

STIGA

A 1500
A 3000
A 5000

ES Manual de instrucciones



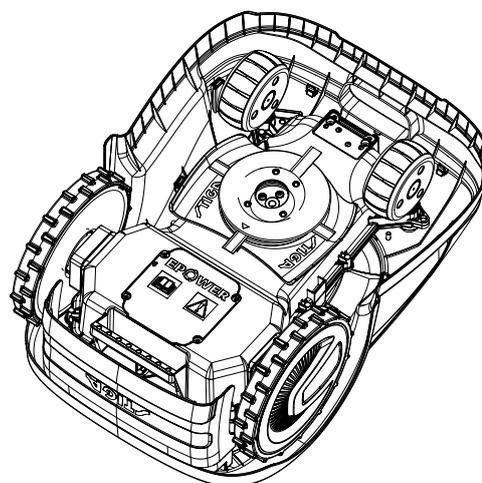
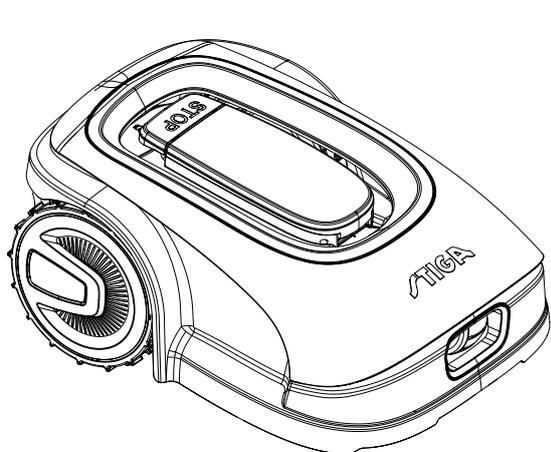
ÍNDICE

1. MODELOS Y DATOS TÉCNICOS	1
1.1. MODELOS	1
1.2. DATOS TÉCNICOS.....	2
2. SEGURIDAD	3
2.1. INFORMACIÓN SOBRE LA SEGURIDAD	3
2.2. INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD	5
2.2.1. PRÁCTICAS DE TRABAJO SEGURAS	5
2.2.2. FUNCIONAMIENTO	5
2.3. PARADA Y APAGADO DEL ROBOT CORTACÉSPED DE FORMA SEGURA	7
2.4. DESPLAZAMIENTO	7
3. INTRODUCCIÓN	8
3.1. INTRODUCCIÓN GENERAL.....	8
3.1.1. FINALIDAD DEL MANUAL.....	8
3.1.2. INSTRUCCIONES PARA LA LECTURA DESDE SMARTPHONE.....	8
3.2. RESUMEN DEL PRODUCTO	9
3.2.1. DESCRIPCIÓN GENERAL.....	9
3.2.2. COMPONENTES PRINCIPALES	10
3.3. DESEMBALAJE	11
3.4. SÍMBOLOS Y PLACAS.....	12
3.5. INSTRUCCIONES GENERALES DE LECTURA DEL MANUAL.....	13
4. INSTALACIÓN	14
4.1. INFORMACIÓN GENERAL PARA LA INSTALACIÓN.....	14
4.2. COMPONENTES PARA LA INSTALACIÓN.....	14
4.3. COMPROBACIÓN DE LOS REQUISITOS PARA LA INSTALACIÓN	15
4.3.1. COMPROBACIÓN DEL JARDÍN:.....	15
4.3.2. COMPROBACIONES PARA LA INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA Y DEL ALIMENTADOR:.....	15
4.3.3. CONTROLES PARA LA DEFINICIÓN DE LOS CONFINES VIRTUALES	19
4.4. CRITERIOS PARA DELIMITAR LAS ZONAS DE TRABAJO Y LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO....	21
4.4.1. DISTANCIAS MÍNIMAS DE LOS CONFINES VIRTUALES Y DISTANCIAS DE DELIMITACIÓN	21
4.4.2. PASOS ENTRE LAS DISTINTAS ZONAS DEL JARDÍN.....	23
4.4.3. RUTAS DE DESPLAZAMIENTO	23
4.5. INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES.....	24
4.5.1. INSTALACIÓN BASE DE CARGA.....	25
4.5.2. INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE.....	27
4.5.3. RECARGA ROBOT CORTACÉSPED DESPUÉS DE LA INSTALACIÓN ³¹	
4.6. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y DE LAS ZONAS QUE EVITAR.....	31
4.7. CONFIGURACIÓN DEL PRODUCTO	33
5. FUNCIONAMIENTO	40
5.1. CONTROL DE SEGURIDAD PARA LA PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED	40

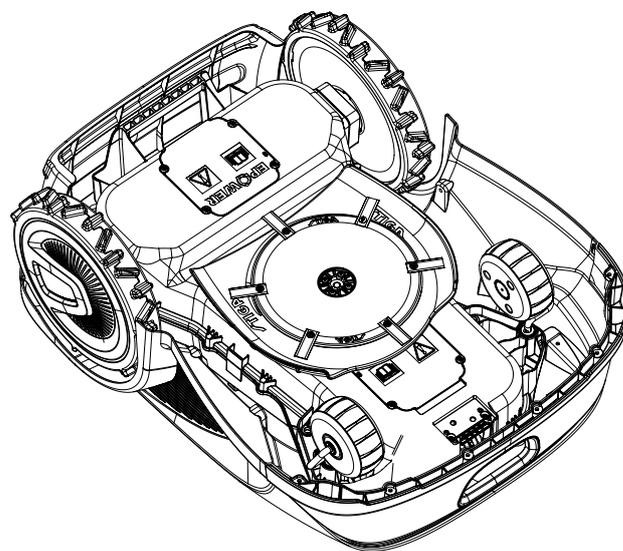
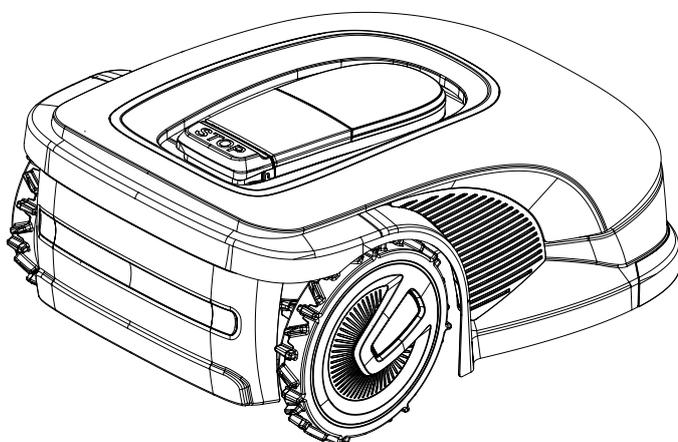
5.2.	FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED	41
5.3.	DESCRIPCIÓN DE LOS CONTROLES DEL ROBOT CORTACÉSPED	42
5.3.1.	PARADA SEGURA - BOTÓN DE PARADA	43
5.3.2.	APAGADO SEGURO - LLAVE DE SEGURIDAD.....	43
5.3.3.	ENCENDIDO Y APAGADO - BOTÓN ON/OFF.....	44
5.3.4.	SELECCIÓN PROGRAMA PROGRAMADO / CICLO DE TRABAJO ÚNICO / RETORNO FORZADO A LA BASE DE CARGA - BOTÓN DE SELECCIÓN MODALIDAD	45
5.3.5.	VISUALIZACIÓN DEL ESTADO DEL BLUETOOTH Y DESEMPAREJAMIENTO - BOTÓN BLUETOOTH.....	47
5.3.6.	VISUALIZACIÓN DE ESTADOS DE ALARMA - ICONO DE ALARMA	47
5.3.7.	VISUALIZACIÓN DE LA CARGA DE LA BATERÍA – ICONO DE LA BATERÍA.....	48
5.3.8.	PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED - BOTÓN START.....	49
5.4.	FUNCIONAMIENTO DE LA BASE DE CARGA	49
5.5.	CARGA DE BATERÍA	49
5.6.	REGULACIÓN DE ALTURA DE CORTE.....	50
6.	MANTENIMIENTO	51
6.1.	MANTENIMIENTO PROGRAMADO	51
6.2.	LIMPIEZA DEL PRODUCTO	52
6.3.	SUSTITUCIÓN DE LAS CUCHILLAS DE CORTE.....	54
6.4.	MANTENIMIENTO DE LA BATERÍA EN INVIERNO Y ALMACENAMIENTO	55
6.5.	SUSTITUCIÓN DE LA BATERÍA.....	55
7.	SOLUCIÓN DE PROBLEMAS	56
8.	TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN	58
8.1.	TRANSPORTE.....	58
8.2.	ALMACENAMIENTO	58
8.3.	ELIMINACIÓN	58
9.	ACCESORIOS	59
10.	GARANTÍA	60
10.1.	COBERTURA DE LA GARANTÍA	60
11.	DECLARACIÓN CE DE CONFORMIDAD	61

