hellende gebied worden uitgesloten van het maagebied (Zie Par. 4.3).

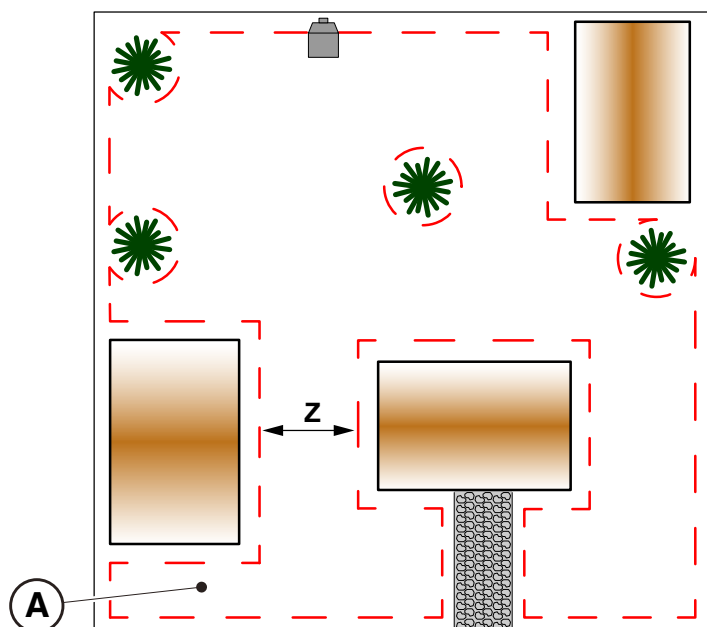




4.4.2. PASSAGES TUSSEN VERSCHILLENDE DELEN VAN DE TUIN

Procedure:

1. In het geval van gangen moet de afstand tussen twee verschillende virtuele grenzen $Z \geq 70$ cm bedragen.
2. In het geval van een doorgang $Z < 70$ cm, is de zone (A) mogelijk niet automatisch bereikbaar voor de robotmaaier; in dit geval moet deze zone beschouwd worden als "Gesloten Gebied".



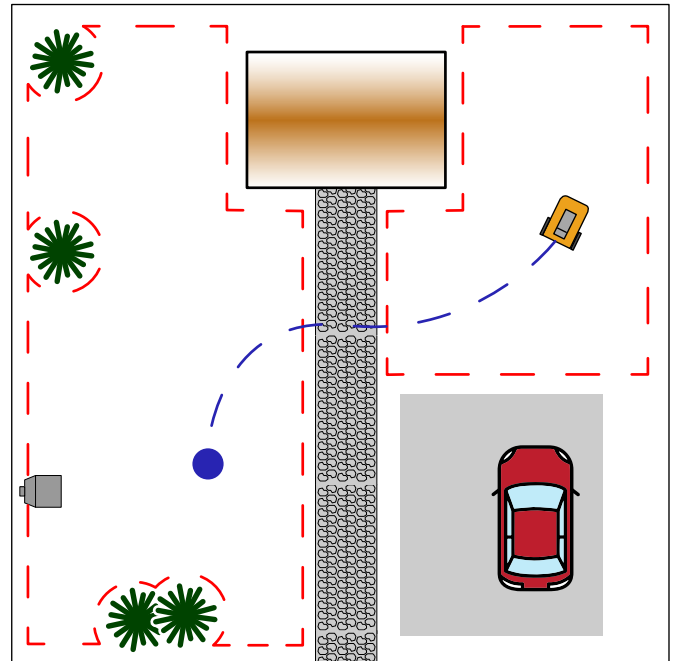
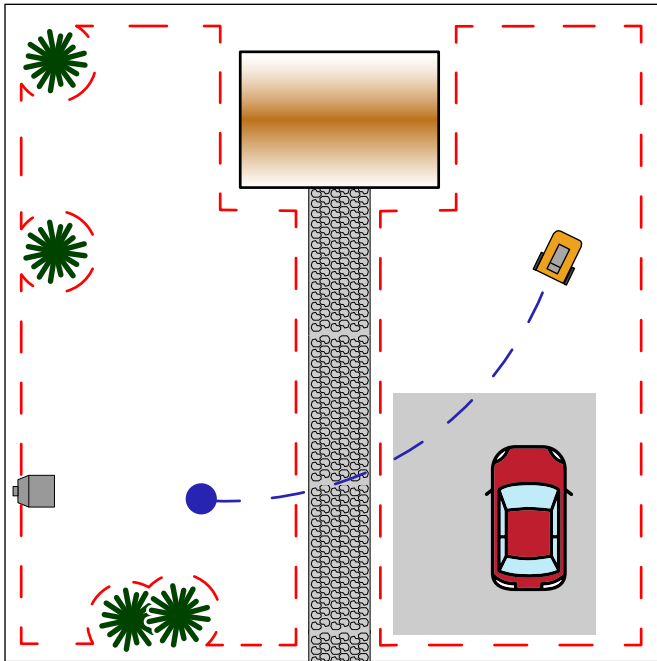
4.4.3. TRANSFERROUTES

In aanwezigheid van delen van de tuin die van elkaar gescheiden zijn door delen die niet gemaaid mogen worden of waar geen gras is, maar bijvoorbeeld grindpaden of harde oppervlakken op hetzelfde niveau als de tuin, is het mogelijk om de te maaien delen met elkaar te verbinden met transferroutes. De robotmaaier zal van het ene gebied naar het andere gaan terwijl het maaimechanisme uitgeschakeld blijft.

De transferroute kan ook gebruikt worden om de oplaadbasis te bereiken wanneer dit niet in een werkgebied is geïnstalleerd.

Procedure:




1. Bepaal tussen de mogelijke doorgangen de gemakkelijkste transferroute waarmee u de grootste afstand tot eventuele obstakels kunt houden en die niet door gebieden gaat die gewoonlijk gebruikt worden voor parkeren, het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen.
2. De afstand tussen de transferroute en de verschillende hindernissen mag in geen geval kleiner zijn dan 2 meter.



4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN

 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.</p>	 <p>WAARSCHUWING: Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.</p>
 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzekert u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.</p>	 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.</p>
 <p>WAARSCHUWING: Gevaar voor snijwonden aan de handen.</p>	 <p>WAARSCHUWING: Gevaar voor stof in de ogen.</p>
 <p>HANDSCHOENEN VEREIST: Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.</p>	 <p>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN: Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.</p>

4.5.1. INSTALLATIE OPLAADBASIS

 <p>WAARSCHUWING: Gevaar voor snijwonden aan de handen.</p>	 <p>WAARSCHUWING: Gevaar voor stof in de ogen.</p>
 <p>ELEKTRISCH GEVAAR: Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.</p>	

Vereisten en Verplichtingen:

- Vlak terrein
- Oplaadbasis
- Voedingseenheid
- Bril
- Compact terrein
- Bevestigingsschroeven
- Handschoenen

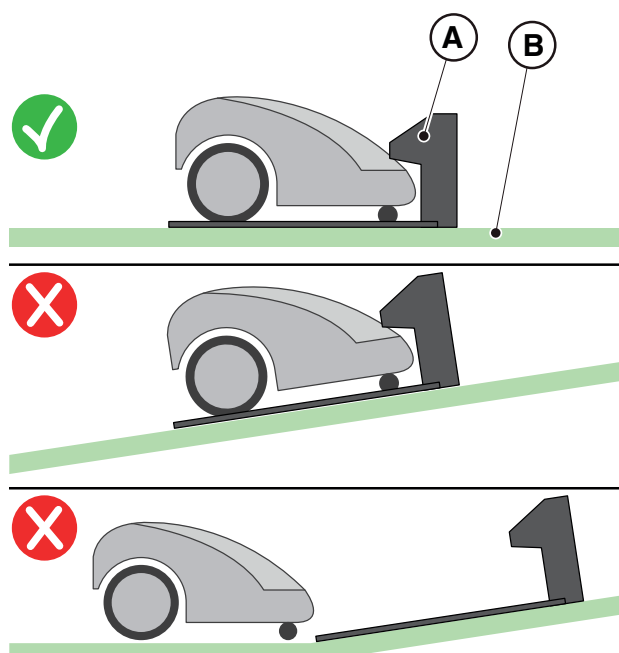
 <p>HANDSCHOENEN VEREIST: Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.</p>	 <p>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN: Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.</p>
---	---

De oplaadbasis kan in het werkgebied worden geïnstalleerd of in een gebied dat er via een transferroute op is aangesloten.

Zorg ervoor dat er voldoende ruimte is om de oplaadbasis te installeren, zodat er in het gebied ervoor een obstakelvrije strook is van minimaal 1,5 meter breed en minimaal 3 meter lang.

Procedure:

1. Controleer de installatievereisten zoals aangegeven in Par. 4.3.
2. Bereid indien nodig de grond voor zodat het oppervlak van de oplaadbasis (A) gelijk is met het gazon (B), de grond moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van de oplaadbasis te voorkomen.

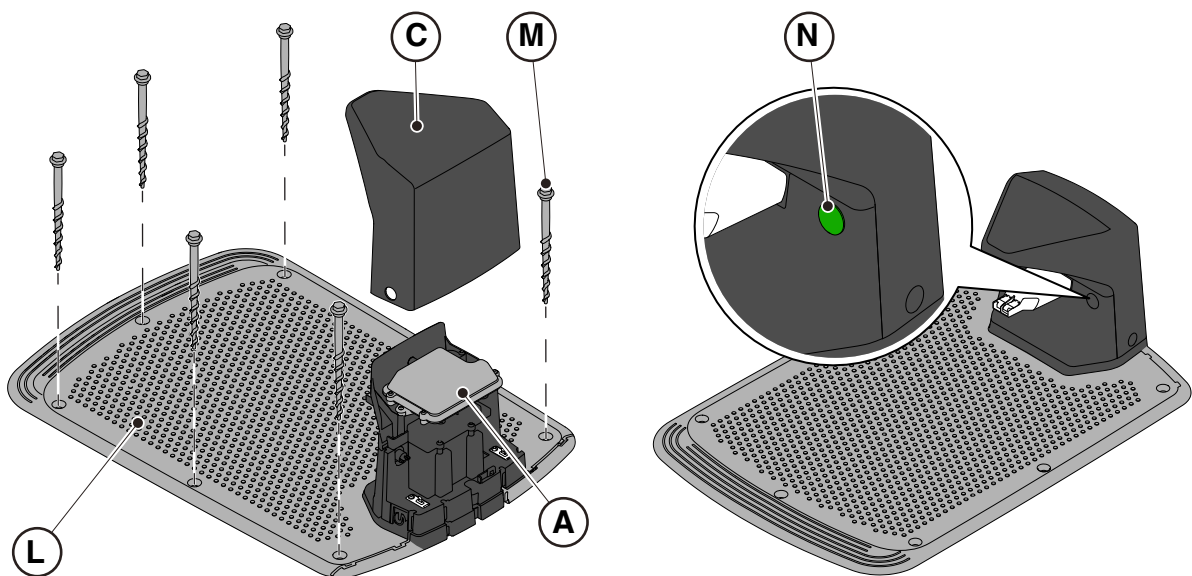


3. Bevestig de oplaadbasis (L) op de grond met de borgschroeven (M).
4. Controleer of het satellietreferentiestation (A) via de connector is aangesloten op de oplaadbasis:
5. Sluit de voeding aan op de oplaadbasis en schroef de connector vast.
6. Verbind de stekker van de voedingseenheid aan het stopcontact.
7. Controleer of wanneer de robotmaaier niet in de oplaadbasis staat, het indicatielampje op de oplaadbasis (N) vast brandt (zie Par. 5.4).



LET OP:

De voedingskabel, de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.



OPMERKING: Indien nodig kunt u de kabel die de oplaadbasis van stroom voorziet, verlengen met verlengkabels. **Het is** toegestaan om maximaal twee verlengkabels van 5 meter te gebruiken (zie Hfdst. 9 “Toebehoren”).

4.5.2. INSTALLATIE VAN HET SATELLIETREFERENTIESTATION

	<p>ELEKTRISCH GEVAAR: Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.</p>		<p>WAARSCHUWING: Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.</p>
	<p>ELEKTRISCH GEVAAR: Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzeker u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.</p>		<p>ELEKTRISCH GEVAAR: Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.</p>

Het satellietreferentiestation (A) wordt geleverd met de oplaadbasis en wordt onder de beschermkap (B) geïnstalleerd.

Hij wordt gevoed door de oplaadbasis via een connector (C).

Als de oplaadbasis (D) niet in een gebied wordt geplaatst waar de lucht volledig zichtbaar is, moet het satellietreferentiestation (A) van de oplaadbasis worden verwijderd en in een gebied worden geïnstalleerd waar de lucht volledig zichtbaar is.

In dit geval moet de installatie van het satellietreferentiestation (A) worden uitgevoerd via de bevestigingsbeugel (E). Voor de voeding is een apart aan te schaffen voeding (F) en aansluiting op een stopcontact nodig.

Het afzonderlijke installatiepunt van het referentiestation moet zich op een minimale hoogte van 2,5 meter boven de grond bevinden.

Bereid het installatiegebied van de stroomvoorziening (F) voor zodat hij beschermd is tegen zonnestralen en zodat het onder geen enkele weersomstandigheden in water kan worden ondergedompeld.



LET OP:

De voedingskabel, de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.



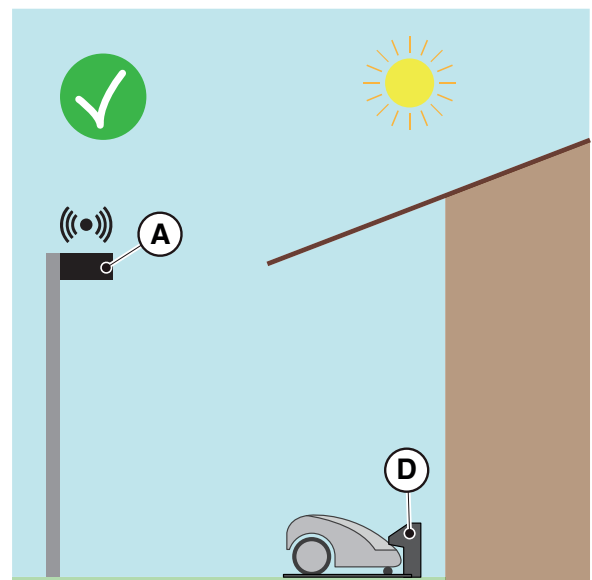
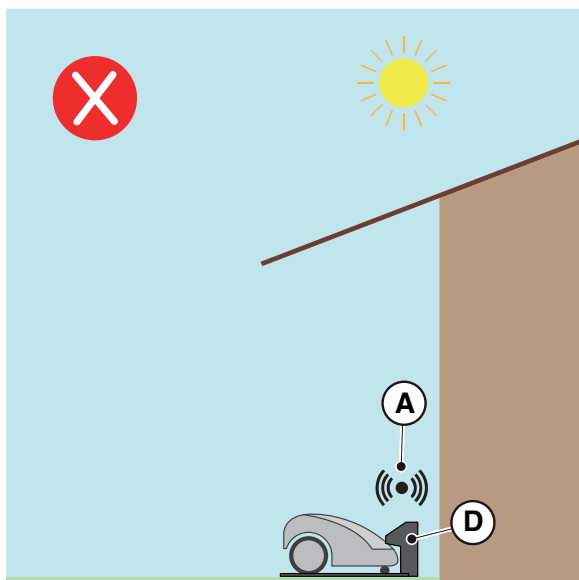
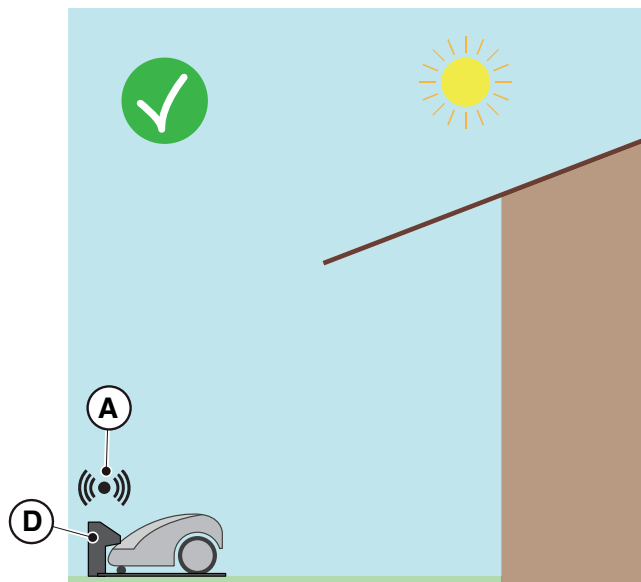
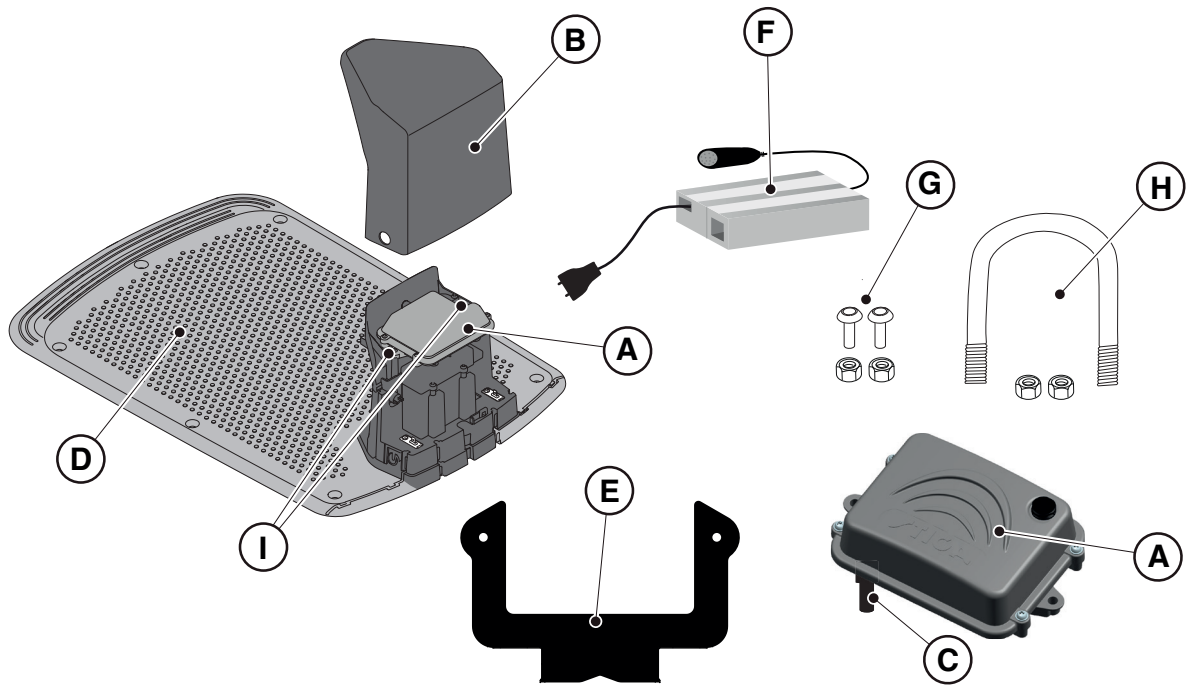
LET OP:

De voedingskabel en de voeding moeten zo worden geplaatst dat ze geen gevaar opleveren voor kinderen, mensen of dieren.



WAARSCHUWING:

Om veiligheidsredenen mag het satellietreferentiestation nooit worden verplaatst na het programmeren van de virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden. De robotmaaier zou het geprogrammeerde werkgebied kunnen verlaten. Als het referentiestation verplaatst wordt, moet het opnieuw geprogrammeerd worden.



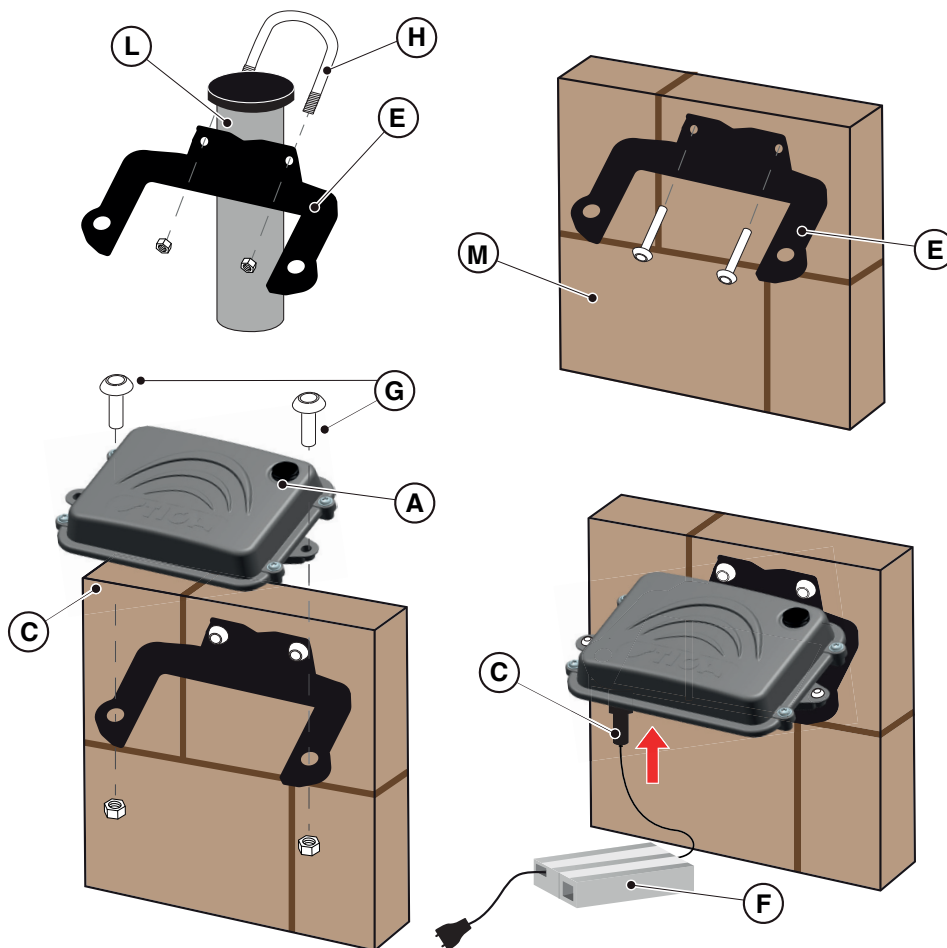
Vereisten en Verplichtingen:

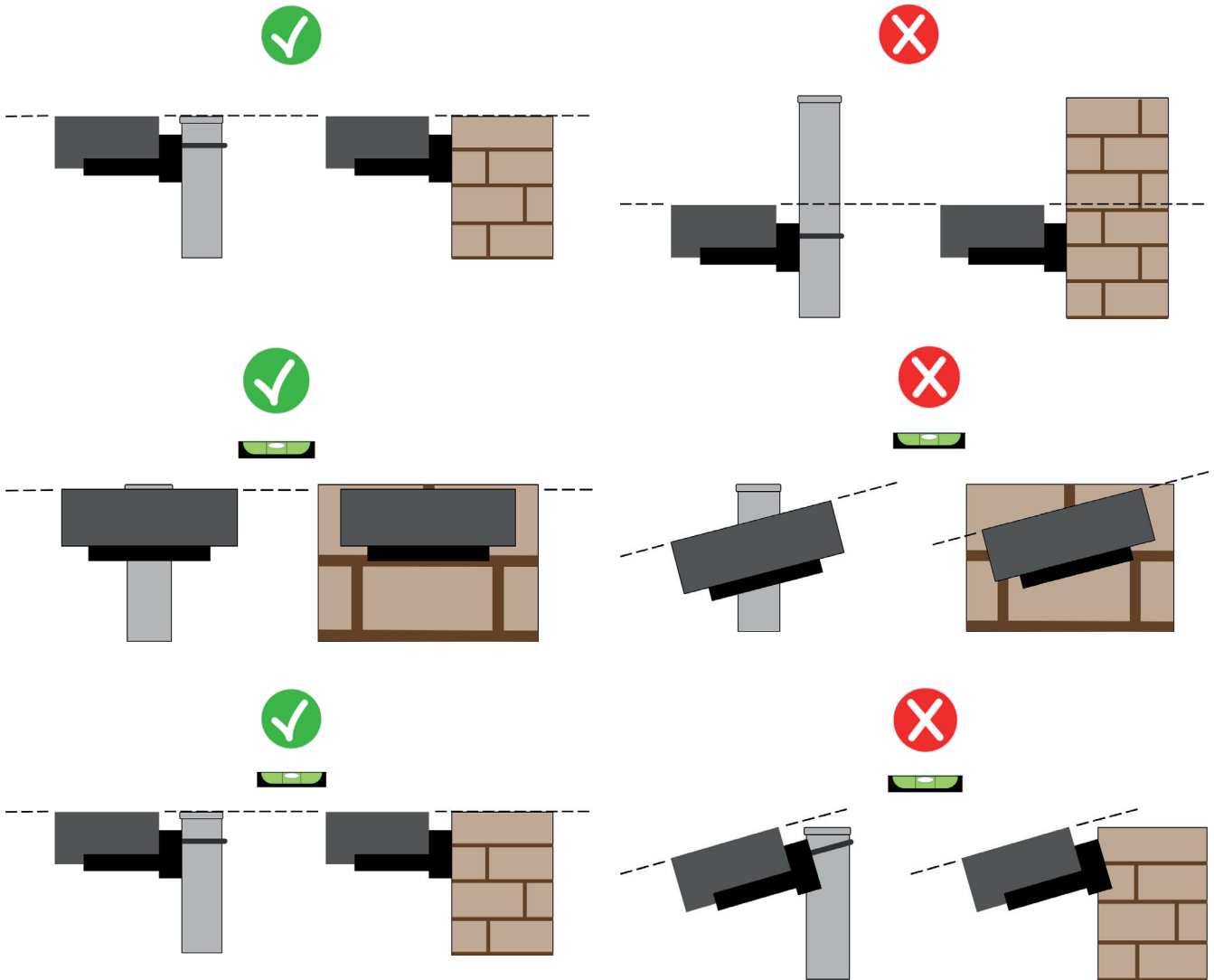
- Satelliet-referentiestation (A).
- Voedingseenheid (F) (apart verkocht).
- Bevestigingsbeugel (E).
- Schroeven om het satellietreferentiestation op de beugel (G) te bevestigen.
- U-bout voor bevestiging van de beugel aan de paal (H) of schroeven voor bevestiging aan de muur (niet meegeleverd).

Vereisten en Verplichtingen:

1. Controleer de installatievereisten in Par. 4.3.2.
2. Open het deksel (B).
3. Koppel de connector (C) van het satellietreferentiestation (A) los van de oplaadbasis (D).
4. Draai de bevestigingsschroeven (I) los en verwijder het satellietreferentiestation (A) van de oplaadbasis (D).
5. Bevestig de beugel (E) aan een wand (M) met behulp van de bevestigingsschroeven (niet meegeleverd), en zorg ervoor dat deze waterpas staat. Gebruik bij montage op een paal (L) de meegeleverde U-bout (H) om de beugel (E) te bevestigen.
6. Bevestig het satellietreferentiestation (A) aan de beugel (E) met de connector (C) naar beneden gericht met behulp van de schroeven (G). Zorg ervoor dat het station horizontaal is. Installeer het station op een hoogte van minimaal 2,5 meter boven de grond.
7. Sluit het satellietreferentiestation aan op de voeding (F) via de connector (C) en draai de ringmoer vast.
8. Zet het netsnoer zo vast dat het niet beschadigd of gevaarlijk kan worden.
9. Verbind de stekker van de voedingseenheid (F) aan het stopcontact.

OPMERKING: De bovenkant van het satellietreferentiestation moet zo dicht mogelijk bij de bovenkant van de wand of paal zijn.





LET OP:

Het oppervlak of de paal waarop het satellietreferentiestation is bevestigd, moet stabiel zijn en mag niet bewegen, zwaaien of roteren, bijvoorbeeld bij harde wind of slecht weer. De beweging van het satellietreferentiestation beïnvloedt de nauwkeurigheid van de werking van de robotmaaier.



LET OP:

Wees voorzichtig tijdens de installatie van het satellietreferentiestation. Er bestaat een risico op vallen van grote hoogte of naar beneden vallende voorwerpen.



LET OP:

Als het satellietreferentiestation wordt verplaatst, moeten de virtuele grenzen, de transferroutes en te vermijden gebieden opnieuw geprogrammeerd worden via de APP.

4.5.3. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE

Laad de robotmaaier op voordat u doorgaat met het programmeren van de virtuele grens.

Vereisten en Verplichtingen:

- Oplaadbasis

Procedure:

1. Herlaad de robotmaaier (Zie Par. 5.5).

OPMERKING: De accu's moeten bij de eerste keer opladen minimaal 2 uur opgeladen blijven.

4.6. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN

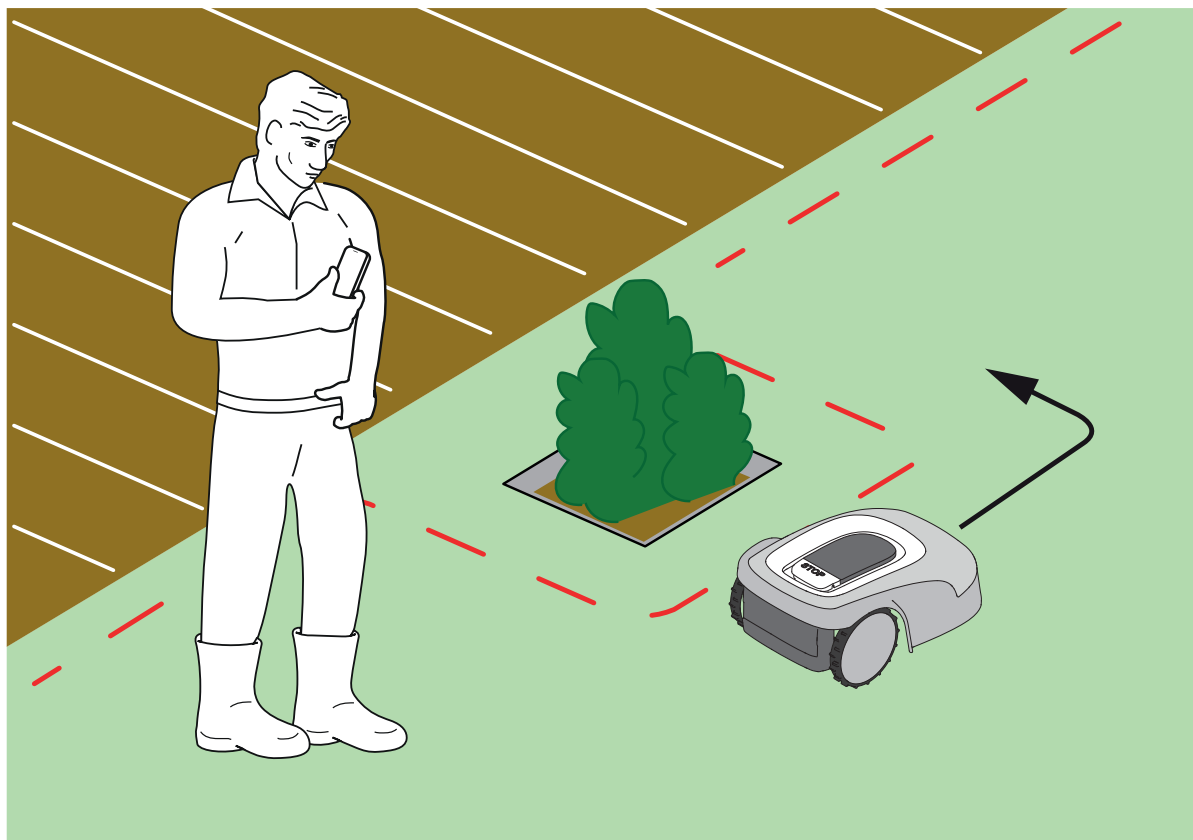
Het programmeren van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden wordt uitgevoerd met behulp van de respectievelijke begeleide procedures in de "STIGA.GO" APP. De procedure vereist dat u de robotmaaier handmatig bestuurt door erlangs te lopen volgens de algemene criteria die zijn uiteengezet in Par. 4.4.