1. MODELOS Y DATOS TÉCNICOS

1.1. MODELOS



A 1500



A 3000, A 5000

NOTA: las instrucciones de este manual son válidas para los modelos de robot cortacésped A 1500, A 3000, A 5000. Las figuras, si no se especifica lo contrario, se refieren al modelo A 1500.

1.2. DATOS TÉCNICOS

DATOS TÉCNICOS	UNIDAD DE MEDIDA	STIGA A 1500	STIGA A 3000	STIGA A 5000
Dimensiones (anch. x alt. x prof.)	[mm]	413 x 252 x 560	529 x 299 x 695	529 x 299 x 695
Peso del robot cortacésped	[kg]	8,5	12,5	13
Altura de corte (Mín-Máx)	[mm]	20-60	20-65	20-65
Diámetro cuchilla	[mm]	180	260	260
Velocidad de corte	[rpm]	2850+/-50	2400+/-50	2400+/-50
Velocidad de movimiento	[m/min]	22	24	24
Pendiente máxima	[%]	45	50	50
Pendiente máxima a lo largo del perímetro	[%]	20	20	20
Tipología del motor eléctrico tracción	-	Sin escobillas	Sin escobillas	Sin escobillas
Tipología del sistema de corte	-	4 cuchillas de corte pivotantes	6 cuchillas de corte pivotantes	6 cuchillas de corte pivotantes
Código del dispositivo de corte	-	322104105/0	322104105/0	322104105/0
Tipología del motor eléctrico de corte	-	Sin escobillas	Sin escobillas	Sin escobillas
Nivel de potencia sonora detectada	[dB] (A)	57	56	56
Incertidumbre de las emisiones de ruido, KWA	[dB] (A)	1,47	0,56	0,56
Nivel de potencia sonora garantizada	[dB] (A)	59	57	57
Nivel sonoro en el oído del operador	[dB] (A)	46,3	45,2	45,2
Clasificación IP robot cortacésped	-	IPX5	IPX5	IPX5
Clasificación IP estación de carga	-	IPX1	IPX1	IPX1
Clasificación IP alimentador	-	IP67	IP67	IP67
Temperatura ambiente de funcionamiento del robot cortacésped [°C].	[°C]	0 ÷ 50	0 ÷ 50	0 ÷ 50
Temperatura ambiente de funcionamiento de la estación de carga [°C].	[°C]	-10 ÷ 50	-10 ÷ 50	-10 ÷ 50
Temperatura ambiente de funcionamiento del alimentador [°C].	[°C]	-10 ÷ 50	-10 ÷ 50	-10 ÷ 50
Capacidad de trabajo	[m ²]	1500	3000	5000
Alimentación	-	Entrada: 100-240 Vac; 1,2 A Salida: 30 Vcc; 2 A	Entrada: 100-240 Vac; 1,2 A Salida: 30 Vcc; 2 A	Entrada: 100-240 Vac; 0,65 A Salida: 30 Vcc; 4 A
Modelo batería	-	25,2 V - 5 Ah	25,2 V - 5 Ah	25,2V 2 x 5Ah
Tiempo de recarga	[min]	150	150	150
Bluetooth	-	4,2	4,2	4,2

2. SEGURIDAD

2.1. INFORMACIÓN SOBRE LA SEGURIDAD

En el diseño del equipo se ha prestado especial atención a los aspectos que pueden suponer un riesgo para la seguridad y la salud de las personas. El objetivo de esta información es concienciar a los usuarios de la necesidad de prevenir cualquier riesgo evitando comportamientos que no se ajusten a las prescripciones indicadas.

**PELIGRO:**

Antes de utilizar el robot cortacésped, es necesario conocer toda la información de este documento.

**PELIGRO:**

Este robot cortacésped no está destinado a ser utilizado por niños o personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas o con falta de experiencia y conocimiento.

**PELIGRO ELÉCTRICO:**

Antes de realizar cualquier trabajo de ajuste o mantenimiento, desconectar la alimentación eléctrica y accionar el dispositivo de seguridad.

**PELIGRO ELÉCTRICO:**

No utilizar el robot cortacésped con el cable de alimentación del transformador deteriorado. Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión. El cable debe ser sustituido por el Fabricante o por su servicio de asistencia técnica o por una persona con la cualificación adecuada para evitar cualquier riesgo.

**PELIGRO ELÉCTRICO:**

Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso de un cargador y un alimentador inadecuados puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.

**ADVERTENCIA:**

En caso de fuga de líquido de la batería, los componentes afectados deben lavarse con agua/neutralizador.

Evitar cualquier contacto directo con el líquido de la batería.

En caso de contacto con los ojos, consultar con un médico.

**ADVERTENCIA:**

Cuando se utilice el robot cortacésped, asegurarse de que no haya personas, especialmente niños, y/o animales domésticos en la zona de funcionamiento. De lo contrario, programar el robot cortacésped para que funcione durante las horas en que no haya nadie en la zona.

**ADVERTENCIA:**

La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una valla que no se pueda cruzar.

**ADVERTENCIA:**

La zona de funcionamiento o los recorridos utilizados por la máquina para su desplazamiento deberán establecerse de forma que no incluyan espacios públicos a fin de evitar daños a las personas, a los bienes o accidentes a los vehículos.



ADVERTENCIA:

Por razones de seguridad, la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.



ADVERTENCIA:

No toque el dispositivo de corte cuando ajuste la altura de corte.



ADVERTENCIA:

Por su propia seguridad y para evitar daños a personas, animales o bienes, el operador debe conocer primero la zona por la que se guía manualmente el robot cortacésped (por ejemplo durante la fase de instalación). Cuando conduzca el robot, camine con cuidado para evitar caídas.



ADVERTENCIA:

Utilizar únicamente recambios originales.



ADVERTENCIA:

No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



ATENCIÓN:

Comprobar que no haya juguetes, herramientas, ramas, ropa u otros objetos en el césped que puedan dañar el equipo.



PROHIBICIÓN:

No sentarse encima del robot cortacésped.



PROHIBICIÓN:

No levantar nunca el robot cortacésped para inspeccionar la cuchilla o para transportarlo cuando esté en marcha. No introducir las manos ni los pies bajo el equipo.



PROHIBICIÓN:

No utilizar el robot cortacésped cuando haya un aspersor en funcionamiento.



PROHIBICIÓN:

No lavar el robot cortacésped con chorros de agua a alta presión ni lo sumerja, parcial o totalmente, en agua.



PROHIBICIÓN:

No utilizar el robot cortacésped sin que todas las piezas estén perfectamente intactas. En caso de deterioro, sustituir las piezas afectadas.



PROHIBICIÓN:

Está absolutamente prohibido el uso y la carga del robot cortacésped en ambientes explosivos e inflamables.