Vereisten en Verplichtingen:

- Android- of iOS-mobiel apparaat verbonden met internet (niet inbegrepen).

Procedure:

1. Download de APP "STIGA GO" van Google Play Store voor Android-apparaten en van App Store voor iOS-apparaten.
2. Volg de begeleide procedure in de APP (zie voor meer informatie de par. APP).



**WAARSCHUWING:**

Het werkgebied of de routes die door de machine worden gebruikt voor de transfer, moeten zo zijn ingericht dat er geen openbare ruimten om schade aan mensen, dingen of ongevallen met voertuigen te vermijden.

**WAARSCHUWING:**

Voor zijn eigen veiligheid en om schade aan mensen, dieren of dingen te voorkomen, moet de bestuurder eerst het gebied kennen waarin de robotmaaier handmatig geleid wordt. Loop tijdens het besturen van de robot voorzichtig om te voorkomen dat u valt.

4.7. FUNCTIES EN INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT

De automatische werking van de robotmaaier vereist een reeks instellingen die kunnen worden gemaakt via een mobiel apparaat (smartphone), iOS of Android met de geïnstalleerde "STIGA GO" -app. De iOS-app kan worden gedownload via iOS App Store. De Android-app kan worden gedownload via Google Play Store.

INHOUDSOPGAVE

4.7.1. PRELOGIN	32
4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP).....	32
4.7.3. ASSOCIATIE (PAIRING).....	32
4.7.4. GARAGE EN PRODUCTPAGINA (DEVICE PAGE).....	33
4.7.5. CONFIGURATIE VAN DE OPLAADBASIS	33
4.7.6. KALIBRATIE VAN DE OPLAADBASIS	34
4.7.7. INITIALISATIE VAN DE ROBOTMAAIER	34
4.7.8. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN	34
4.7.9. PROGRAMMEREN VAN HET PAD VOOR TERUGKEER NAAR DE OPLAADBASIS.....	35
4.7.10. MAP VAN DE TUIN.....	36
4.7.11. ENKELE / GEPLANDE MAAIBEURT (SPOT CUT / SCHEDULED)	36
4.7.12. PROGRAMMERING VAN DE MAAIBEURTEN (MOWING SESSIONS).....	36
4.7.13. BEHEER DATAPAKKET	36
4.7.14. INTEGRATIE MET SPRAAKASSISTENTEN (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)	36
4.7.15. BIJWERKING SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	37
4.7.16. PROFIEL / BEHEER GEBRUIKERS / KEUZE VAN DE KEUZE VAN FAVORIETE DEALER / BERICHTEN	37

4.7.1. PRE-LOGIN

Bij de eerste toegang tot de app kunt u:

- Toegang verkrijgen tot de informatiepagina's over verkopers en producten van STIGA.
- De eerste registratie uitvoeren.
- De Login uitvoeren voor reeds geregistreerde gebruikers.

4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP)

De sectie "Registreren" maakt de gebruikersregistratie mogelijk en geeft toegang tot alle app-functies. De gebruiker kan inloggen via zijn Google-, Facebook- en Apple-accounts, of een nieuw account aanmaken door de verplichte velden in te vullen.

De registratieprocedure vereist een e-mailverificatie.

4.7.3. ASSOCIATIE APPARAAT (PAIRING)

In het gedeelte "Associatie Apparaat" kunt u uw mobiele apparaat via een Bluetooth-verbinding koppelen:

- aan de robotmaaier;
- aan het satelliet-referentiestation;
- aan de oplaadbasis.

Om een nieuw STIGA-product toe te voegen, drukt u op de knop "toevoegen" (+) en volgt u de begeleide procedure.

Om de koppeling te maken, moeten de robotmaaier en het satellietreferentiestation zich op een afstand van minder dan 8 meter van het mobiele apparaat bevinden.

De oplaadbasis kan, in het geval van een afzonderlijke installatie van het satelliet-referentiestation, op een later tijdstip worden gekoppeld.

Zodra de koppeling is voltooid, wordt de hoofdpagina van het product weergegeven van waaruit u toegang hebt tot de verschillende beschikbare menu's.

OPMERKING: als het koppelen van de oplaadbasis gelukt is, gaat het indicatielampje in oplaadbasis continu branden als de robotmaaier uit het de oplaadbasis is. Als de koppeling niet uitgevoerd is, knippert het indicatielampje.

OPMERKING: na het koppelen van alle apparaten, voordat u het product gebruikt, is het noodzakelijk om de "kalibratie van de oplaadbasis" uit te voeren (zie Par. 4.7.5).

OPMERKING: als de robotmaaier niet wordt gedetecteerd door het mobiele apparaat, controleer dan of de robotmaaier niet aan een ander apparaat is gekoppeld (zie Par. 5.3.6).

4.7.4. GARAGE EN PRODUCTPAGINA (DEVICE PAGE)

De sectie "Garage" toont alle Stiga-producten die aan het gebruikersprofiel zijn gekoppeld. Door naar links en rechts te scrollen tussen de verschillende schermen worden de bijbehorende producten weergegeven.

Voor elk van de weergegeven producten heeft u toegang tot een reeks opties voor:

- het hernoemen of verwijderen van het apparaat uit het gebruikersaccount;
- toegang tot de productinformatie en handleidingen;
- Controle van de status van de connectiviteit met het mobiele netwerk en de status van het GNSS-sigitaal van de robotmaaier en van het referentiestation;
- bijwerkingen firmware.

Vanuit de sectie "Garage" is het mogelijk om toegang te krijgen tot de "Productpagina" van elk bijbehorend product.

De productpagina van de grasmaaier is onderverdeeld in drie secties:

- Robot.
- Instellingen.
- Mijn tuin.

Door naar links en rechts te scrollen tussen de verschillende schermen kunnen de secties weergegeven worden.

De sectie "Robot" staat toe:

- De status van de robotmaaier te controleren (accuniveau, bedrijfsstatus, maaimodus instellen).
- De robotmaaier te starten en te stoppen.
- De robotmaaier te forceren om terug te keren naar de oplaadbasis.
- De robotmaaier te starten in een gebied dat niet zelfstandig kan worden bereikt (indien beschikbaar in de app).
- De resterende verbindingen te controleren en het datapakket te vernieuwen.

De sectie "Instellingen" staat toe:

- De snijmodus "Enkel snijden" of "Geprogrammeerd" te selecteren.
- Het werkprogramma in te stellen of te wijzigen.
- De maaihoogte in te stellen of te wijzigen.
- De plaatsing van de robotmaaier in de oplaadbasis te kalibreren.
- De winterslaapprocedure voor winterstalling te starten.
- De gevoeligheid van de regensensor in te schakelen en in te stellen.

De sectie "Mijn Tuin" staat toe:

- De virtuele grenzen, de transferroutes en de te vermijden gebieden te registreren via in-app wizards.
- De map van de tuin met de geregistreerde elementen en de realtime positie van de robotmaaier weer te geven.

4.7.5. ASSOCIATE VAN DE OPLAADBASIS

Voordat u de robotmaaier gebruikt, moet u de oplaadbasis koppelen (zie Par. 4.7.3).

4.7.6. KALIBRATIE VAN DE OPLAADBASIS

De kalibratie van de positie voor terugkeer naar de basis is verplicht en wordt onmiddellijk na het voltooiën van de koppeling van de oplaadbasis in de app aangevraagd.

Kalibratie stelt de robotmaaier in staat om de juiste uitlijning met de oplaadcontacten te bepalen aan de hand van het uitlezen van het radiosignaal dat wordt uitgezonden door de antenne onder de oplaadbasis.

Procedure:

1. Plaats de robotmaaier op de oplaadbasis en steek de stekker in de oplaadcontacten.
2. Til de robotmaaier indien nodig iets op aan de achterste handgreep en lijn hem uit met de oplaadbasis zodat hij er perfect op is uitgelijnd.
3. Controleer op het toetsenbord van de robotmaaier of het lichtgevende "ALARM"-pictogram uit is, zo niet, reset de alarmen voordat u verder gaat (zie Par. 5.3.7).
4. Sluit de kap.
5. Start de kalibratie volgens de wizard in de app.
6. Wacht tot het kalibratiebevestigingsbericht is ontvangen.

OPMERKING: Als de procedure niet binnen 5 minuten na het aansluiten van de robotmaaier op de oplaadcontacten is voltooid, wordt de kalibratie geannuleerd. Haak de robot los van de oplaadcontacten en herhaal de procedure vanaf punt 1.

4.7.7. INITIALISATIE VAN DE ROBOTMAAIER

De initialisatie van de robotmaaier is verplicht en vereist in de app:

- Wanneer u het product voor de eerste keer start.
- Wanneer de robotmaaier wordt ingeschakeld of opnieuw wordt gestart.
- Wanneer de robotmaaier handmatig verplaatst wordt.

Procedure bij de eerste start van het product:

1. Zet de robotmaaier zo neer dat hij minimaal 3 meter vooruit kan rijden zonder obstakels tegen te komen.
2. Start de initialisatie zoals gevraagd door de app en wacht tot de procedure voltooid is. De robotmaaier beweegt vooruit door drie stappen van ongeveer 1 m te nemen.

Procedure bij handmatig inschakelen of verplaatsen van de robotmaaier:

1. Plaats de robotmaaier binnen een geprogrammeerd gebied, zodat hij minimaal 3 m vooruit kan rijden terwijl hij binnen de virtuele grens blijft zonder obstakels tegen te komen
2. Start de initialisatie zoals gevraagd door de app en wacht tot de procedure voltooid is. De robotmaaier zal vooruit bewegen door drie stappen van ongeveer 1 m te nemen.

OPMERKING: als de robotmaaier het initialisatiepad beëindigt op een punt buiten de geprogrammeerde virtuele grenzen, blijft hij om veiligheidsredenen stilstaan en geeft hij de foutmelding "Buiten de omtrek" door. In dit geval is het noodzakelijk om de initialisatieprocedure te herhalen na het juiste startpunt te geselecteerd te hebben.

4.7.8. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN

Voordat u doorgaat met programmeren, moet u ervoor zorgen dat u de volgende stappen heeft uitgevoerd: apparaatkoppeling (Par. 4.7.3), associatie van de oplaadbasis (Par. 4.7.5), kalibratie van de oplaadbasis (Par. 4.7.6), initialisatie van de grasmaaier (Par. 4.7.7).

Het programmeren van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden wordt uitgevoerd met behulp van de respectievelijke begeleide procedures in de App STIGA.GO. De procedures vereisen dat u de robotmaaier handmatig bestuurt door ernaast te lopen.

Hieronder staande meest relevante stappen:

1. Volg de opstartprocedure van de robot die wordt weergegeven in de APP.
2. Rijd de robotmaaier met de joystick naar de plaats waar u wilt beginnen met programmeren
3. Begin met de registratie van grenzen of virtuele paden door op de juiste knop te drukken.
4. Rijd de robotmaaier handmatig met de joystick rond de omtrek of het pad dat moet worden geprogrammeerd.



WAARSCHUWING:

Respecteer de minimumafstanden tot obstakels en de aanduidingen aangegeven in par. 4.4

5. Bevestig de registratie.

OPMERKING: aan het einde van de programmering van de virtuele grenzen, volgt de robotmaaier de volledige virtuele omtrek om te controleren of de programmering correct is uitgevoerd. Deze stap is noodzakelijk om veiligheidsredenen en kan niet vermeden worden. U kunt pas verder gaan als de robotmaaier naar het startpunt van de virtuele perimeter teruggekeerd is.

OPMERKING: om verschillende delen van de tuin op een andere manier te beheren, is het mogelijk om subzones te programmeren binnen de bestaande virtuele grenzen.

OPMERKING: Virtuele grenzen moeten worden geprogrammeerd voordat transferroutes en Te vermijden gebieden geprogrammeerd worden.

OPMERKING: Verplaats de robotmaaier niet met de hand, bij elke handmatige beweging van de robotmaaier moet u de initialisatieprocedure herhalen.

4.7.9. PROGRAMMEREN VAN HET PAD VOOR TERUGKEER NAAR DE OPLAADBASIS

Om ervoor te zorgen dat de robotmaaier de oplaadbasis kan betreden, moet het retourpad worden geprogrammeerd volgens de volgende kenmerken:

- Het retourpad moet een minimale lengte hebben van 5 m
- Het gedeelte dat eindigt in de oplaadbasis moet minimaal 5 m lang zijn, recht en uitgelijnd met het midden van de oplaadbasis (HET kan samenvallen met het gehele retourpad).
- Het startpunt van het retourpad moet binnen de virtuele grens liggen, zodat de robotmaaier deze autonoom kan bereiken.
- Het eindpunt valt samen met de laadpositie van de robotmaaier.
- Elk punt van de transferroute moet zich op een minimumafstand van 1 m van elk obstakel, virtuele grens of te vermijden gebied bevinden, en in elk geval de minimumafstanden respecteren die aangegeven zijn in par. 4.4 indien deze restrictiever zijn.

OPMERKING: Virtuele grenzen moeten worden geprogrammeerd voordat de transferroute naar de oplaadbasis geprogrammeerd wordt.

Procedure:

1. Zorg ervoor dat de virtuele grens van het gebied van waaruit de transferroute begint geprogrammeerd is, voer indien nodig de initialisatie uit.
2. Kies in het menu "Mijn tuin" het geprogrammeerde gebied van waaruit het retourpad naar de oplaadbasis moet beginnen, selecteer het maken van een nieuwe verbinding en kies "Oplaadbasis".
3. Rijd de robotmaaier met de joystick naar de plaats waar u wilt beginnen met programmeren.

4. Begin met de registratie van de terugreis naar de oplaadbasis door op de juiste knop te drukken.
5. Leid de robotmaaier handmatig met de joystick langs het te programmeren pad totdat de robot de laadcontacten vastgrijpt.
6. Bevestig de registratie.

OPMERKING: Verplaats de robotmaaier niet met de hand, bij elke handmatige beweging van de robotmaaier moet u de initialisatieprocedure herhalen.

4.7.10. MAP VAN DE TUIN

Vanuit de sectie "Mijn tuin" heeft u toegang tot de map van de tuin en kunt u het volgende bekijken:

- De virtuele grenzen.
- De te vermijden zones.
- De transferroutes.
- De realtime positie van de robotmaaier.
- De installatielocatie van het satellietreferentiestation.
- De positie van de oplaadbasis en het retourpad.

4.7.11. ENKELE / GEPLANDE MAAIBEURT (SPOT CUT / SCHEDULED)

Met de selector "Enkele / Geplande Maaibeurt" in het instellingenmenu kunt u het geplande werkprogramma activeren of deactiveren.

Het aantal wekelijks te programmeren uren wordt door de app voorgesteld op basis van de grootte van de tuin.

- Indien ingesteld op "Gepland", werkt de robotmaaier volgens het geplande werkprogramma.
- Indien ingesteld op "Enkele Maaibeurt", voert de robotmaaier één enkele maaibeurt uit.

OPMERKING: wanneer de robotmaaier een cyclus voltooit die de hele tuin bestrijkt, keert hij terug naar de oplaadbasis en blijft daar tot de volgende ingestelde vertrektijd.

4.7.12. PROGRAMMERING VAN DE MAAIBEURTEN (MOWING SESSIONS)

In de sectie "Maaibeurten" kunt u de werkuren en dagen van de robotmaaier programmeren. Het aantal wekelijks te programmeren uren wordt door de app voorgesteld op basis van de grootte van de tuin.

Procedure:

1. Selecteer in het menu "Instellingen" "Maaibeurten" en kies een dag van de week waarop u de gewenste werksessies wilt instellen.
2. De gebruiker kan dezelfde werktijden op meerdere dagen van de week toepassen.
3. De werktijd wordt weergegeven binnen de dag waarop deze geprogrammeerd is. Door op elke werktijd te drukken is het mogelijk deze te kopiëren of te verwijderen.

4.7.13. BEHEER DATAPAKKET

In de sectie "Datapakket" kunt u de resterende connectiviteitsuren controleren die nodig zijn om de robotmaaier te laten werken.

In deze sectie kunt u direct datapakketten aanschaffen.

4.7.14. INTEGRATIE MET SPRAAKASSISTENTEN (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)

Door de integratie met een spraakassistent kunt u met de robotmaaier communiceren volgens de beschikbare opties in de app, u kunt bijvoorbeeld:

- Een werksessie starten.
- De robotmaaier stoppen terwijl u het gras maait en het werk hervatten.
- Forceer de robotmaaier om terug te keren naar de oplaadbasis.
- Naar de volgende geplande starttijd van het werk vragen.

- Naar de status van de robotmaaier vragen.
- Naar de resterende connectiviteitsuren vragen.

4.7.15. BIJWERKING SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)

Productfirmware-updates, indien beschikbaar, worden gemeld op de productweergavepagina in "Garage". De beschikbare updates worden in volgorde uitgevoerd in de volgorde: robotmaaier, referentiestation, oplaadbasis.

Houd de telefoon tijdens de update dicht bij het apparaat dat wordt bijgewerkt. De update van elk apparaat duurt 10 tot 20 minuten.

De gebruiker heeft ook toegang tot het menu op de productweergavepagina in de "Garage" om te controleren op updates en om de firmware-update te forceren.

4.7.16. PROFIEL / BEHEER GEBRUIKERS / KEUZE VAN DE KEUZE VAN FAVORIETE DEALER / BE- RICHTEN

In de sectie "Profiel" kunt u uw accountgegevens en uw wachtwoord wijzigen.

De hoofdgebruiker die de eerste registratie heeft uitgevoerd, kan andere gebruikers van de robotmaaier uitnodigen en beheren.

De uitgenodigde gebruiker moet de app op zijn mobiele apparaat downloaden en zich registreren.

Het gedeelte "Dealer" stelt u in staat het referentie-servicecentrum te kiezen.

Het gedeelte "Meldingen" staat toe meldingen\informatie weer te geven.

5. WERKING

Vereisten en Verplichtingen:

- Installatie van de oplaadbasis en het satellietreferentiestation (zie Par. 4.5)
- Programmering van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden (zie Par. 5.6)
- Aanvankelijke hoogte van het gras in het werkbereik van de robotmaaier: 20-60 mm
- Volle accu (Zie Par. 5.5)
- Correct afgestelde maaihoogte (Zie Par. 5.6).

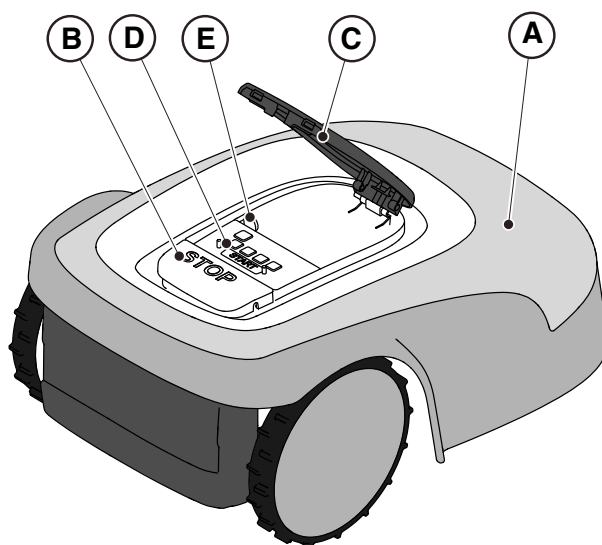
5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER

Vereisten en verplichtingen:

- Contactsleutel.

Procedure:

1. Controleer of de zwevende kap (A) correct gemonteerd is. Indien de kap ontbreekt, kan de robotmaaier niet werken.
2. Controleer of de veiligheidssleutel (E) geplaatst is. Indien uitgeschakeld, start de robotmaaier niet.
3. Controleer of de stopknop "STOP" (B) niet actief is. Als deze knop wordt ingedrukt, wordt de robotmaaier gestopt en wordt de beschermkap (C) van de bedieningsconsole (D) geopend.
4. Controleer of de robotmaaier correct op de grond is geplaatst. In geval van overmatig kantelen ($\geq 45\%$ of $>50\%$) of heffen, stoppen de kantelsensoren (inclinometer) de robotmaaier.



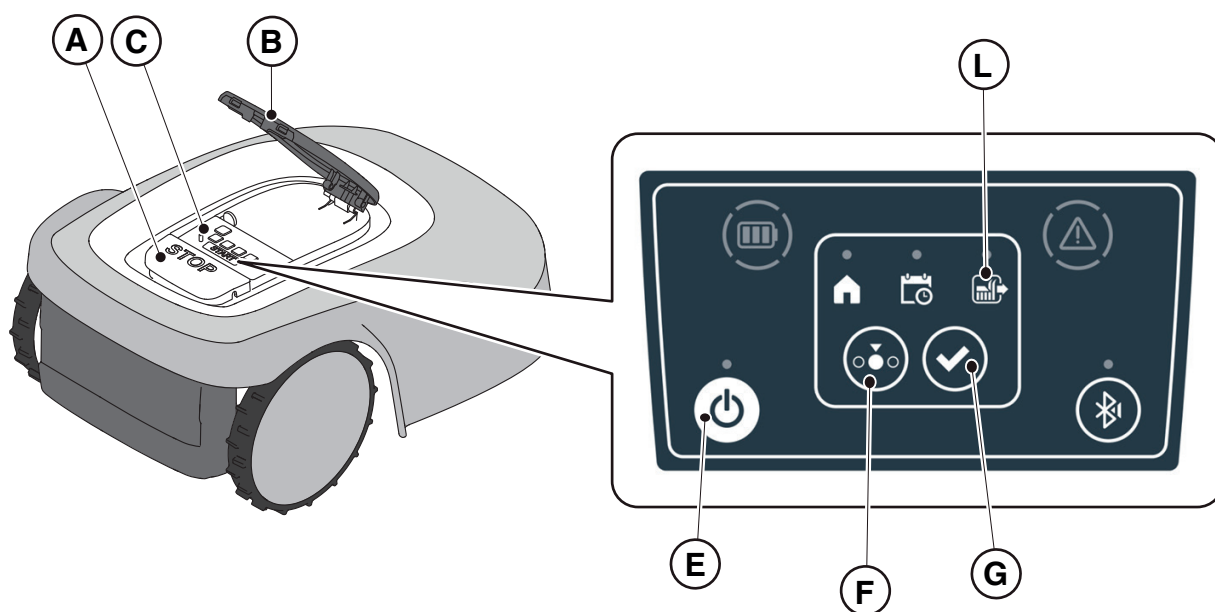
5.2. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER

De robotmaaier kan worden gebruikt zonder de programmering uit te voeren die wordt beschreven in Par. 4.7. In deze modus voert de robotmaaier een werkcyclus uit, keert terug naar de oplaadbasis en blijft daar tot de volgende handmatige start.

Om de machine in deze modus te gebruiken, is het echter noodzakelijk om de virtuele grenzen, de transferroutes en de te vermijden gebieden te programmeren (zie Par. 4.6).

Procedure:

1. Plaats de robotmaaier in de oplaadbasis of in ieder geval binnen de omtrek van de installatie.
2. Druk op de “**STOP**” -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
3. Druk op de knop “**SELECTIE MODUS**” (F), tot enkel het pictogram (L) knippert.
4. Druk op de knop “**BEVESTIGEN**” (G). Het pictogram (L) gaat vast branden om de actie te bevestigen.
5. Sluit de kap (B).
6. De robotmaaier begint te werken.



OPMERKING: deze modus garandeert mogelijk geen voldoende dekking van de tuin, zowel in termen van benodigde tijd als in termen van gelijkmatigheid van het maairesultaat, vooral als de tuin een onregelmatige vorm heeft. Om een maximale efficiëntie van de robotmaaier te bereiken, wordt aanbevolen de programmering uit te voeren (zie Par. 4.7).

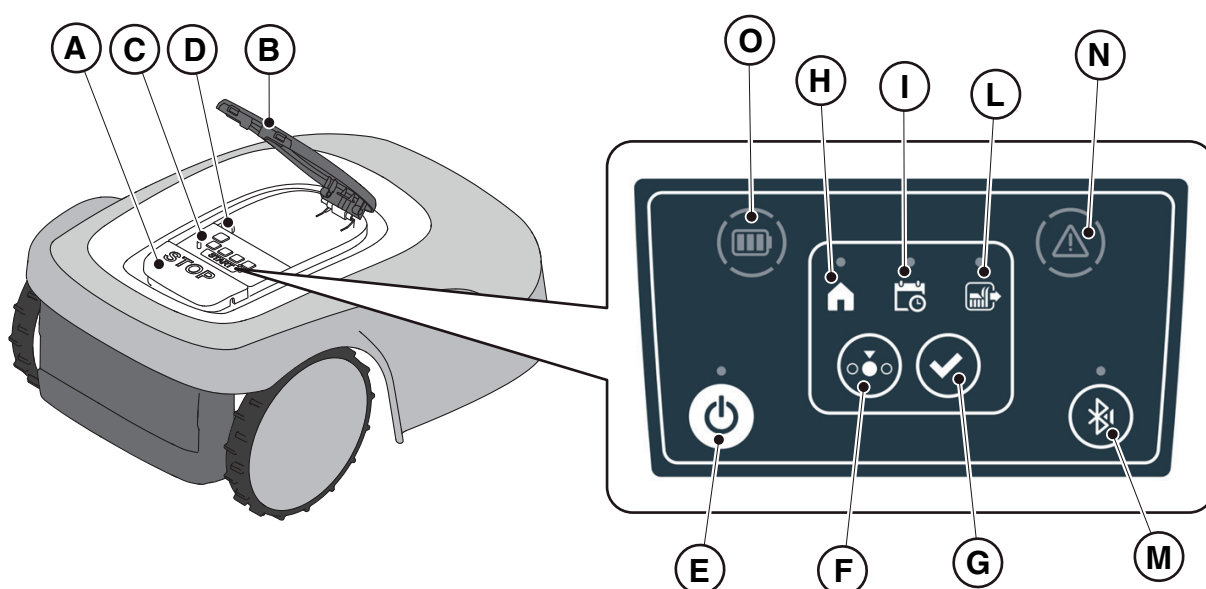
OPMERKING: als na het indrukken van de “**BEVESTIGING**”-knop (G), de “**MODUS SELECTIE**”-knop (F) wordt ingedrukt, zullen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw beginnen te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop “**BEVESTIGEN**” (G). De pictogrammen gaan weer vast branden.

OPMERKING: als het deksel (B) wordt geopend, zowel tijdens het werk als met de robot in de basis, knipperen de pictogrammen met betrekking tot de geselecteerde functies om aan te geven dat het nodig is om de actie te bevestigen voordat het deksel gesloten wordt. Als het deksel wordt gesloten zonder op de “**BEVESTIGING**”-knop (G) te drukken, zal de robot geen enkele actie uitvoeren tot een nieuw commando van de gebruiker.

5.3. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER

Lijst met commando's, indicatoren en hun functie:

- Knop “**STOP**” (A): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- “**VEILIGHEIDSSLEUTEL**” (D): wordt gebruikt voor het veilig uitschakelen van de robotmaaier.
- Knop “**ON/OFF**” (E): dient om de robotmaaier in- en uit te schakelen.
- De knop “**SELECTIE MODUS**” (F) wordt gebruikt om de bedrijfsmodus van de robotmaaier te selecteren en om de terugkeer naar de oplaadbasis te forceren.
- De knop “**BEVESTIGEN**” (G): wordt gebruikt om de ingestelde bedrijfsmodus te bevestigen.
- Het verlicht pictogram “**GEPLAND PROGRAMMA**” (I): wordt gebruikt om de instelling van het geplande programma te bekijken.
- Het verlicht pictogram “**ENKELE WERKCYCLUS**” (L): wordt gebruikt om de instelling van de enkele werkcyclus weer te geven.
- Het verlicht pictogram “**TERUGKEER NAAR BASIS**” (H): wordt gebruikt om de instelling van de geforceerde terugkeer van de robotmaaier naar de oplaadbasis weer te geven.
- De knop “**BLUETOOTH**” (M): wordt gebruikt om de bluetooth-status weer te geven en te ontkoppelen.
- Het verlicht pictogram “**ALARM**” (N): dient voor de weergave van de alarmstatussen.
- Het verlicht pictogram “**ACCU**” (O): dient voor de weergave van de laadstatus van de accu.

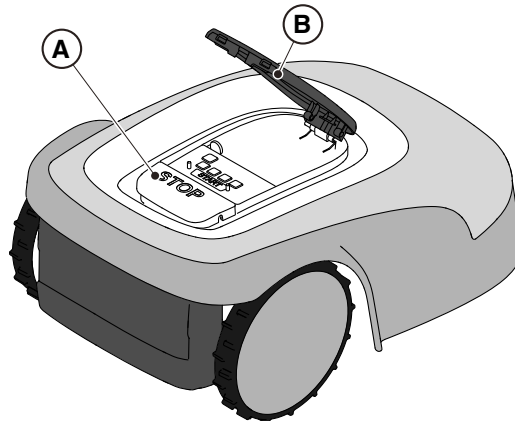


5.3.1. VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP

De "STOP" -knop (A) is een commando dat de robotmaaier in veilige omstandigheden stopt, ongeacht zijn werkingsconditie.

Procedure:

1. Druk op de "STOP"-knop (A) terwijl de robotmaaier in beweging of reeds gestopt is.
2. Wanneer de "STOP" -knop (A) wordt ingedrukt, stopt de robotmaaier en gaat de kap (B) open, zodat u toegang hebt tot de andere opdrachten van de robot.



5.3.2. VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL

Door de veiligheidssleutel (D) uit te schakelen, kan de robotmaaier veilig worden uitgeschakeld.

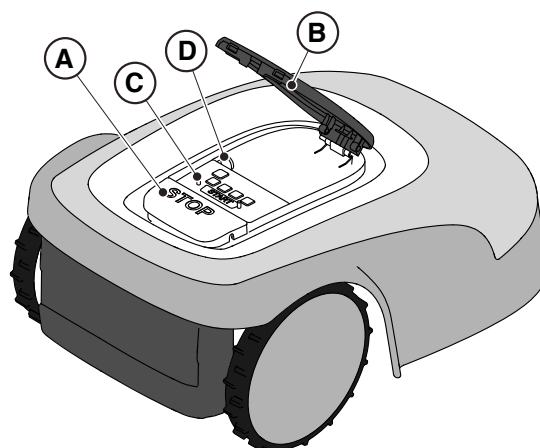


VERPLICHTING:

Verwijder altijd de veiligheidssleutel voordat u werkzaamheden voor de reiniging, het transport en het onderhoud uitvoert

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Verwijder de veiligheidssleutel (D) en bewaar deze op een veilige plaats.
3. Na het uitvoeren van de onderhoudswerkzaamheden, steekt u de veiligheidssleutel in om de robotmaaier in te schakelen.



5.3.3. AAN- EN UITSCHAKELEN - AAN / UIT-KNOP

De knop "AAN/UIT" (E): dient om de robotmaaier handmatig in- en uit te schakelen.

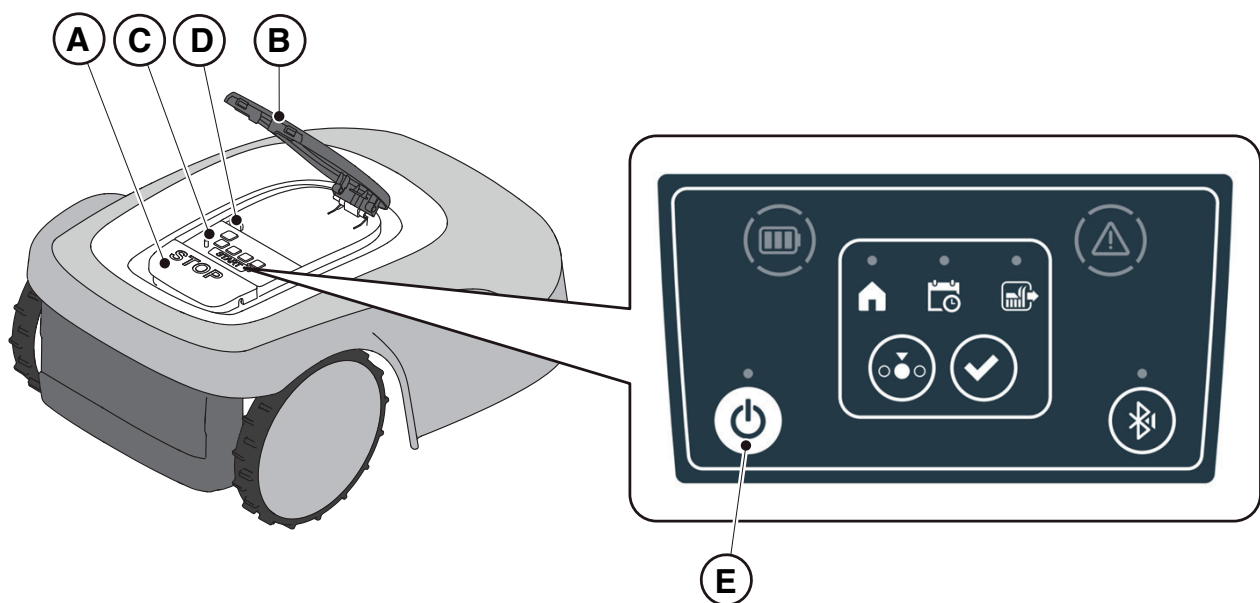
Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk gedurende 3 seconden op de "AAN/UIT" -knop (E) om de robotmaaier in- of uit te schakelen.