OBLIGACIÓN:

Inspeccionar visualmente el robot cortacésped a intervalos regulares para asegurarse de que las cuchillas y el mecanismo de corte no estén desgastados o dañados. Asegurarse de que el robot cortacésped esté en buenas condiciones operativas.



OBLIGACIÓN:

Leer todo el manual con atención, especialmente toda la información relativa a la seguridad y asegurarse de entenderla completamente. Seguir rigurosamente las instrucciones de funcionamiento, mantenimiento y reparación.



OBLIGACIÓN:

Los operadores que realicen trabajos de mantenimiento y reparación deben conocer perfectamente sus características específicas y las normas de seguridad.



USO OBLIGATORIO DE GUANTES:

Usar las protecciones individuales previstas por el Fabricante, en especial, usar guantes de protección cuando se realicen intervenciones en el mecanismo de corte.

2.2. INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD



OBLIGACIÓN:

Leer atentamente antes del uso y conservar para futuras consultas.

2.2.1. PRÁCTICAS DE TRABAJO SEGURAS

Formación

- Leer atentamente las instrucciones y familiarizarse con los controles y el uso correcto de la máquina.
- No permitir nunca que niños, personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de experiencia y conocimientos, o personas que no estén familiarizadas con estas instrucciones, manejen la máquina. Las normativas locales pueden limitar la edad del operador.
- El operador, o el usuario, es responsable de los accidentes o peligros que involucren a terceros o a equipos de terceros.

Preparación

- Asegurarse de que el sistema automático de delimitación perimetral esté correctamente programado de acuerdo con las especificaciones.
- Inspeccionar periódicamente la zona donde se utilice la máquina y retirar piedras, palos, cables y cualquier otro objeto extraño que pueda dificultar el funcionamiento.
- Realizar periódicamente inspecciones visuales de las cuchillas, los pernos de las cuchillas y el grupo de corte para comprobar si están desgastados o dañados. Sustituir las cuchillas y los pernos desgastados o dañados por parejas para mantener el equilibrio de la máquina.
- Deben colocarse carteles de advertencia alrededor de la zona de trabajo de la máquina, si ésta se utiliza en zonas públicas o abiertas al público. Los carteles deberán tener el siguiente texto: ¡Atención! ¡Cortacésped automático! ¡Mantenerse alejado de la máquina! ¡Vigilar a los niños".

2.2.2. FUNCIONAMIENTO

Información general

- No utilizar la máquina con protecciones defectuosas ni sin dispositivos de seguridad.
- No colocar las manos ni los pies cerca o debajo de las piezas giratorias. Mantenerse siempre lejos de la abertura de descarga.
- No tocar las partes móviles de la máquina hasta que se hayan detenido por completo.
- Llevar siempre zapatos resistentes y pantalones largos durante el funcionamiento de la máquina.
- No levantar ni transportar la máquina con el motor en funcionamiento.
- Retirar el dispositivo de desactivación de la unidad:
 - Antes de eliminar una obstrucción;
 - Antes de inspeccionar, limpiar o intervenir en la máquina;
- No dejar la máquina en funcionamiento sin vigilancia cuando haya animales domésticos, niños u otras personas cerca.

Mantenimiento y conservación

- a. Apretar bien todas las tuercas, pernos y tornillos para garantizar un funcionamiento seguro de la máquina.
- b. Comprobar con frecuencia si el robot cortacésped está desgastado o deteriorado.
- c. Por razones de seguridad, las piezas desgastadas o dañadas deben sustituirse.
- d. Asegurarse de que las cuchillas se sustituyan únicamente por piezas de recambio adecuadas.
- e. Asegurarse de que las baterías se carguen utilizando el cargador correcto recomendado por el fabricante. Un uso inadecuado puede provocar descargas eléctricas, sobrecalentamientos o pérdidas de líquido corrosivo de la batería.
- f. En caso de fuga de electrolitos, lavar con agua/agente neutralizador y contactar con un médico en caso de contacto con los ojos, etc.
- g. El mantenimiento de la máquina debe realizarse de acuerdo con las instrucciones del fabricante.

Batería / cargador de batería



ATENCIÓN:

Las baterías de iones de litio pueden explotar o provocar incendios si se desmontan, se exponen al agua, al fuego o a altas temperaturas, o en caso de cortocircuito. Manipular la batería con cuidado, no desmontarla y evitar cualquier esfuerzo eléctrico o mecánico indebido. Evitar exponer la batería a la luz solar directa.

NOTA: Se recomienda utilizar única y exclusivamente productos originales suministrados por el fabricante. Los productos no originales o inadecuados pueden causar daños en el robot cortacésped o suponer un peligro para las personas, los animales y las cosas.

- a. La batería solo debe ser instalada y/o retirada del robot cortacésped por parte del distribuidor o de un centro de asistencia.
- b. Guardar la batería no utilizada en un lugar seguro y alejado de fuentes de calor u objetos que puedan provocar cortocircuitos (estacas, tornillos, objetos metálicos varios).
- c. Utilizar el cargador de batería lejos de superficies o sustancias inflamables y preferiblemente en lugares secos.
- d. Transportar la batería y el cargador en su embalaje original.

Respeto del medio ambiente

NOTA: La protección del ambiente debe ser un aspecto relevante y prioritario en el uso de la máquina, a beneficio de la convivencia civil y del ambiente en el que vivimos.

- a. Eliminar el embalaje y las piezas deterioradas de acuerdo con la normativa local del país de uso.
- b. Eliminar los equipos eléctricos (robot cortacésped, batería, alimentadores, etc.) según la Directiva Europea 2012/19/UE y de acuerdo con las normativas nacionales. Para obtener más información sobre la eliminación, contactar con el ente competente para la eliminación de los residuos domésticos o con el distribuidor.
- c. Se recomienda la recogida selectiva de productos y envases.

2.3. PARADA Y APAGADO DEL ROBOT CORTACÉSPED DE FORMA SEGURA



OBLIGACIÓN:

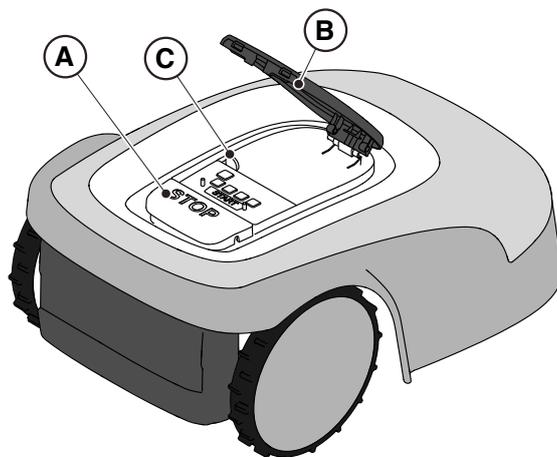
Apagar siempre el robot cortacésped de forma segura antes de cualquier operación de limpieza, transporte o mantenimiento.

Requisitos y obligaciones:

- Llave de seguridad.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para detener el robot cortacésped de forma segura y abrir la tapa de protección (B).
2. Desenganchar la llave de seguridad (C) para apagar el robot cortacésped de forma segura.
3. Cerrar la tapa de protección (B).
4. El robot cortacésped se detiene o se apaga de forma segura.



2.4. DESPLAZAMIENTO



OBLIGACIÓN:

El robot cortacésped debe desconectarse de forma segura antes de ser levantado o transportado.