OPMERKING: Om de robotmaaier in te schakelen, moet de veiligheidssleutel (D) ingestoken zijn.

OPMERKING: Als u de veiligheidssleutel (D) verwijdert, wordt de robotmaaier uitgeschakeld, zelfs als deze niet eerder uitgeschakeld werd met de "ON/OFF" -knop.

OPMERKING: Bij actieve alarmen reset een dubbele druk op de "ON/OFF"-knop de alarmen.



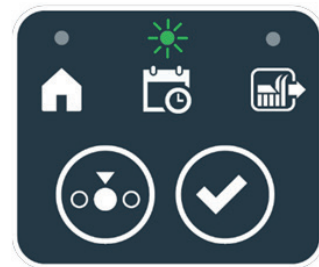
5.3.4. SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN TERUGKEER NAAR OPLAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS

Met de knop “**SELECTIE MODUS**” kunt u het via de app ingestelde werkschema activeren of deactiveren en de gedwongen terugkeer naar de oplaadbasis selecteren. De robotmaaier gedraagt zich volgens de hieronder beschreven mogelijke selecties.

SELECTIES TOETSENBORD EN WERKING VAN DE ROBOT

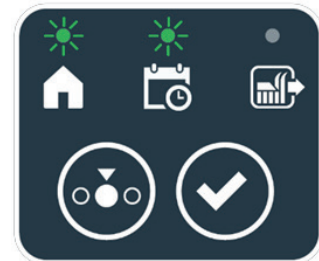
GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier werkt volgens de via de app ingestelde programmering.



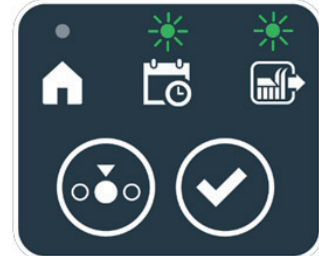
TERUGKEER NAAR BASIS + GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier keert terug naar de oplaadbasis.
De robotmaaier hervat het werk vanaf de volgende ingestelde starttijd.



ENKELE WERKCYCLUS + GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier voert een enkele gedwongen werkcyclus uit en keert terug naar de oplaadbasis als hij klaar is.
De robotmaaier hervat het werk vanaf de volgende ingestelde starttijd.



ENKELE WERKCYCLUS

De robotmaaier voert een enkele gedwongen werkcyclus uit en keert terug naar de oplaadbasis.
De robotmaaier blijft in de basis tot een handmatige actie van de gebruiker.



TERUGKEER NAAR BASIS + ENKELE WERKCYCLUS

De robotmaaier keert terug naar de oplaadbasis.
De robotmaaier blijft in de basis tot een handmatige actie van de gebruiker.



Procedure:

1. Druk op de "STOP"-knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk op de knop "SELECTIE MODUS" (F), totdat de pictogrammen die betrekking hebben op de functies die u wilt activeren, knipperen. De pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies knipperen.
3. Druk op de knop "BEVESTIGEN" (G). De pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies lichten continu op om de actie te bevestigen.
4. Sluit de kap (B).
5. De robotmaaier begint te werken volgens de modus die is ingesteld.

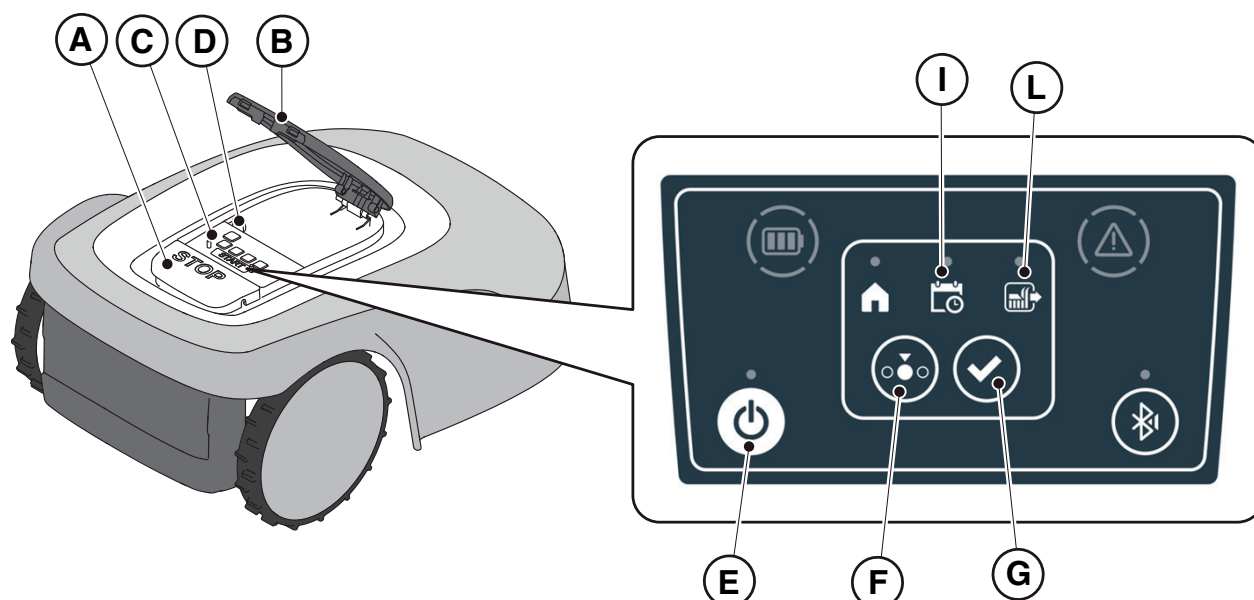
OPMERKING: Als na het indrukken van de "BEVESTIGING"-knop (G), de "MODUS SELECTIE"-knop (F) wordt ingedrukt, beginnen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop "BEVESTIGEN" (G). De pictogrammen gaan weer vast branden.

OPMERKING: Als het deksel (B) wordt geopend, zowel tijdens het werk als met de robot in de basis, knipperen de pictogrammen met betrekking tot de geselecteerde functies om aan te geven dat het nodig is om de actie te bevestigen voordat het deksel gesloten wordt. Als het deksel wordt gesloten zonder op de "BEVESTIGING"-knop (G) te drukken, zal de robot geen enkele actie uitvoeren tot een nieuw commando van de gebruiker.

OPMERKING: Als de batterij van de robot bijna leeg is, knippert het accupictogram rood om aan te geven dat het niet mogelijk is om de geselecteerde actie uit te voeren.

OPMERKING: De robotmaaier start pas als de kap gesloten is (B).

OPMERKING: De robotmaaier bereikt de oplaadbasis met de snij-inrichting uitgeschakeld.



OPMERKING: als na het indrukken van de "BEVESTIGING"-knop (G), de "MODUS SELECTIE"-knop (F) wordt ingedrukt, zullen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw beginnen te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop "BEVESTIGEN" (G). De pictogrammen gaan weer vast branden.

OPMERKING: als het deksel (B) wordt geopend, zowel tijdens het werk als met de robot in de basis, knipperen de pictogrammen met betrekking tot de geselecteerde functies om aan te geven dat het nodig is om de actie te bevestigen voordat het deksel gesloten wordt. Als het deksel wordt gesloten zonder op de "BEVESTIGING"-knop (G) te drukken, zal de robot geen enkele actie uitvoeren tot een nieuw commando van de gebruiker.

5.3.5. WEERGAVE VAN DE BLUETOOTH-STATUS EN ONTKOPPELING - KNOP BLUETOOTH

De knop "BLUETOOTH" (M):

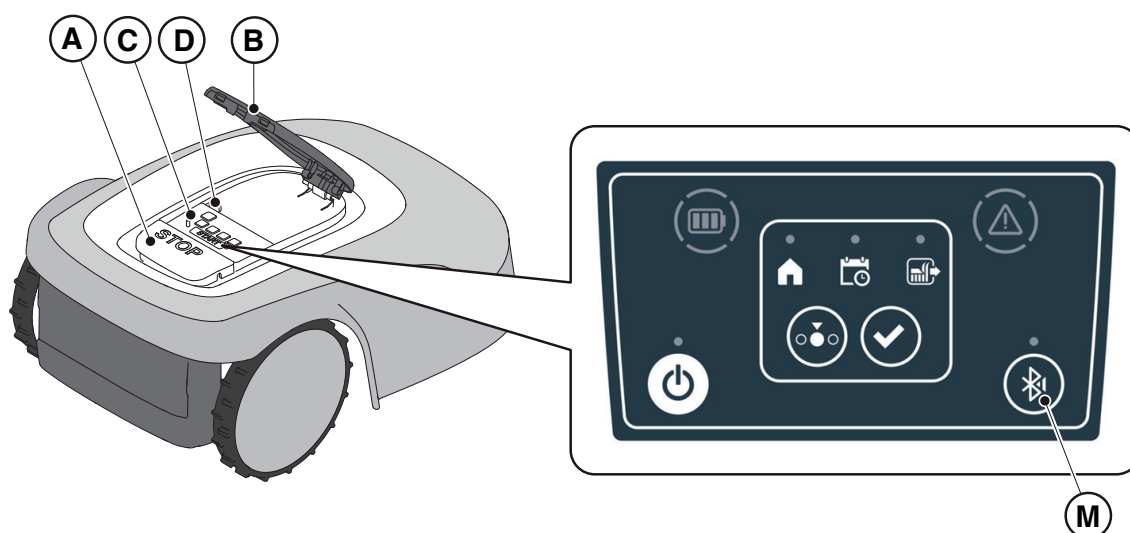
- Het knippert blauw als de robotmaaier beschikbaar is om te koppelen.
- Het licht blauw op als de robotmaaier verbonden is met een mobiel apparaat.

De robotmaaier verbreekt automatisch de verbinding met het apparaat wanneer de app gesloten wordt. De knop (M) wordt gebruikt om de robotmaaier los te koppelen in het geval dat de app van een tweede gebruiker onbedoeld met de robotmaaier verbonden is.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Om de robotmaaier los te koppelen van een mobiel apparaat, houdt u de knop (M) 3 seconden ingedrukt.

OPMERKING: Voor het koppelen van het apparaat met de robotmaaier via Bluetooth, zie de Par. 4.7.3 "Pairing".



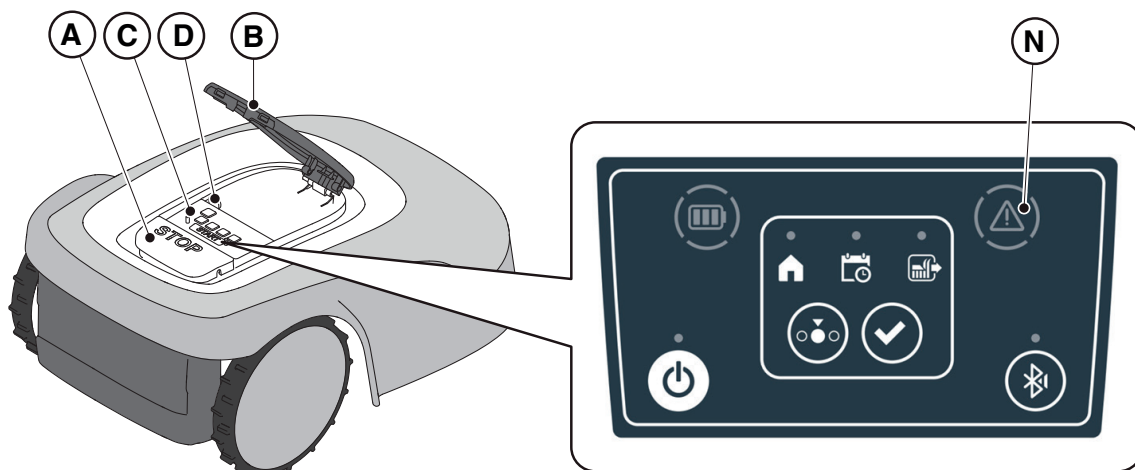
5.3.6. WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM

Het verlichtte pictogram "ALARM" (N) duidt op een storing in de werking.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de alarmstatus met behulp van het verlichtte pictogram (N):
 - Groen pictogram: wijst op de aanwezigheid van bepaalde operationele informatie;
 - Geel pictogram: geeft kleine anomalieën aan;
 - Rood pictogram: geeft ernstige anomalieën of storingen aan waarvoor mogelijk hulp van het servicecentrum nodig is.
3. Nadat de storing is verholpen, drukt u tweemaal snel achter elkaar op de "AAN/UIT" -knop (E) om het alarm te resetten. Het verlicht pictogram (N) gaat uit en de robotmaaier kan opnieuw worden gestart. Als het pictogram (N) niet uitgaat, verwijder dan de veiligheidssleutel (D), wacht een paar seconden en schakel de robotmaaier vervolgens weer in met de "AAN/UIT" -knop (E). Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

OPMERKING: Details over operationele informatie of afwijkingen kunnen via de app bekeken worden.



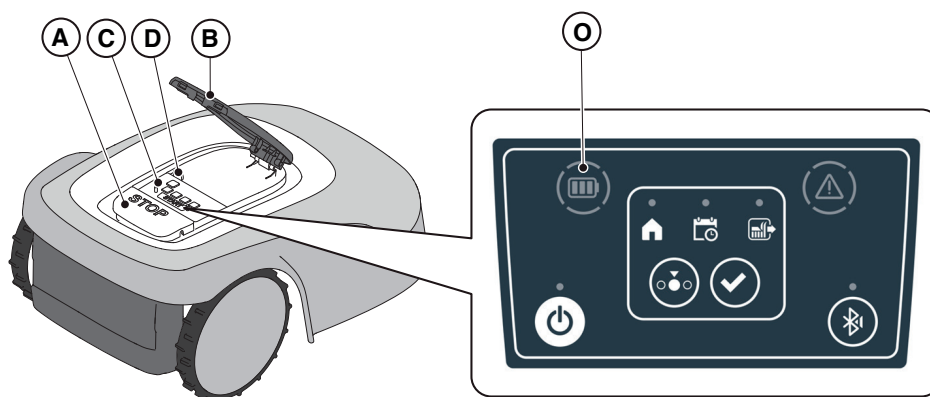
5.3.7. WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU

Het verlichtte pictogram "ACCU" (O) staat toe de laadstatus van de accu weer te geven.

Procedure:

1. Druk op de "STOP"-knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de laadstatus van de accu met behulp van het verlichtte pictogram (O):
 - Blauw pictogram: de accu is geladen.
 - Rood pictogram: de accu is leeg.
3. Als de robotmaaier aan het opladen is, knippert het verlichtte pictogram (O).

OPMERKING: als bij het indrukken van een commando het accupictogram (O) snel rood knippert, kan de actie niet worden uitgevoerd en moet de accu handmatig worden opgeladen (zie Par. 5.5).