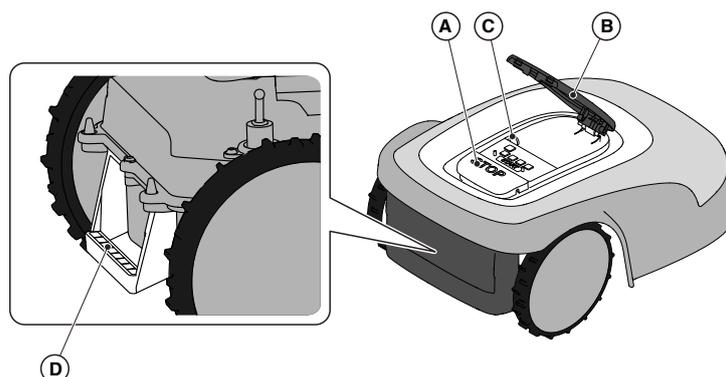


ATENCIÓN:

Comprobar que no haya juguetes, herramientas, ramas, ropa u otros objetos en el césped que puedan dañar el equipo.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (B).
2. Desactivar la llave de seguridad (C).
3. Levantar el robot cortacésped por el asa (D) y transportarlo teniendo cuidado de mantener la cuchilla de corte alejada del cuerpo.



3. INTRODUCCIÓN

3.1. INTRODUCCIÓN GENERAL

3.1.1. FINALIDAD DEL MANUAL

Este manual es parte integrante del equipo y tiene la finalidad de proporcionar la información necesaria para su uso.

Conservar este manual durante toda la vida útil del equipo para que esté siempre disponible en caso de necesidad.

El destinatario del manual es el usuario del equipo, que debe leer atentamente la información contenida en él y aplicarla rigurosamente para velar por la seguridad de las personas y evitar daños.

La información está redactada en el idioma original del Fabricante (italiano) y traducida a otros idiomas por razones legales y/o comerciales.

Para destacar los textos con una importancia significativa, se han utilizado los siguientes símbolos.



PELIGRO / ADVERTENCIA / ATENCIÓN:

Los pictogramas contenidos en un triángulo con fondo amarillo y una línea negra indican peligro / advertencia / atención.



PROHIBICIÓN:

Los pictogramas contenidos en un círculo tachado con fondo blanco y una línea roja indican una prohibición.



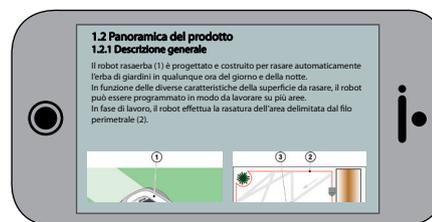
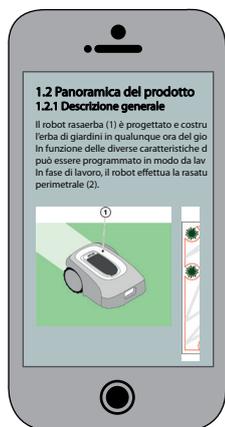
OBLIGACIÓN:

Los pictogramas contenidos en un círculo con fondo azul indican una obligación.

NOTA: Los textos expresados de esta forma indican información técnica de especial importancia que debe tenerse en cuenta.

3.1.2. INSTRUCCIONES PARA LA LECTURA DESDE SMARTPHONE

Para una mejor lectura del Manual de usuario, se recomienda mantener el smartphone en posición horizontal como se muestra en la imagen.



3.2. RESUMEN DEL PRODUCTO

3.2.1. DESCRIPCIÓN GENERAL

El robot cortacésped (A) está diseñado y fabricado para cortar automáticamente la hierba de los jardines a cualquier hora del día y de la noche.

En función de las diferentes características de la superficie que cortar, el robot cortacésped puede programarse para trabajar en varias zonas delimitadas por un confín virtual y conectadas por rutas virtuales de desplazamiento.

Durante el funcionamiento, el robot cortacésped efectúa el corte del área delimitada por el confín virtual (B). Cuando el robot cortacésped se acerca al confín virtual (B) o encuentra un obstáculo (C), cambia de trayectoria según la estrategia de navegación elegida.

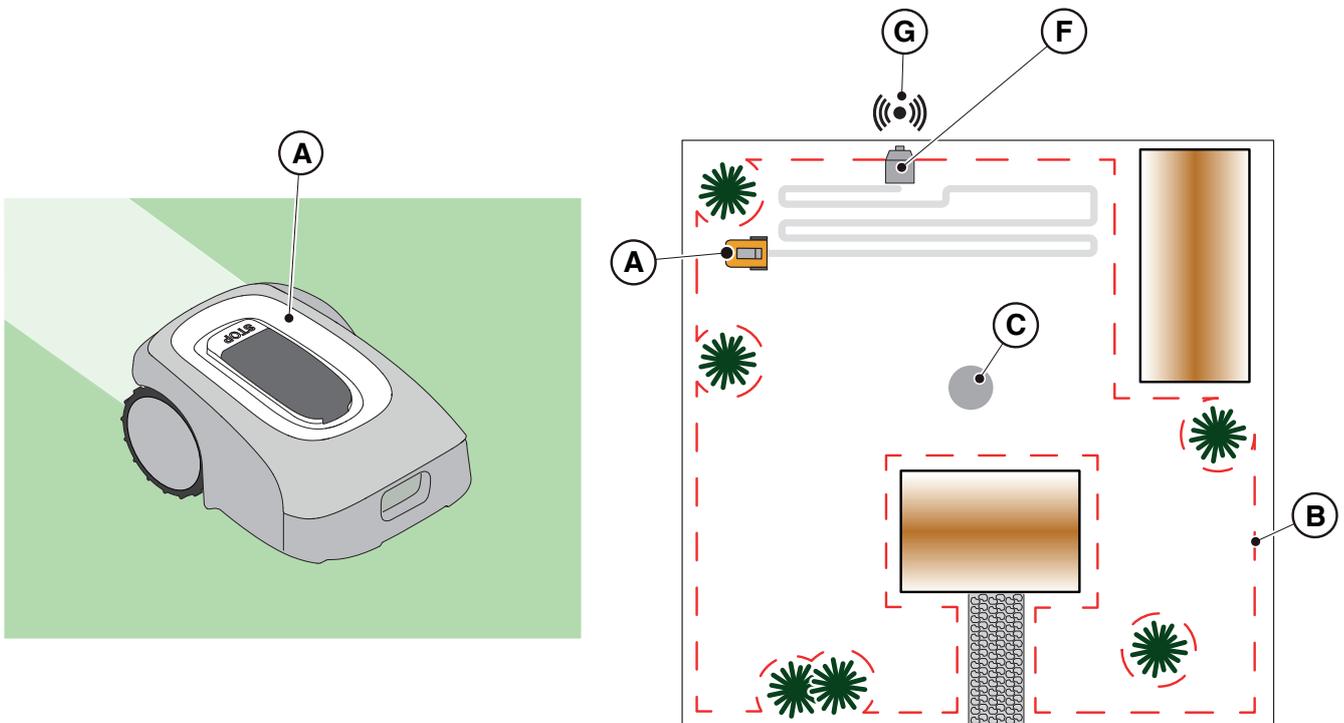
El robot cortacésped efectúa el corte automático y completo de la zona de césped delimitada.

El producto funciona a través de señal por satélite y requiere la instalación de una base de carga (F) con una estación de referencia por satélite integrada (G), que también puede instalarse por separado.

El robot cortacésped y la estación de referencia por satélite se comunican entre sí mediante módulos 3G/4G equipados con tarjetas SIM. La tecnología de funcionamiento del robot cortacésped se basa en la comunicación de datos entre el Cloud STIGA y el propio robot. La cuota de suscripción es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped y depende de la cantidad de datos necesarios. También se necesita un dispositivo móvil (smartphone) para utilizar el producto.

Cualquier otro tipo de uso puede ser peligroso y causar daños a personas y/o cosas. El uso inadecuado incluye (pero no se limita a): transportar personas, niños o animales en la máquina; ser transportado por la máquina; utilizar la máquina para tirar o empujar cargas; utilizar la máquina para cortar vegetación no herbácea.