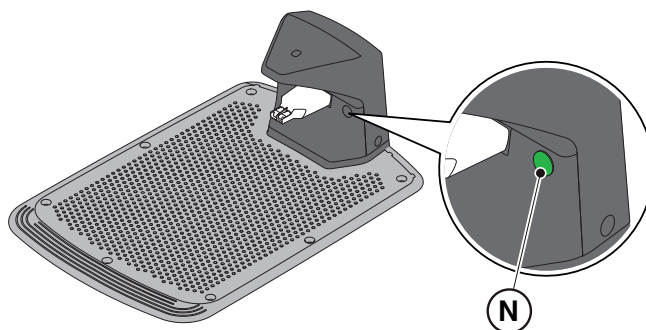
5.3.8. START VAN DE ROBOTMAAIER

Om de robotmaaier te starten, moet u de procedure volgen die is beschreven in par. 5.3.4 "SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN TERUGKEER NAAR OPLAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS"

5.4. WERKING VAN DE OPLAADBASIS

De oplaadbasis is voorzien van een indicatielampje (N) dat als volgt oplicht:

- Licht uit: de oplaadbasis krijgt geen stroom of de robot bevindt zich in het basisstation;
- Indicator met vast licht: de robotmaaier is niet aangesloten op de oplaadbasis en het signaal van de antenne wordt correct verzonden;
- Knipperend controlelampje: er is een storing in de oplaadbasis .



5.5. ACCU OPLADEN

Met de procedure "ACCU OPLADEN" kunt u de robotmaaier handmatig opladen.

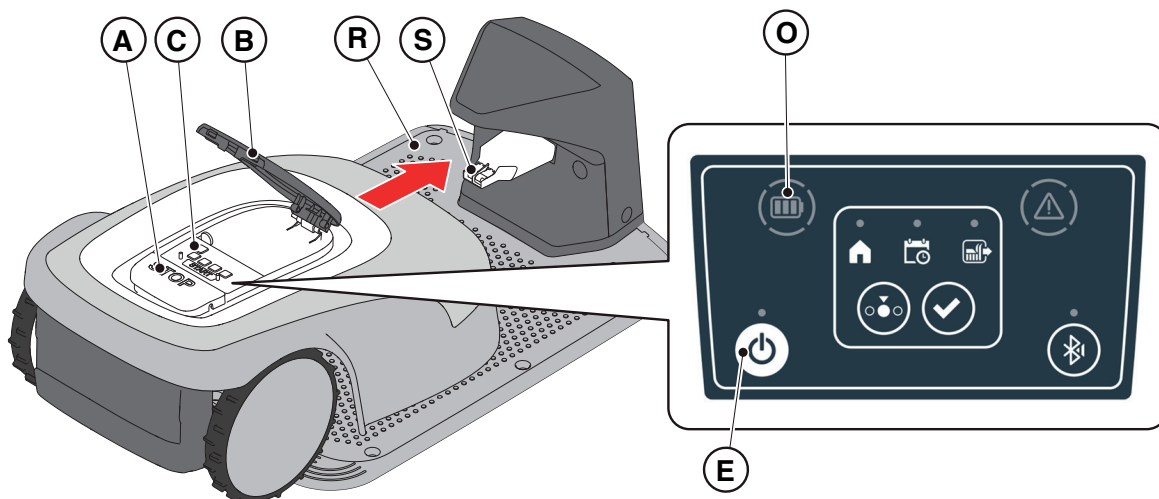
Vereisten en verplichtingen:

- Laadbasis aangesloten op het elektrisch net.

Procedure:

1. Plaats de robotmaaier op de oplaadbasis (R).
2. Laat de robotmaaier op de oplaadbasis lopen tot de oplaadconnector (S) vastzit.
3. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
4. Schakel de robotmaaier in met de "ON/OFF"-knop (E).
5. Het verlichtte pictogram "ACCU" (O) knippert blauw, de robotmaaier wordt opgeladen.
6. Sluit de kap (B).
7. Laat de robotmaaier minstens de tijd opladen die wordt weergegeven in Par. 4.5.3.

OPMERKING: Het opladen van de batterij vóór de winterstalling moet worden uitgevoerd zoals aangegeven in Par. 6.4.



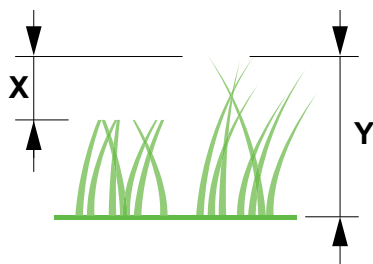
5.6. AFSTELLING MAAIHOOGTE

De procedure “**AFSTELLING MAAIHOOGTE**” beschrijft hoe de afstelling van de maaimessen uitgevoerd moet worden.

- De lengte X van het gras dat door de robotmaaier gemaaid wordt, mag niet langer zijn dan 10 mm.
- Het werkbereik van de robotmaaier is 20-60 mm (maaihoogte).
- De beginhoogte van het gras Y mag daarom maximaal 70 mm zijn.

Bereid de tuin bij de eerste installatie of aan het begin van het maaiseizoen, indien nodig, voor met een traditionele grasmaaier om de oorspronkelijke hoogte van het gras op een geschikte waarde te brengen.

OPMERKING: als u het gras meer dan 10 mm wilt maaien, past u de maaihoogte zo aan dat het deel van het gemaaid gras 10 mm is. Verlaag de maaihoogte pas verder nadat de tuin gelijkmatig is gemaaid.



Procedure:

1. Volg de begeleide procedure in de APP om de maaihoogte aan te passen.



WAARSCHUWING:

Raak het maamechanisme niet aan tijdens het afstellen van de maaihoogte.

6. ONDERHOUD

6.1. GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

	WAARSCHUWING: Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.		WAARSCHUWING: Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.
--	---	--	---

Voor een betere werking en een langere levensduur, moet u het product regelmatig schoonmaken en versleten onderdelen vervangen.

Voer de interventies uit met de frequentie aangegeven in de tabel.

FREQUENTIE	ONDERDEEL	TYPE INGREEP	REFERENTIE
Wekelijks	Mes	Reinig en controleer de werkzaamheid van het mes.	(Zie Par. 6.2)
		Als het mes geplooid is omwille van een stoot of indien het versleten is, dient men dit te vervangen.	(Zie Par. 6.3)
	Oplaadcontacten	Reinig en verwijder eventuele oxidatie.	(Zie Par. 6.2)
Maandelijks	Robotmaaier	Voer de reiniging uit.	(Zie Par. 6.2)
	Laadbasis en voedingskabels	Controleer op slijtage of veroudering en vervang ze indien nodig.	(Neem contact op met een geautoriseerd servicecentrum)
Aan het einde van het maaiseizoen of om de zes maanden als de robotmaaier niet wordt gebruikt	Accu	Laad de accu op alvorens het op te bergen.	(Zie Par. 6.4)
Jaarlijks of aan het einde van het maaiseizoen	Robotmaaier	Voer de controle uit bij een erkend servicecentrum.	(Zie Par. 6.1)

Er moet jaarlijks een onderhoudscontrole uitgevoerd worden bij een erkend servicecentrum om de robotmaaier in goede staat te houden.

De controle omvat o.a.:

- interne en externe reiniging van de robotmaaier;
- algemene controle van de status van de robotmaaier;
- vervanging van versleten onderdelen;
- de controle van de status van de accu;
- de controle van de aanhaalmomenten;
- de verificatie en mogelijke vervanging van de bots- en hefkinematica en hun beschermende balgen;
- de controle en, indien nodig, vervanging van de rubberen balgen die de mesmotor beschermen om de beschermingsspecificaties tegen waterinfiltratie te behouden;
- de vervanging van de afdichtingspakkingen van de carrosserieën en het accucompartiment om de specificaties van bescherming tegen waterinfiltratie te behouden.

LET OP: defecten als gevolg van het niet uitvoeren van de jaarlijkse controle worden niet onder de garantie erkend.

6.2. REINIGING PRODUCT



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de handen.



WAARSCHUWING:
Gevaar voor stof in de ogen.

Vereisten en Verplichtingen:

- Spons
- Neutrale zeep
- Borstel
- Water
- Droog doek
- Handschoenen
- Bril



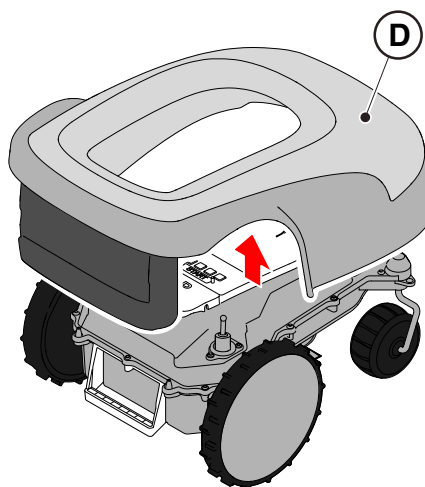
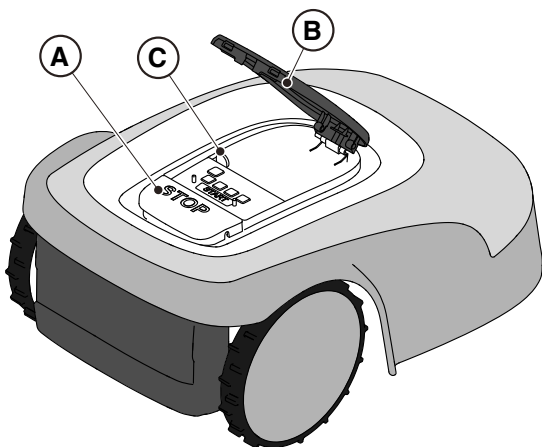
HANDSCHOENEN VEREIST:
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.



VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN:
Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).
3. Verwijder de zwevende kap (D) om de reiniging te vergemakkelijken.
4. Reinig alle externe oppervlakken van de robotmaaier met een spons die is bevochtigd met lauw water en neutrale zeep.



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



LET OP:
Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.



VERBOD:
Gebruik geen waterstralen onder druk.



VERBOD:

Om onherstelbare schade aan de elektrische en elektronische componenten te voorkomen, mag u de robotmaaier niet geheel of gedeeltelijk in water onderdompelen.



VERBOD:

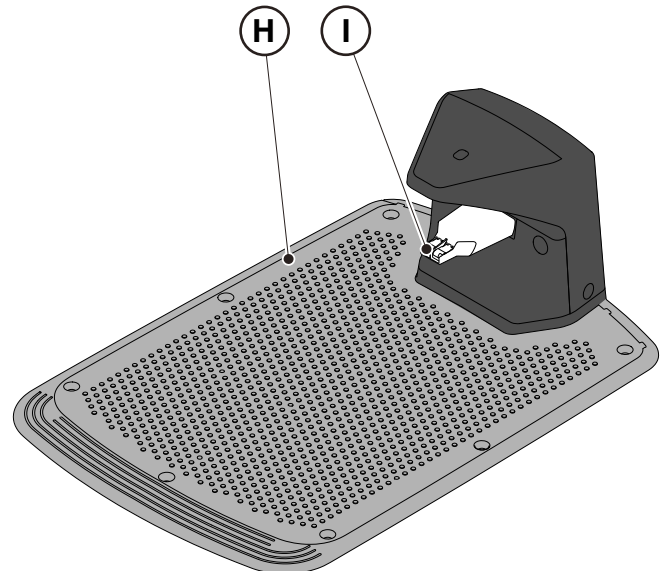
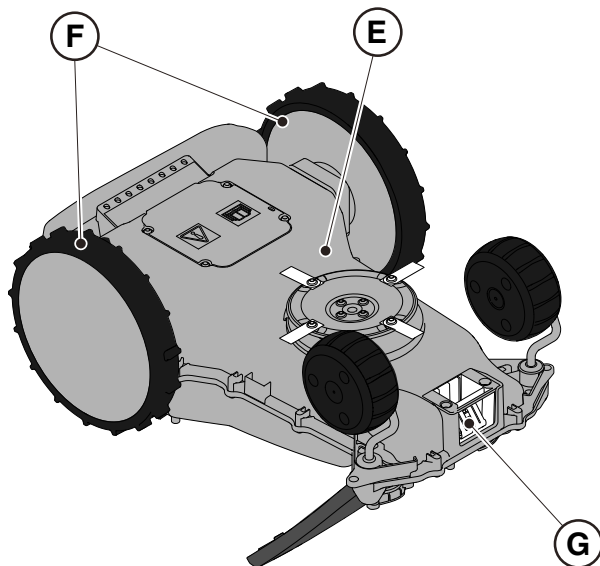
Was de interne delen van de robotmaaier niet om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



VERBOD:

Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geverfde oppervlaktes en de plasticen onderdelen niet te beschadigen.

5. Verwijder modder en vuil van de aangedreven wielen (F).
6. Reinig de onderkant (E) van de robotmaaier (maaimes, voor- en achterwielen). Gebruik een geschikte borstel om afzettingen en/of vuil te verwijderen die de goede werking van de robotmaaier in het gedrang kunnen brengen. Maak de reiniging af met een vochtige spons.
7. Reinig de connector van de accu-oplader (G).
8. Reinig de oplaadbasis (H) en de contactconnector (I) van opgehoopte resten.



6.3. VERVANGING SNIJMESSEN



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de handen.

Vereisten en Verplichtingen:

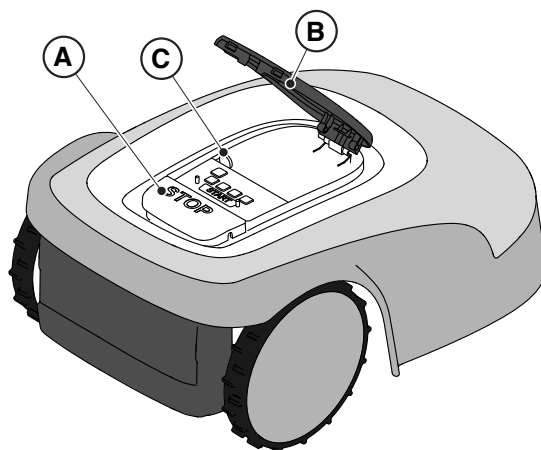
- Contactsleutel
- Sleutel
- Snijmessen
- Handschoenen



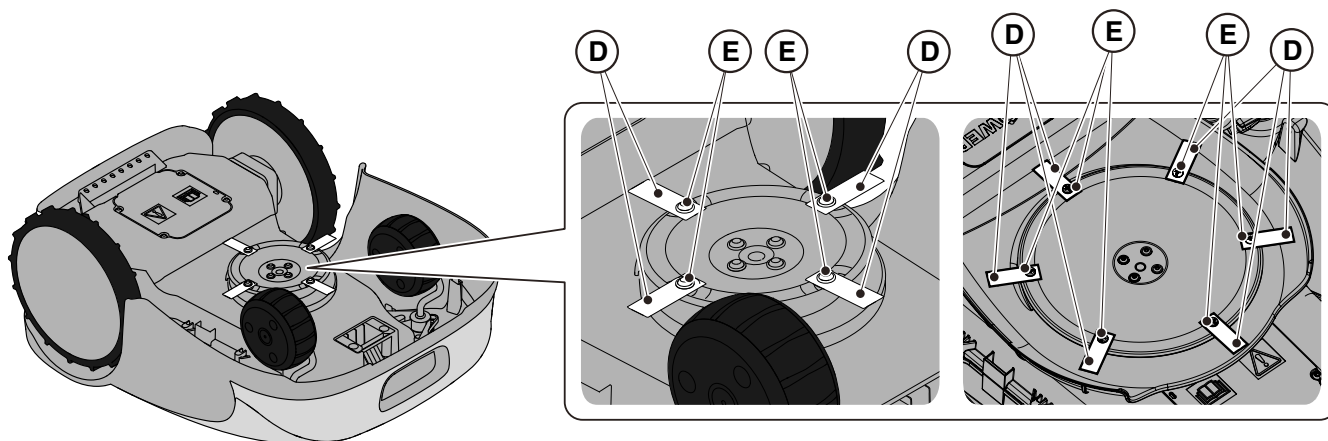
HANDSCHOENEN VEREIST:
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).



3. Draai de robotmaaier ondersteboven en zorg ervoor dat u de zwevende kap niet beschadigt.
4. Draai de borgschroeven los (E).
5. Vervang de snijmessen (D).
6. Draai de borgschroeven aan (E).



Stig-A 1500

Stig-A 3000, Stig-A 5000

6.4. ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER

Procedure:

1. Laad de accu op volgens de wizard in de app, toegankelijk via de pagina "Instellingen".
2. Reinig de robotmaaier (Zie Par. 6.2).
3. Bewaar de robotmaaier op een droge en vorstvrije plaats en zorg ervoor dat deze is uitgeschakeld.
4. De accu moet elke 6 maanden worden opgeladen, en in ieder geval vóór de winteropslag.