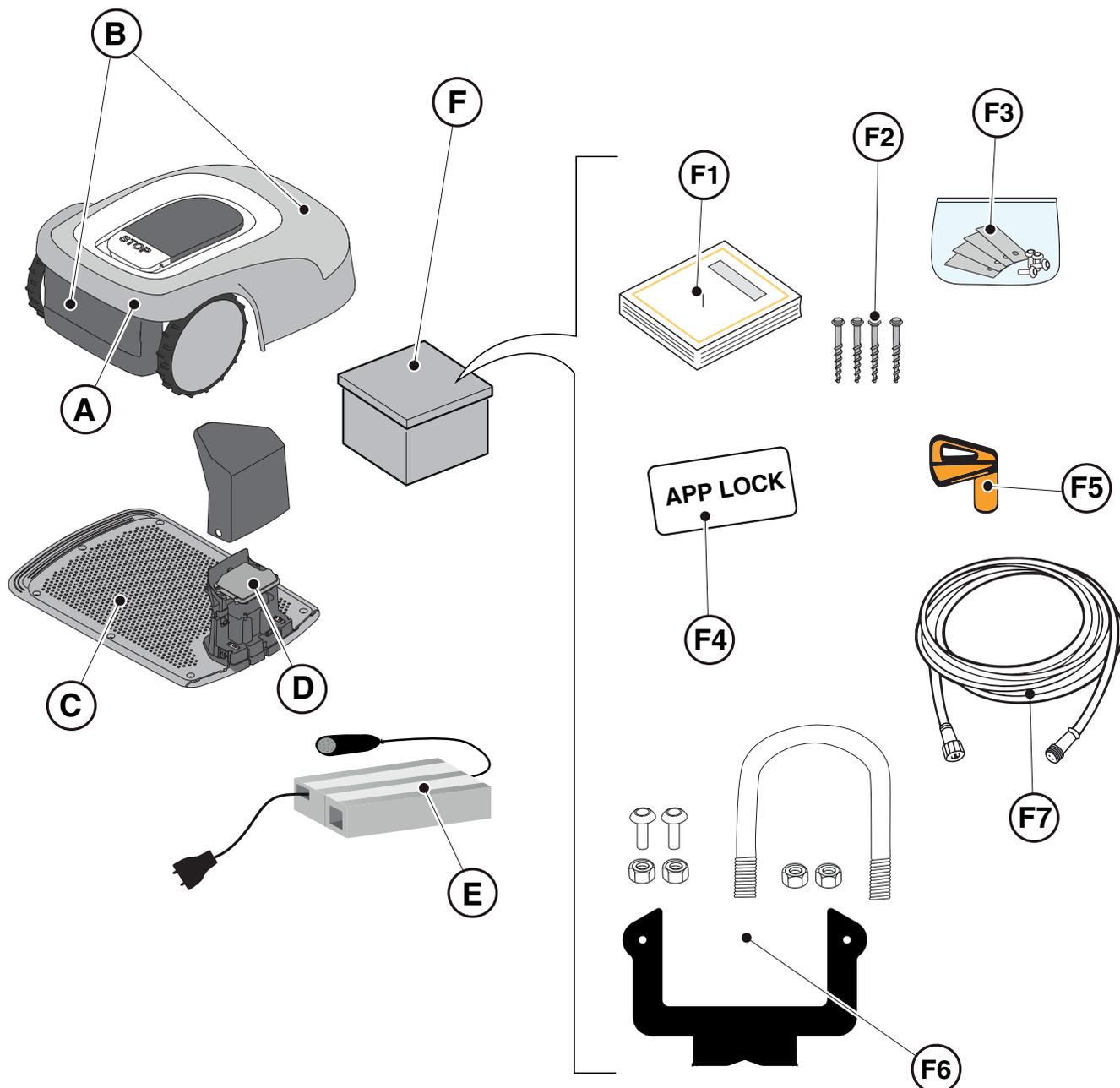
NOTA: La cuota de suscripción es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped y depende de la cantidad de datos necesarios.



3.2.2. COMPONENTES PRINCIPALES

- (A) Robot cortacésped
- (B) Batería/s (según el modelo)
- (C) Base de carga
- (D) Estación de referencia por satélite (dentro de la base de carga)
- (E) Alimentador de la base de carga

- (F1) Manual de instrucciones
- (F2) Tornillos de fijación de la base de carga
- (F3) Blíster con cuchillas y tornillos de fijación
- (F4) Etiqueta App Lock
- (F5) Llave de seguridad
- (F6) Abrazadera de fijación, puente y tornillos
- (F7) Cable de extensión de 5 m



3.3. DESEMBALAJE

A continuación se detallan todos los pasos para un correcto desembalaje:

1. Abrir la caja del robot cortacésped;
2. Extraer la caja del alimentador;
3. Extraer el cartón superior de contención;
4. Sacar el robot cortacésped;
5. Sacar la base de carga.



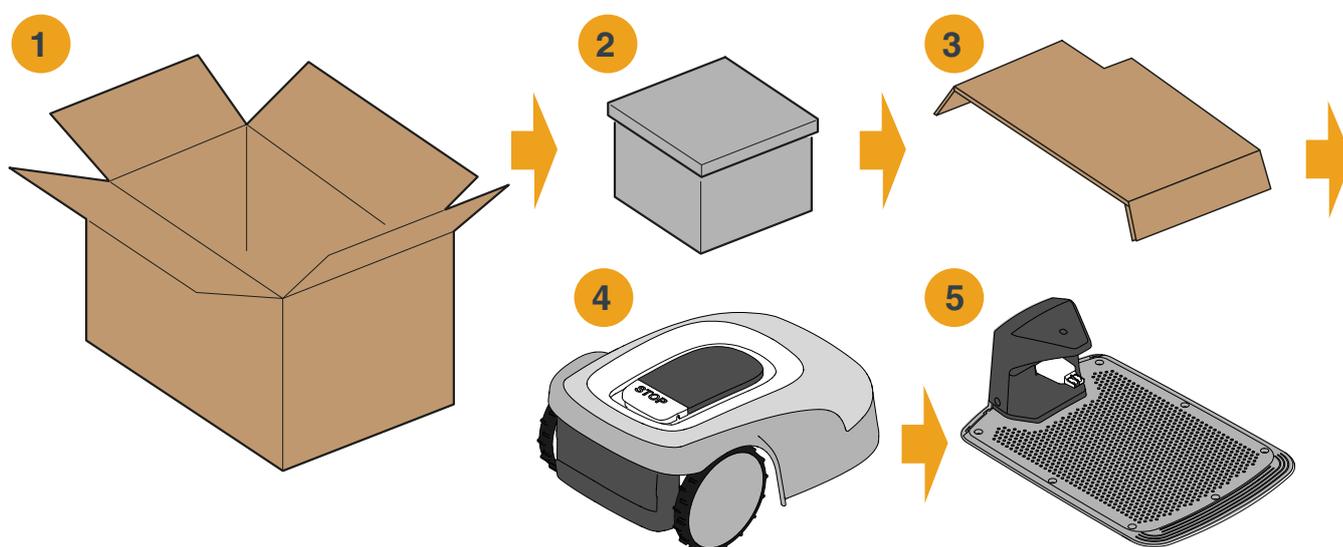
ATENCIÓN:

Asegurarse de retirar todo el material de embalaje del robot cortacésped antes de utilizarlo.



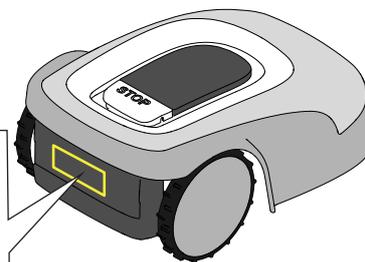
ATENCIÓN:

Para evitar lesiones o daños, prestar atención durante el desembalaje del robot cortacésped y evitar el contacto con las cuchillas de corte u otros elementos peligrosos.



3.4. SÍMBOLOS Y PLACAS

A continuación se presentan todos los símbolos presentes en el robot cortacésped:



ATENCIÓN:

Leer las instrucciones de uso antes de poner en marcha el producto.



ATENCIÓN:

Peligro de proyección de objetos contra el cuerpo.



Mantenerse a una distancia de seguridad en relación a la máquina durante su funcionamiento.



ATENCIÓN:

No introducir las manos ni los pies en el alojamiento del dispositivo de corte.



Retirar el dispositivo de desactivación antes de realizar cualquier intervención en la máquina o antes de levantarla.



ATENCIÓN:

No introducir las manos ni los pies en el alojamiento del dispositivo de corte.



No subirse a la máquina.



PROHIBICIÓN:

No utilizar limpiadores de alta presión en la máquina para limpiarla o lavarla.

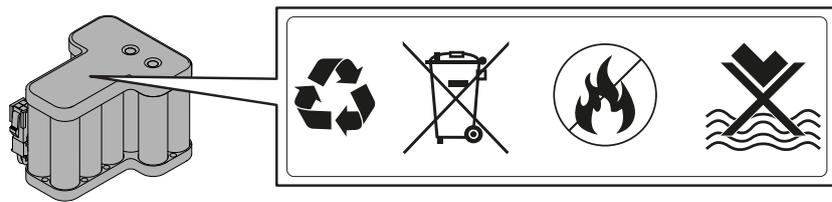


PROHIBICIÓN:

Asegurarse de que no haya personas (especialmente niños, ancianos o personas discapacitadas) ni animales domésticos en la zona de trabajo cuando la máquina esté en funcionamiento.

Mantener a los niños, animales domésticos y otras personas a una distancia de seguridad suficiente cuando el robot esté funcionando.

A continuación se presentan todos los símbolos presentes en la batería:



ATENCIÓN:

Leer las instrucciones de uso antes de poner en marcha el producto.



No eliminar la batería como un residuo doméstico normal. Eliminar la batería en los centros de recogida autorizados.



No tirar la batería al fuego ni exponerla a fuentes de calor.

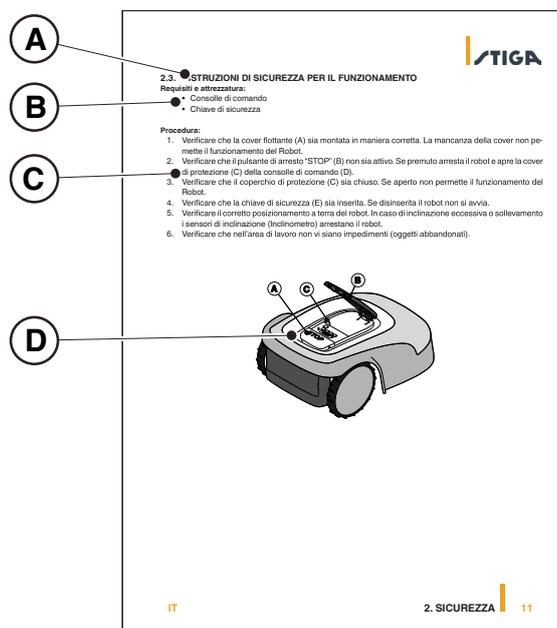


No sumergir la batería en agua ni exponerla a condiciones de humedad.

3.5. INSTRUCCIONES GENERALES DE LECTURA DEL MANUAL

A continuación se describen los criterios que se han seguido en la elaboración de este documento.

1. Título del tema (A)
2. Requisitos y equipos para llevar a cabo el procedimiento (B)
3. Descripción del procedimiento (C)
4. Imágenes descriptivas del procedimiento (D)



4. INSTALACIÓN

4.1. INFORMACIÓN GENERAL PARA LA INSTALACIÓN



ADVERTENCIA:

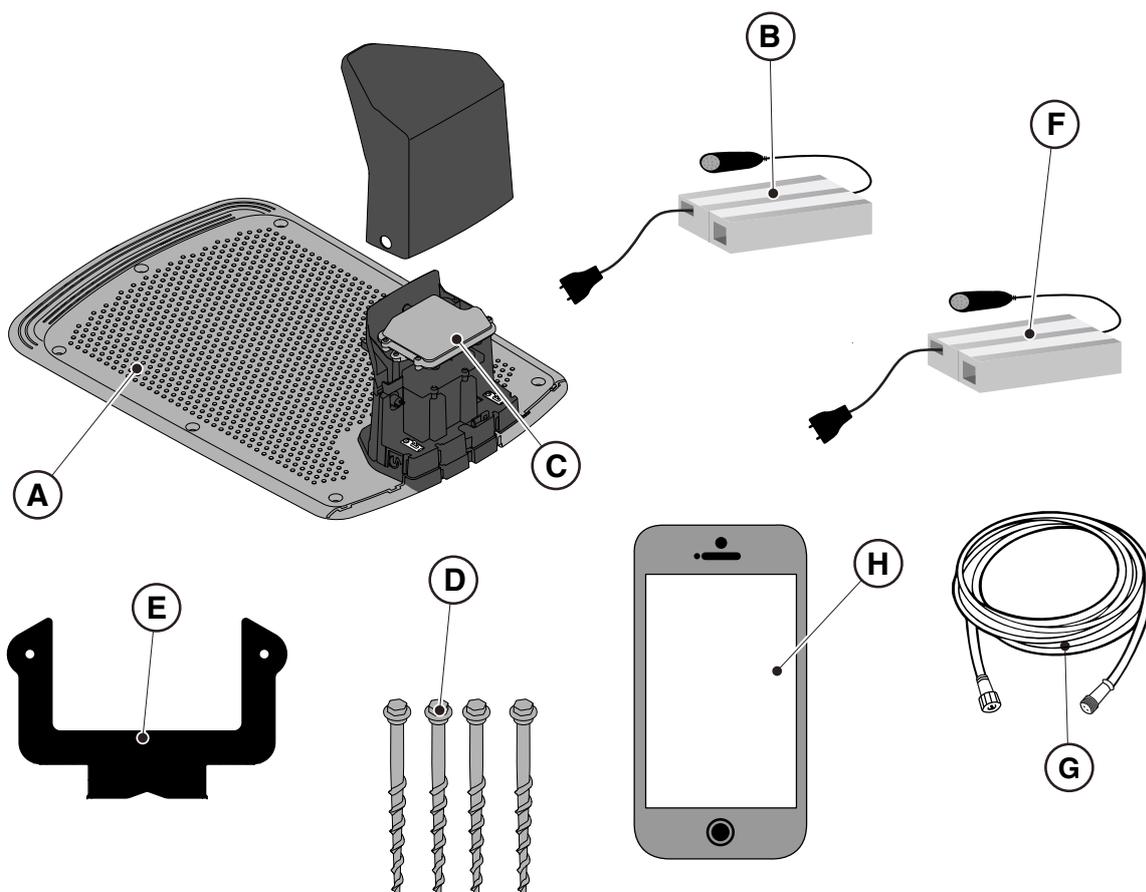
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.

NOTA: Para más aclaraciones sobre la instalación del producto, contactar con un distribuidor STIGA.

4.2. COMPONENTES PARA LA INSTALACIÓN

- (A) Base de carga
- (B) Alimentador
- (C) Estación de referencia por satélite
- (D) Tornillos de fijación de la base de carga
- (E) Abrazadera para la fijación separada de la estación de referencia por satélite
- (F) Alimentador para la instalación separada de la estación de referencia por satélite (opcional)
- (G) Cable de extensión de 5 m
- (H) Dispositivo móvil (no incluido)

Ver cap. 9 "Accesorios"



4.3. COMPROBACIÓN DE LOS REQUISITOS PARA LA INSTALACIÓN

A continuación se presenta cómo comprobar los requisitos necesarios y preparar el jardín antes de realizar la instalación.