OPMERKING: De wizard registreert het succesvol opladen van de accu in de cloud en moet als voltooid worden beschouwd als de datum van de voltooid heroplading voor de winteropslag wordt bijgewerkt.

OPMERKING: De registratie van het opladen via de in-app-procedure is vereist om de accugarantie te laten gelden.

OPMERKING: De accu moet elke 6 maanden worden opgeladen, en in ieder geval vóór de winteropslag.



6.5. VERVANGING ACCU

De vervanging van de accu is de exclusieve verantwoordelijkheid van het STIGA TECHNISCH SERVICIEPERSONEEL.

Neem contact op met een servicecentrum of uw dealer als de accu vervangen moet worden.

7. PROBLEEMOPLOSSEN



WAARSCHUWING:

Stop de robotmaaier en berg hem veilig op (Zie Par. 2.3).

Hieronder vindt u een lijst met eventuele afwijkingen die tijdens de werkfase kunnen optreden.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Abnormale trillingen. De robotmaaier maakt veel lawaai.	Beschadigde schijf of maaimessen	Vervang beschadigde componenten (Zie Par. 6.3).
	Snij-inrichting geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Zet het snijmes vrij.
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw (Zie Par. 5.3.9).
	Elektrische motor defect	Vervang de motor, neem contact op met het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum.
	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 5.6). Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier (Zie Par. 5.6).
De robotmaaier plaatst zich niet correct in de oplaadbasis.	Bodem ingezakt nabij de oplaadbasis.	Herstel de correcte positie van de oplaadbasis. (Zie Par. 4.5.1).
De robotmaaier werkt op verkeerde tijdstippen.	Klok verkeerd ingesteld.	Stel de klok van de robotmaaier opnieuw in.
	Werkuren verkeerd ingesteld.	Stel de werkuren van de robot opnieuw in (Zie Par. 4.7).
De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Onvoldoende werkuren.	Verleng de werkuren (Zie Par. 4.7.12).

De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Onvoldoende werkuren.	Verleng de werkuren (Zie Par. 4.7.12).
	Snij-inrichting met afzettingen en/of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Reinig de snij-inrichting.
	Draaiende snij-inrichtingen geblokkeerd door afzettingen of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Vervang de snijmessen.
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robotmaaier.	Reduceer de werkzone (zie Technische Gegevens Par. 1.2).
	De accu's zijn aan het einde van hun levensduur	Vervang de accu's met originele wisselstukken (Zie Par. 6.4).
	De accu's worden niet volledig opgeladen.	Reinig en verwijder eventuele oxidatie van de contactpunten (Zie Par. 6.2). Herlaad de accu's.
Het lampje van de oplaadbasis gaat niet branden als de robotmaaier zich buiten de oplaadbasis bevindt.	Er is geen stroomvoorziening of er is een storing in de oplaadbasis.	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de voedingseenheid. Controleer de integriteit van de voedingskabel.
Het lampje van de oplaadbasis knippert	Er is een storing in de oplaadbasis .	Koppel de oplaadbasis los en schakel het na een paar minuten weer in. Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
Het waarschuwingspictogram is aan op het toetsenbord	Dit wijst op afwijkingen/storingen.	Raadpleeg de app voor meer info of neem contact op met een servicecentrum.
De robotmaaier stopt tijdelijk in het werkgebied	Zwak GPS-signaal	Neem contact op met een geautoriseerde dealer indien het probleem aanhoudt.

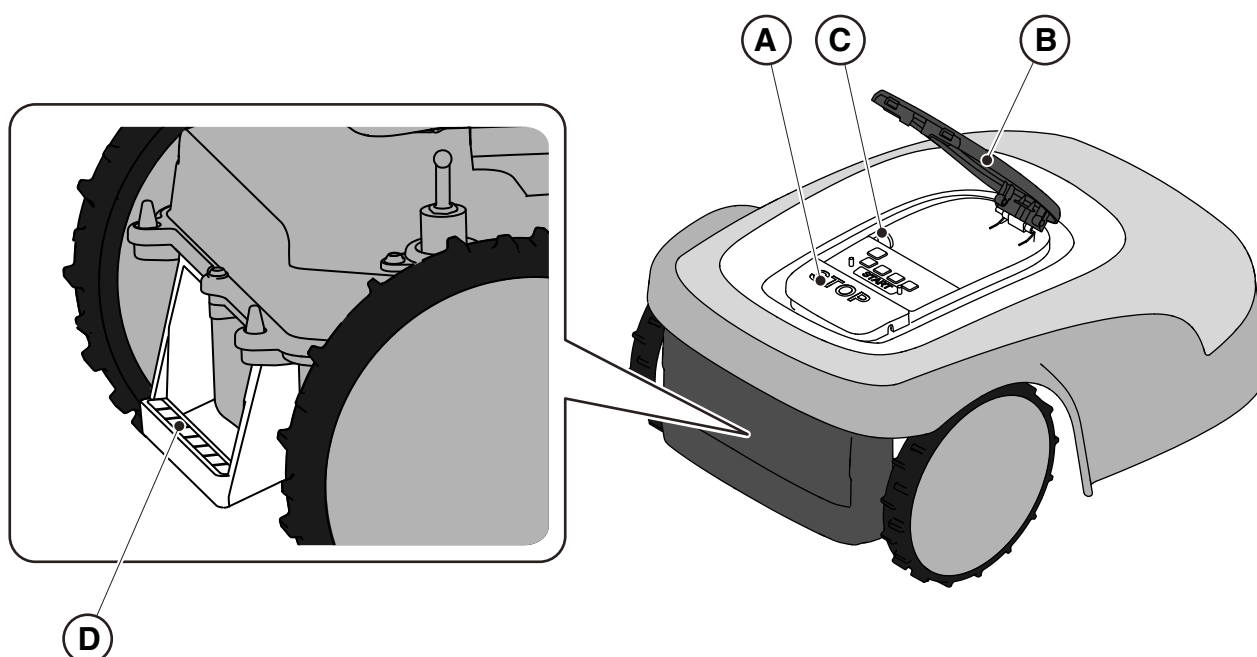
8. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING

8.1. TRANSPORT

Procedure:

OPMERKING: Voor transport over lange afstanden raden we aan de originele verpakking te gebruiken.

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. De contactsleutel uitschakelen (C).
3. Reinig de robotmaaier zoals aangegeven in Par. 6.2 "REINIGING PRODUCT".
4. Til de robotmaaier op aan het handvat (D) en draag hem, waarbij u ervoor zorgt dat het maimes uit de buurt van het lichaam blijft.
5. Plaats de robotmaaier terug in de originele verpakking.



8.2. OPSLAG

De robotmaaier moet na het reinigen en opladen van de accu in de winter op een droge en vorstvrije plaats worden opgeslagen (zie Hfdst.6).

8.3. LOZING



LET OP:

Neem contact op met een erkend servicecentrum om de accu uit de robotmaaier te verwijderen.

Procedure:

1. Verwijder de verpakking van het product op milieubewuste wijze in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.
2. Voer de robotmaaier af in overeenstemming met de lokale wettelijke vereisten.
3. Richt u tot de erkende faciliteiten voor recycling en verwijdering, aangezien de robotmaaier is geclassificeerd als AEEA (afgedankte elektrische en elektronische apparatuur).
4. Verwijder de oude of uitgeputte accu's op milieubewuste wijze in de verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.

9. TOEBEHOREN

N. Artikel	Beschrijving	Specificaties
1127-0009-01	Snijmessen	12 st
1127-0011-01	Deksel van de oplaadbasis	Voor extra bescherming tegen regen en zonnestraling
1127-0010-01	Verlengkabel voor de toevoereenheid.	Verlengkabel van de verbinding tussen de toevoereenheid en de oplaadbasis - L = 5 m
1127-0008-01	Bevestigingsschroeven voor oplaadbasis	8 st

10. GARANTIE

10.1. GARANTIEDEKKING

De garantiedekking is enkel bestemd voor de consumenten, d.w.z. niet professionele bedieners.

De garantie dekt alle kwaliteits- en fabricagefouten die tijdens de garantieperiode door uw Wederverkoper of door een gespecialiseerd Centrum vastgesteld worden.

De toepassing van de garantie is beperkt tot de herstelling of vervanging van het defect geachte onderdeel.

Men raadt aan de machine eens per jaar aan een geautoriseerd dienstencentrum toe te vertrouwen voor het onderhoud, assistentie en controle van de veiligheidsinrichtingen.

De toepassing van de garantie is ondergeschikt aan een regelmatig onderhoud van de machine.

De garantie geldt niet voor schade te wijten aan:

- Onvoldoende kennis van de vergezellende documentatie (Gebruiksaanwijzing).
- Professioneel gebruik.
- Achteloosheid, nalatigheid.
- Externe oorzaak (bliksem, stoten, aanwezigheid van vreemde voorwerpen in de machine) of incident.
- Onjuist of niet door de fabrikant toegestaan gebruik en montage.
- Gebrekkig onderhoud.
- Wijziging van de machine.
- Gebruik van niet originele wisselstukken (aanpasbare stukken).
- Gebruik van toebehoren dat niet door de fabrikant verschaft of goedgekeurd werd (bv. snij-inrichtingen).

Deze garantie geldt bovendien niet voor:

- De handelingen voor onderhoud (beschreven in de gebruiksaanwijzing).
- De normale slijtage van verbruiksmateriaal zoals snij-inrichtingen en wielen.
- Normale slijtage.
- Esthetische slijtage van de machine wegens het gebruik.
- De steunen van de snij-inrichtingen.
- Schade als gevolg van een installatie die niet in overeenstemming is met de gebruikershandleiding.
- Schade als gevolg van onjuiste programmering van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden.
- Schade veroorzaakt door waterinfiltratie door het gebruik van een hogedrukreiniger of door onderdompeling in water, bijvoorbeeld wanneer er plassen water ontstaan door hevige regen.
- Schade veroorzaakt door onjuiste opslag of oneigenlijk gebruik van de accu.
- Schade veroorzaakt door het gebruik van niet-originele accu's.
- Eventuele extra kosten die mogelijk verband houden met de reparatie onder garantie, zoals bijvoorbeeld de overdracht aan de gebruiker, het transport van de machine naar de dealer, de verhuur van apparatuur of het bellen naar externe bedrijven voor alle onderhoudswerkzaamheden aan de tuin tijdens de stop van de machine.

De gebruiker is beschermd door de nationale wetten van zijn eigen land. De gebruiker van de koper die voorzien zijn in de nationale wetten van zijn eigen land, zijn op geen enkele wijze beperkt door deze garantie.

11. EG-OVEREENSTEMMINGSVERKLARING

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ (Istruzioni Originali) (Direttiva Macchine 2006/42/CE; Allegato II, parte A)

- La Società: ST. S.p.A. - Via del Lavoro, 6 - 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italy
- Dichiara sotto la propria responsabilità, che la macchina: Robot Rasaerba

a) Tipo_Modello Base	SRSA 01
b) Mese_Anno di costruzione	
c) Matricola	
d) Motore	Batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- e) Ente Certificatore: *Non Applicabile*
- f) Esame CE del tipo: *Non Applicabile*
- RED: 2014/53/EU
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU

4. Riferimento alle Norme armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A2:2020
 EN IEC 55014-2:2021
 EN IEC 61000-3-2:2019 + A1:2021
 ETSI EN 300 328 V2.2.2
 EN 301 908-1 V15.1.1
 ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
 ETS EN 301 489-19 V2.1.1
 EN 62311:2008

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico:

ST. S.p.A.
 Via del Lavoro, 6
 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco V.to, 19.01.2022

CEO Stiga Group
 Sean Robinsom

171514261/0

UK DECLARATION OF CONFORMITY (Original Instruction) (Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, S.I.2008 No. 1597, Annex II, part A)

- The Company: ST. S.p.A. - Via del Lavoro, 6 - 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italy
- Herby declares under its own responsibility that the machine: Robotic lawnmower

a) Type_Model Base	SRSA 01
b) Month_Year of manufacture	
c) Serial Number	
d) Motor	Battery operated

3. Conforms to UK Regulations:

- S.I. 2008/1597 - Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008
- e) Approved Body: *Not Applicable*
- f) Type-examination: *Not Applicable*
- S.I. 2017/1206 - The Radio Equipment Regulation 2016
- S.I. 2016/1091 - Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- S.I. 2012/3032 - The Restrictions of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012

4. Reference to Designated Standards:

BS EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A2:2020
 BS EN IEC 55014-2:2021
 BS EN IEC 61000-3-2:2019 + A1:2021
 BS ETSI EN 300 328 V2.2.2
 BS EN 301 908-1 V15.1.1
 BS ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
 BS ETS EN 301 489-19 V2.1.1
 BS EN 62311:2008

n) Person authorised to create the Technical File:

ST. S.p.A.
 Via del Lavoro, 6
 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco V.to, 19.01.2022

CEO Stiga Group
 Sean Robinsom

171514261/0

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ (Istruzioni Originali)
(Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, parte A)

1. La Società: ST. S.p.A. - Via del Lavoro, 6 - 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italy
2. Dichiaro sotto la propria responsabilità, che la macchina: RobotRasaerba

a) Tipo_Modello Base	SRBA 01
b) Mese_Anno di costruzione	
c) Matricola	
d) Motore	Batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- e) Ente Certificatore: *Non Applicabile*
- f) Esame CE del tipo: *Non Applicabile*
- RED: 2014/53/EU
- EMC: 2014/53/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU

4. Riferimento alle Norme armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A12:2019 / EN 50636-2-107:2015 / A1:2019 / A2:2020
 EN IEC 55014-1:2021
 EN IEC 55014-2:2021
 EN IEC 61000-3-2:2019 +A1:2021
 ETSI EN 300328 V2.2.2
 EN 301908-1 V15.1.1
 EN 301908-13 V13.1.1
 ETSI EN 301489-1 V2.2.3
 ETSI EN 301489-19 V2.1.1
 EN 62311:2008

- n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico:

ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

- o) Castelfranco V.to, 19.01.2022

CEO Stiga Group
Sean Robinson

UK DECLARATION OF CONFORMITY (Original Instruction)
(Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, S.I. 2008 No. 1597, Annex II, part A)

1. The Company: ST. S.p.A. - Via del Lavoro, 6 - 31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italy
2. Herby declares under its own responsibility that the machine: RobotRasaerba

a) Type_Model Base	SRBA 01
b) Month_Year of manufacture	
c) Serial Number	
d) Motor	Battery operated

3. Conforms to UK Regulations:

- S.I. 2008/1597 - Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008
- e) Approved Body: *Not Applicable*
- f) Type-examination: *Not Applicable*
- S.I. 2017/1206 - The Radio Equipment Regulation 2016
- S.I. 2016/1091 - Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- S.I. 2012/3032 - The Restrictions of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012

4. Reference to Designated Standards:

BS EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A12:2019 / A2:2020 / A14:2020
 BS EN IEC 55014-1:2021
 BS EN IEC 55014-2:2021
 BS EN 61000-3-2:2013 / A1:2019
 BS ETSI EN 300328 V2.2.2
 BS EN 301908-1 V15.1.1
 BS ETSI EN 301489-1 V2.2.3
 BS ETSI EN 301489-19 V2.1.1
 BS EN 62311:2008

- n) Person authorised to create the Technical File:

ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

- o) Castelfranco V.to, 19.01.2022

CEO Stiga Group
Sean Robinson

<p>FR (Traduction de la notice originale)</p> <p>Declaration CE de Conformité (Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, partie A)</p> <p>1. La Société</p> <p>2. Déclare sous sa propre responsabilité que la machine : Robotdeuse</p> <p>a) Type / Modèle de Base</p> <p>b) Moteur / Batterie</p> <p>c) Batterie</p> <p>d) Moteur: batterie</p> <p>3. Est conforme aux prescriptions des directives :</p> <p>a) Organisme de certification</p> <p>b) Examen CE du Type</p> <p>4. Renvoie aux Normes harmonisées</p> <p>a) Personne habilitée à établir le Dossier Technique :</p> <p>e) Lieu et Date</p>	<p>DE (Übersetzung der Originalbenutzeranleitung)</p> <p>EG-Konformitätserklärung (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil A)</p> <p>1. Die Gesellschaft</p> <p>2. Erklärt auf eigene Verantwortung, dass die Maschine: Roboterdecker</p> <p>a) Typ / Basismodell</p> <p>b) Motor / Batterie</p> <p>c) Seriennummer</p> <p>d) Motor: Akku</p> <p>3. Den Anforderungen der folgenden Richtlinien entspricht:</p> <p>a) Zertifizierungsstelle</p> <p>b) EÜ-Übersicht</p> <p>4. Bezugnahme auf die harmonisierten Normen</p> <p>a) Zur Verfassung der technischen Unterlagen beauftragte Person:</p> <p>e) Ort und Datum</p>	<p>NL (Vertaling van de oorspronkelijke gebruikershandleiding)</p> <p>EG-Verklaring van overeenstemming (Richtlijn Machines 2006/42/EG, Bijlage II, deel A)</p> <p>1. Het bedrijf</p> <p>2. Verklaart onder zijn eigen verantwoordelijkheid dat de machine: Robotermaaier</p> <p>a) Type / Basismodel</p> <p>b) Maaier / Bouwjaar</p> <p>c) Seriennummer</p> <p>d) Motor: accu</p> <p>3. Voldoet aan de specificaties van de richtlijn(en):</p> <p>a) Certificatie-instituut</p> <p>b) EÜ-overzichtslijst</p> <p>4. Verwijzing naar de geharmoniseerde normen</p> <p>a) Bevoegd persoon voor het opstellen van het Technisch Dossier</p> <p>e) Plaats en datum</p>	<p>ET (Alkuperäiset käyttöohjeet suomeksi)</p> <p>EU vastavastavalmistajan (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys</p> <p>2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että masiini: Robotterokko</p> <p>a) Tyypin / Perusmallin</p> <p>b) Moottori / Toimitusaika</p> <p>c) Mallinumero</p> <p>d) Moottori: akku</p> <p>3. Täyttää direktiivissä määritellyt:</p> <p>a) Kertäytyslaitos</p> <p>b) EU-käytännöllinen</p> <p>4. Viittaus yhdistettyihin standardeihin</p> <p>a) Teknisiä tietoja sisältävään koostajaan</p> <p>e) Koko ja paikka</p>	<p>RU (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p>Декларация соответствия нормам ЕС (Директива о машинном оборудовании 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <p>1. Компания</p> <p>2. Заявляет под собственную ответственность, что машина: Робот-газонокосилка</p> <p>a) Тип / Базовая модель</p> <p>b) Двигатель / Год изготовления</p> <p>c) Номер</p> <p>d) Двигатель: батарея питания</p> <p>3. Соответствует требованиям следующих директив:</p> <p>a) Сертифицирующий орган</p> <p>b) Иллюстрированный перечень</p> <p>4. Ссылка на гармонизированные нормы</p> <p>a) Лица, уполномоченные на подготовку технической документации</p> <p>e) Место и дата</p>	<p>HR (Prijed originalnih uputa)</p> <p>EG-izjava o sukladnosti (Direktiva 2006/42/EZ o strojevima, dodatak II, dio A)</p> <p>1. Tvrtka</p> <p>2. pod vlastitom odgovornošću izjavljuje da je stroj: Robotna kosilica</p> <p>a) Vrsta / Osnovni model</p> <p>b) Motor / Godina proizvodnje</p> <p>c) Modelni broj</p> <p>d) Motor: baterija</p> <p>3. sukladno s temeljnim zahtjevima direktive:</p> <p>a) Certifikacijsko tijelo</p> <p>b) Popis ispunjavanja EÜ</p> <p>4. Priloga sukladno s europske harmonizirane norme:</p> <p>a) Osoba ovlaštena za pravljenje Tehničke Dokumentacije</p> <p>e) Mjesto i datum</p>
<p>ES (Traducción del Manual Original)</p> <p>Declaración de Conformidad CE (Directiva Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. La Empresa</p> <p>2. Declara bajo su propia responsabilidad que la máquina: Robot cortacésped</p> <p>a) Tipo / Modelo Base</p> <p>b) Motor / Año de fabricación</p> <p>c) Matrícula</p> <p>d) Motor: batería</p> <p>3. Cumple con las especificaciones de las directivas:</p> <p>a) Entidad certificador</p> <p>b) Examen CE del Tipo</p> <p>4. Referencia a las Normas armonizadas</p> <p>a) Persona autorizada a realizar el Manual Técnico</p> <p>e) Lugar y Fecha</p>	<p>PT (Tradução do manual original)</p> <p>Declaração CE de Conformidade (Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. A Empresa</p> <p>2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: Robot cortagrama</p> <p>a) Tipo / Modelo Base</p> <p>b) Motor / Ano de fabrico</p> <p>c) Matrícula</p> <p>d) Motor: bateria</p> <p>3. É conforme às especificações das diretivas:</p> <p>a) Órgão certificador</p> <p>b) Exame CE do Tipo</p> <p>4. Referência às Normas harmonizadas</p> <p>a) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico</p> <p>e) Local e data</p>	<p>NO (Oversettelse av original bruksanvisning)</p> <p>EF-Samsvarserklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, Vedlegg II, del A)</p> <p>1. Firmaet</p> <p>2. Erklærer på eget ansvar at maskinen: Roboterklipper</p> <p>a) Type / Modell</p> <p>b) Motor / Byggeår</p> <p>c) Serienummer</p> <p>d) Motor: batteri</p> <p>3. Oppfyller kravene i direktivene:</p> <p>a) Sertifiseringsorgan</p> <p>b) EF-typeprøving</p> <p>4. Referens til harmoniserte standarder</p> <p>a) Person som har fullmakt til å utføre teknisk dokumentasjon</p> <p>e) Sted og dato</p>	<p>PL (Překlad návodů k používání)</p> <p>ES-izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Družba</p> <p>2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotna kosilica</p> <p>a) Tip / Osnovni model</p> <p>b) Motor / Leto izdelave</p> <p>c) Modelni številka</p> <p>d) Motor: baterija</p> <p>3. izpolnjuje zahtevila direktiv:</p> <p>a) certifikacijski organ</p> <p>b) seznam izpolnjevanj EÜ</p> <p>4. sklic na harmonizirane standarde</p> <p>a) oseba, pooblaščen za izdelavo tehniške dokumentacije</p> <p>e) kraj in datum</p>	<p>LT (Originalų instrukcijų vertimas)</p> <p>ES izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, Priloga II, dalis A)</p> <p>1. Uždavinys</p> <p>2. Pripažinti savarankiškai, kad prietaisų žodis: Robotinė kosulė</p> <p>a) Tipas / Bazinis modelis</p> <p>b) Motorius / Pagaminto metai</p> <p>c) Serijos numeris</p> <p>d) Motorius: baterija</p> <p>3. Atitinka direktyvose patiktas specifikacijas:</p> <p>a) Serifikacijos organas</p> <p>b) CE tipo tyrimai</p> <p>4. Nurodymas taikyti harmonizuotus standartus</p> <p>a) Asmuo, įgaliojamas sudaryti Techninį Dokumentaciją</p> <p>e) Vieta ir data</p>	<p>LV (Pārtulums lietojuma no oriģināliem)</p> <p>EG-izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Uzdevums</p> <p>2. Uzdevums par to pilnu atbildību, paziņo, ka mašīna: Robotizēta pļaujmašīna</p> <p>a) Tip / Bāzīna modeļa</p> <p>b) Motors / Ražošanas gads</p> <p>c) Sērijas numurs</p> <p>d) Motors: akumulators</p> <p>3. Atbilst šīs direktīvas prasībām:</p> <p>a) Serifikācijas iestāde</p> <p>b) CE tipa pārbaude</p> <p>4. Atbilst uz harmonizētiem standartiem</p> <p>a) Pilnvarotais darbinieks, kas sagatavo tehnisko dokumentāciju</p> <p>e) Vieta un datums</p>
<p>SV (Översättning av bruksanvisning i original)</p> <p>EG-erklæring om överensstemmelse (Maskindirektiv 2006/42/EF, bilaga II, del A)</p> <p>1. Företaget</p> <p>2. Förklarar på eget ansvar att maskinen: Robotgräsklippare</p> <p>a) Typ / Basmodell</p> <p>b) Motor / Tillverkningsår</p> <p>c) Serienummer</p> <p>d) Motor: batteri</p> <p>3. Överensstämmer med föreskrifterna i direktiv:</p> <p>a) Typ / Basmodell</p> <p>b) EÜ typgodkännande</p> <p>4. Referens till harmoniserade standarder</p> <p>a) Autoriserad person för upprättandet av den tekniska dokumentationen</p> <p>e) Ort och datum</p>	<p>DA (Oversættelse af den originale brugsanvisning)</p> <p>EF-OverensstemmelsesErklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, bilag II, del A)</p> <p>1. Firmaet</p> <p>2. Erklærer på eget ansvar, at maskinen: Roboterklipper</p> <p>a) Type / Model</p> <p>b) Motor / Konstruktionsår</p> <p>c) Serienummer</p> <p>d) Motor: batteri</p> <p>3. Er i overensstemmelse med specifikationerne i følgende direktiver:</p> <p>a) Certificeringsorgan</p> <p>b) EF-typeprøving</p> <p>4. Henvisning til harmoniserede standarder</p> <p>a) Person, der har bemyndigelse til at udføre teknisk dokumentation</p> <p>e) Sted og dato</p>	<p>FI (Alkuperäiset käyttöohjeet suomeksi)</p> <p>EY-yhteensopivuuseriilähdys (Koneohjeet 2006/42/EY, Liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys</p> <p>2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Roboterleikkuri</p> <p>a) Tyypin / Perusmallin</p> <p>b) Moottori / Valmistusvuosi</p> <p>c) Sarjanumero</p> <p>d) Moottori: akku</p> <p>3. Ohjelmistot täyttävät seuraavien direktiivien vaatimukset luottamattomasti:</p> <p>a) Suoritusorgan</p> <p>b) EY-tyyppitarkastus</p> <p>4. Viittaus harmonisoihin standardeihin</p> <p>a) Teknisiä tietoja sisältävään valtuutettu henkilöön</p> <p>e) Paikka ja päivämäärä</p>	<p>EU vastavastavalmistajan (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys</p> <p>2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Roboterleikkuri</p> <p>a) Tyypin / Perusmallin</p> <p>b) Moottori / Valmistusvuosi</p> <p>c) Sarjanumero</p> <p>d) Moottori: akku</p> <p>3. Ohjelmistot täyttävät seuraavien direktiivien vaatimukset luottamattomasti:</p> <p>a) Suoritusorgan</p> <p>b) EY-tyyppitarkastus</p> <p>4. Viittaus harmonisoihin standardeihin</p> <p>a) Teknisiä tietoja sisältävään valtuutettu henkilöön</p> <p>e) Paikka ja päivämäärä</p>	<p>RU (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p>Декларация соответствия нормам ЕС (Директива 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <p>1. Компания</p> <p>2. Заявляет под своей ответственностью, что машина: Робот-газонокосилка</p> <p>a) Тип / Базовый вариант</p> <p>b) Двигатель / Год изготовления</p> <p>c) Номер</p> <p>d) Двигатель: аккумулятор</p> <p>3. Соответствует требованиям следующих директив:</p> <p>a) Сертифицирующий орган</p> <p>b) Испытания EÜ</p> <p>4. Ссылка на гармонизированные стандарты</p> <p>a) Лица, уполномоченные на подготовку технической документации</p> <p>e) Место и дата</p>	<p>HR (Prijed originalnih uputa)</p> <p>EG-izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Družba</p> <p>2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotna kosilica</p> <p>a) Tip / Osnovni model</p> <p>b) Motor / Leto izdelave</p> <p>c) Modelni številka</p> <p>d) Motor: baterija</p> <p>3. izpolnjuje zahtevila direktiv:</p> <p>a) certifikacijski organ</p> <p>b) seznam izpolnjevanj EÜ</p> <p>4. sklic na harmonizirane standarde</p> <p>a) oseba, pooblaščen za izdelavo tehniške dokumentacije</p> <p>e) kraj in datum</p>
<p>CZ (Překlad přílohy návodů k používání)</p> <p>ES-izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Družba</p> <p>2. Pripažinti savarankiškai, kad prietaisų žodis: Robotinė kosulė</p> <p>a) Tip / Bazinis modelis</p> <p>b) Motorius / Gamybos metai</p> <p>c) Vyturinio numeris</p> <p>d) Motorius: akumulator</p> <p>3. Ja ve šioji s nurodytomis sąlygomis:</p> <p>a) Certifikacijos organas</p> <p>b) ES tipo tyrimai</p> <p>4. Atbilsta harmonizuotoms normoms</p> <p>a) Asmuo, įgaliojamas parengti Techninį Dokumentaciją</p> <p>e) Miesto ir data</p>	<p>PL (Tłumaczenie instrukcji oryginalnej)</p> <p>Deklaracja zgodności WE (Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, Załącznik II, część A)</p> <p>1. Spółka</p> <p>2. Owiadać na własną odpowiedzialność, że maszyna: Kosiarka robotyczna</p> <p>a) Typ / Model podstawowy</p> <p>b) Silnik / Rok produkcji</p> <p>c) Numer seryjny</p> <p>d) Silnik: akumulator</p> <p>3. Spełnia podane wymagania następujących Dyrektyw:</p> <p>a) Jednostka certyfikująca</p> <p>b) Badania typu WE</p> <p>4. Odwołanie do Norm zharmonizowanych</p> <p>a) Osoba upoważniona do zredagowania Dokumentacji technicznej</p> <p>e) Miejsce i data</p>	<p>HU (Eredeti használati utasítás fordítása)</p> <p>EK-egyezségességi nyilatkozata (Gépezési irányelv 2006/42/EK, melléklet "A" rész)</p> <p>1. Alulírott Vállalat</p> <p>2. Felelősségemmel kijelentem, hogy az alábbi gép: Robotnyírógépjel</p> <p>a) Típus / Alap típus</p> <p>b) Motor / Gyártás éve</p> <p>c) Gyártási szám</p> <p>d) Motor: akkumulátor</p> <p>3. Megfelel az alábbi irányelvek előírásainak:</p> <p>a) CE vizsgálat igazolása</p> <p>b) Harmonizált szabványokra</p> <p>c) Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy</p> <p>e) Helye és ideje</p>	<p>EU vastavastavalmistajan (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Liite II, osa A)</p> <p>1. Alulírott Vállalat</p> <p>2. Felelősségemmel kijelentem, hogy az alábbi gép: Robotnyírógépjel</p> <p>a) Típus / Alap típus</p> <p>b) Motor / Gyártás éve</p> <p>c) Gyártási szám</p> <p>d) Motor: akkumulátor</p> <p>3. Megfelel az alábbi irányelvek előírásainak:</p> <p>a) CE vizsgálat igazolása</p> <p>b) Harmonizált szabványokra</p> <p>c) Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy</p> <p>e) Helye és ideje</p>	<p>RU (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p>Декларация соответствия нормам ЕС (Директива 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <p>1. Компания</p> <p>2. Заявляет под своей ответственностью, что машина: Робот-газонокосилка</p> <p>a) Тип / Базовый вариант</p> <p>b) Двигатель / Год изготовления</p> <p>c) Номер</p> <p>d) Двигатель: аккумулятор</p> <p>3. Соответствует требованиям следующих директив:</p> <p>a) Сертифицирующий орган</p> <p>b) Испытания EÜ</p> <p>4. Ссылка на гармонизированные стандарты</p> <p>a) Лица, уполномоченные на подготовку технической документации</p> <p>e) Место и дата</p>	<p>HR (Prijed originalnih uputa)</p> <p>EG-izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)</p> <p>1. Družba</p> <p>2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotna kosilica</p> <p>a) Tip / Osnovni model</p> <p>b) Motor / Leto izdelave</p> <p>c) Modelni številka</p> <p>d) Motor: baterija</p> <p>3. izpolnjuje zahtevila direktiv:</p> <p>a) certifikacijski organ</p> <p>b) seznam izpolnjevanj EÜ</p> <p>4. sklic na harmonizirane standarde</p> <p>a) oseba, pooblaščen za izdelavo tehniške dokumentacije</p> <p>e) kraj in datum</p>

STIGA

STIGA LTD (UK Importer)

Unit 8, Bluewater Estate Plympton,
Devon, PL7 4JH, England

STIGA S.p.A.

Via del lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV)
Italy

stiga.com