4.3.1. COMPROBACIÓN DEL JARDÍN:

- Efectuar un estudio de toda la zona para inspeccionar adecuadamente el estado del jardín, los obstáculos y las zonas que deben excluirse.
- Verificar que el césped que debe cortarse sea uniforme y no tenga baches, piedras u otros obstáculos, y si fuera necesario, realizar los trabajos de recuperación correspondientes.
- Nivelar el suelo para que no se formen charcos a causa de la lluvia.
- Cuando se instale por primera vez, la altura inicial del césped debe estar dentro del rango de funcionamiento del robot cortacésped: 20-60 mm. Si fuera necesario, preparar el jardín con un cortacésped convencional.

El robot cortacésped funciona a través de la señal por satélite. La precisión de la señal por satélite puede verse afectada por:

- Presencia de obstáculos a lo largo del perímetro de la instalación o dentro de un área de trabajo como, por ejemplo, árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristalerías o paredes metálicas.
- Condiciones meteorológicas adversas como, por ejemplo, niebla densa, nubosidad elevada, intensas precipitaciones en forma de lluvia o nieve.

En caso de errores de funcionamiento, es necesario mover la estación de referencia por satélite a otra zona libre de obstáculos y/o eliminar la zona del área de trabajo del robot cortacésped.

4.3.2. COMPROBACIONES PARA LA INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA Y DEL ALIMENTADOR:

 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Para realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes del país donde se utiliza.</p>	 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: No conecte la fuente de alimentación a una toma de corriente si el enchufe o el cable están dañados. No conecte ni toque un cable dañado antes de desconectarlo de la fuente de alimentación. Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión.</p>
 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.</p>	

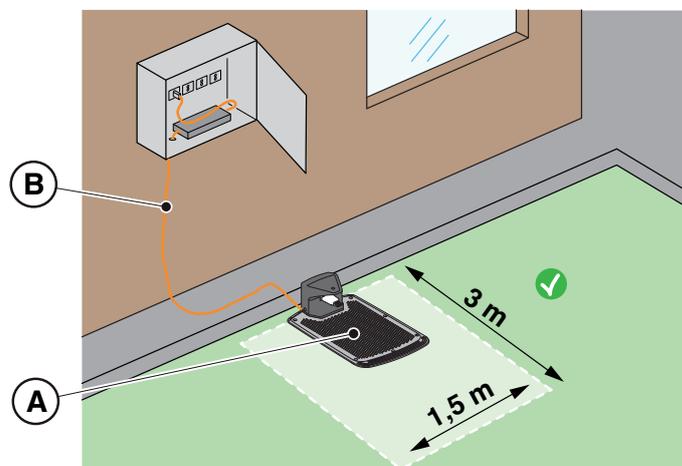
Procedimiento:

- Disponga de una zona llana en el césped para colocar la base de carga (A), preferiblemente en una zona del jardín donde el cielo sea totalmente visible y cerca de una toma de corriente.
- Asegúrese de que hay espacio suficiente para instalar la base de carga, de modo que haya una zona libre de obstáculos de al menos 1,5 metros de ancho y 3 metros de largo delante de ella. El terreno debe ser perfectamente plano y compacto para evitar la deformación de la superficie de la base de carga.

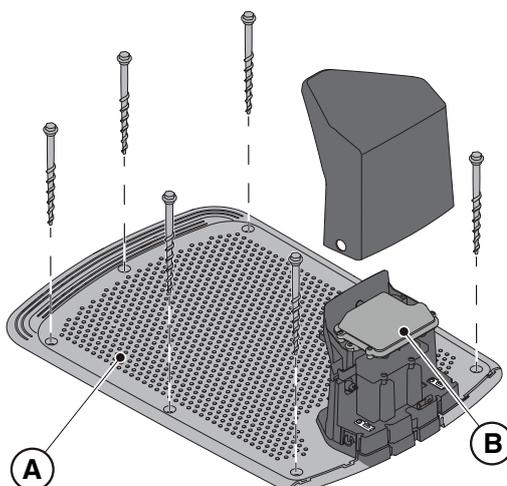


ATENCIÓN:

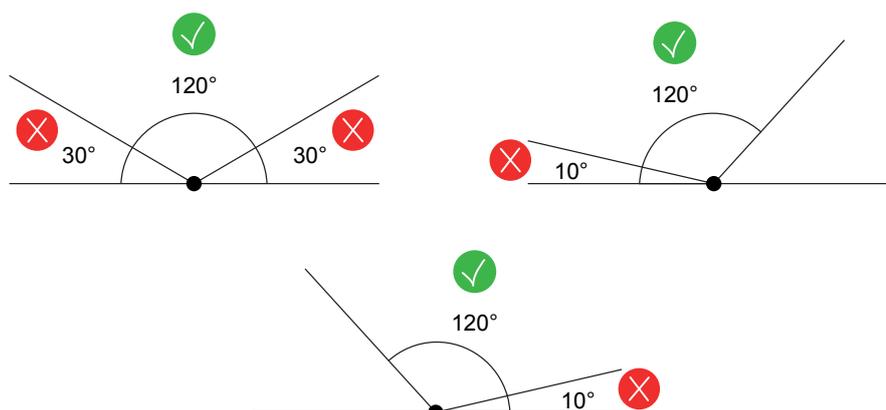
El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.

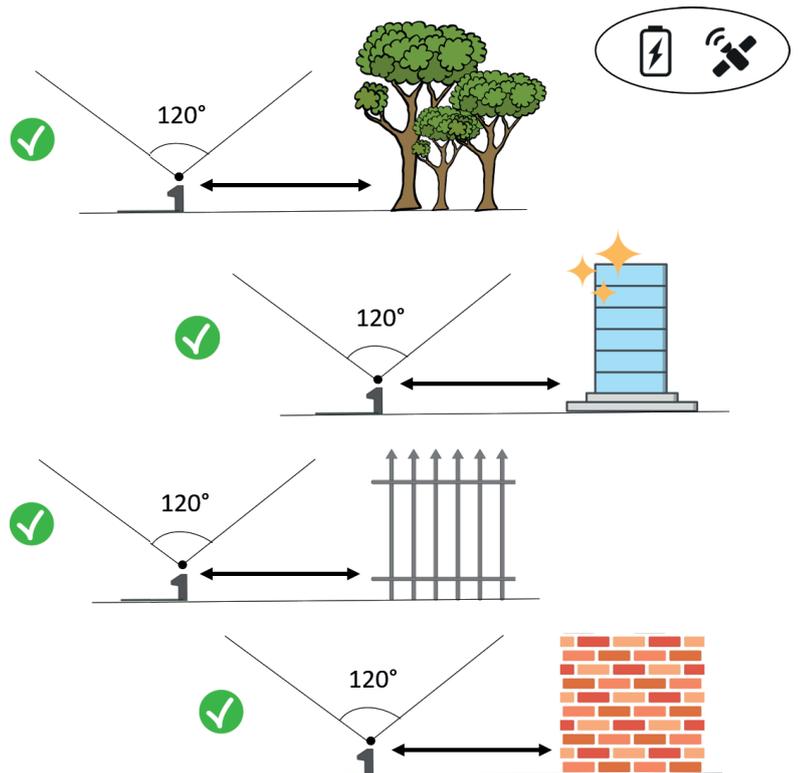
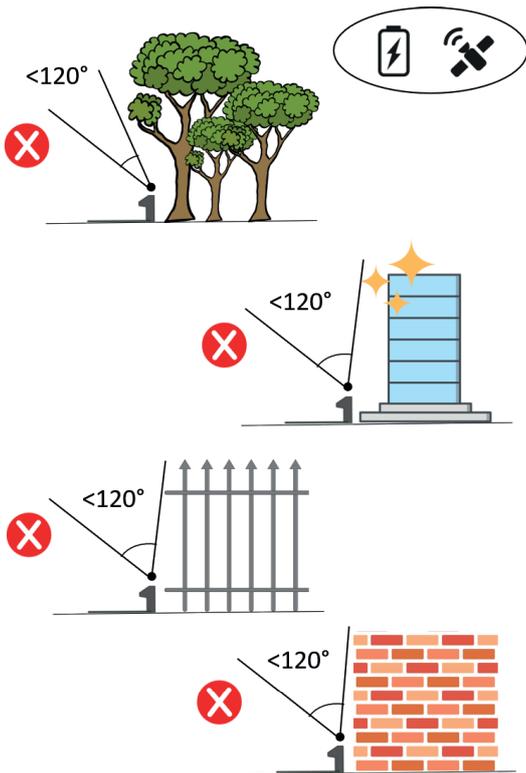


- La base de carga (A) con estación de referencia por satélite (B) debe colocarse en una zona donde el cielo quede completamente visible. En caso de que haya obstáculos como árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristalerías o paredes metálicas, la base de carga con estación de referencia por satélite debe instalarse lejos de estos elementos, en una posición donde el cielo quede completamente visible.

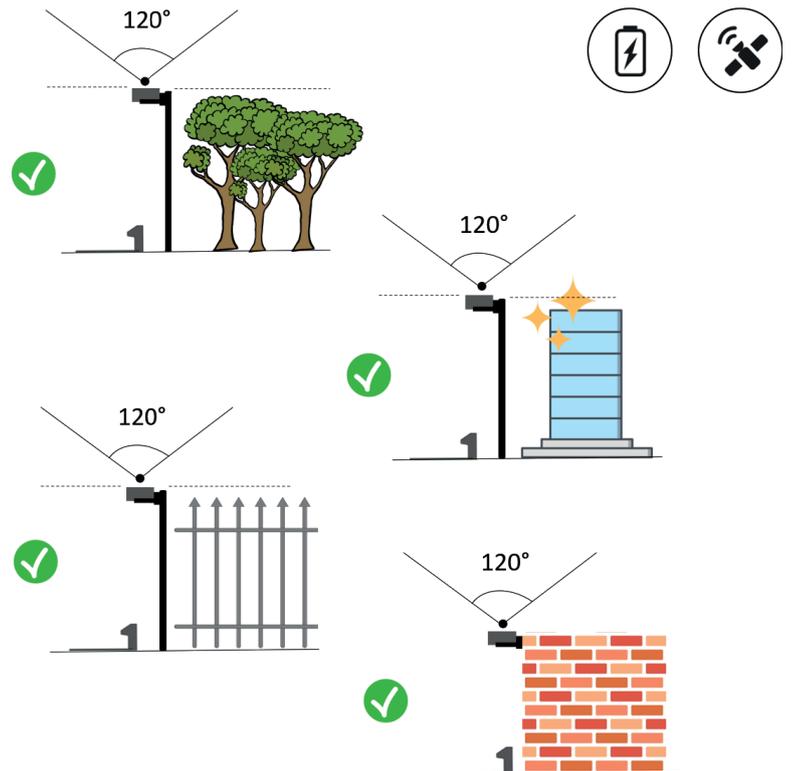
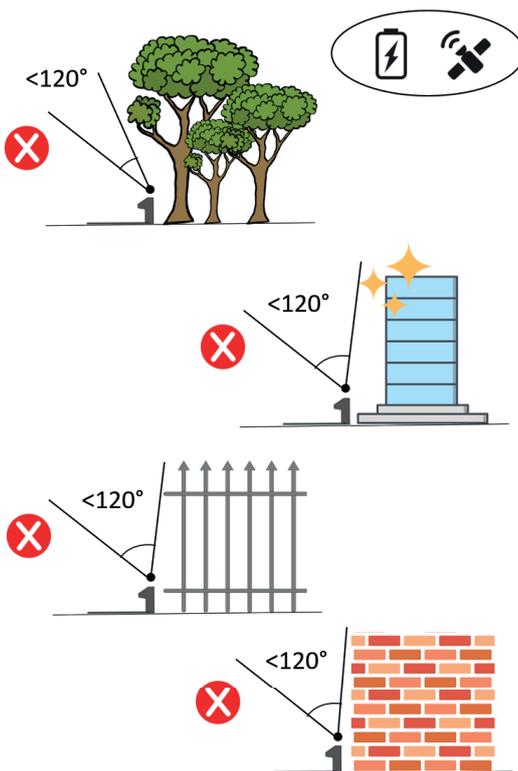


NOTA: Se considera que el cielo es totalmente visible cuando está despejado en un ángulo de al menos 120 grados en todas las direcciones.





- Si la base de carga (A) con estación de referencia por satélite (B) no está situada en una zona en la que el cielo sea totalmente visible, la estación de referencia por satélite (B) debe retirarse de la base de carga (A) e instalarse en una zona en la que el cielo sea totalmente visible. La estación de referencia por satélite (B) debe estar colocada por encima de los obstáculos como árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristalerías o paredes metálicas. Podría ser necesaria la conexión a una toma de corriente (Ver Párr. 4.5.2).

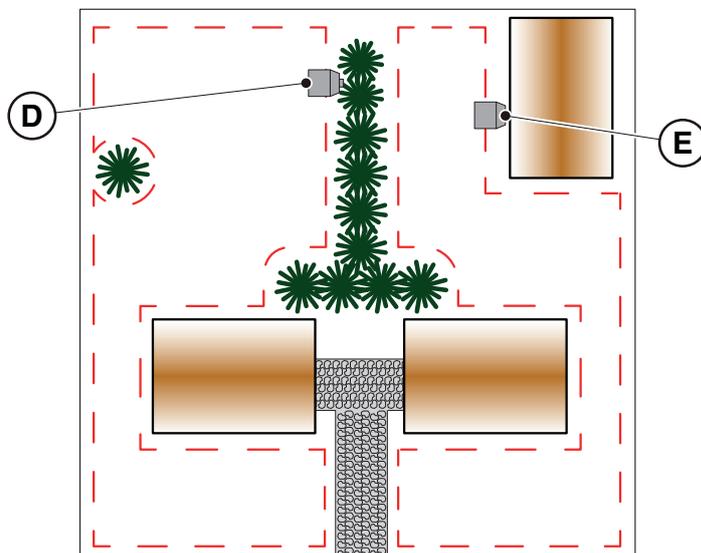


- Asegurarse de que la zona elegida para la instalación de la base de carga (D) esté al menos a 400 cm de distancia de la base de carga (E) de un posible segundo robot cortacésped.



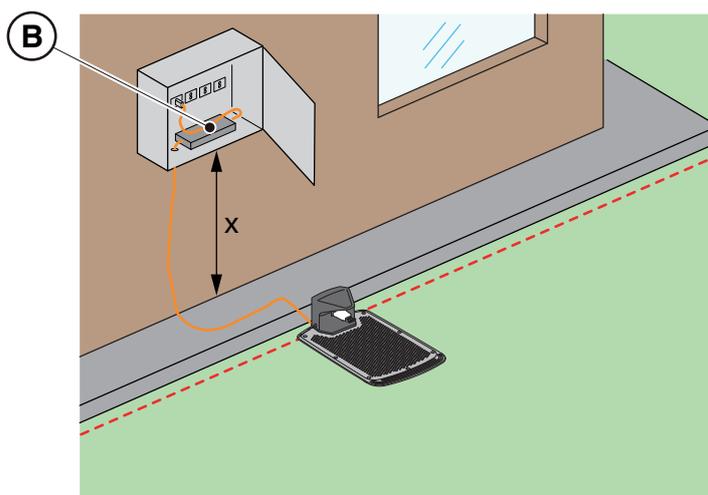
ATENCIÓN:

La excesiva proximidad entre dos bases de carga puede causar interferencias.



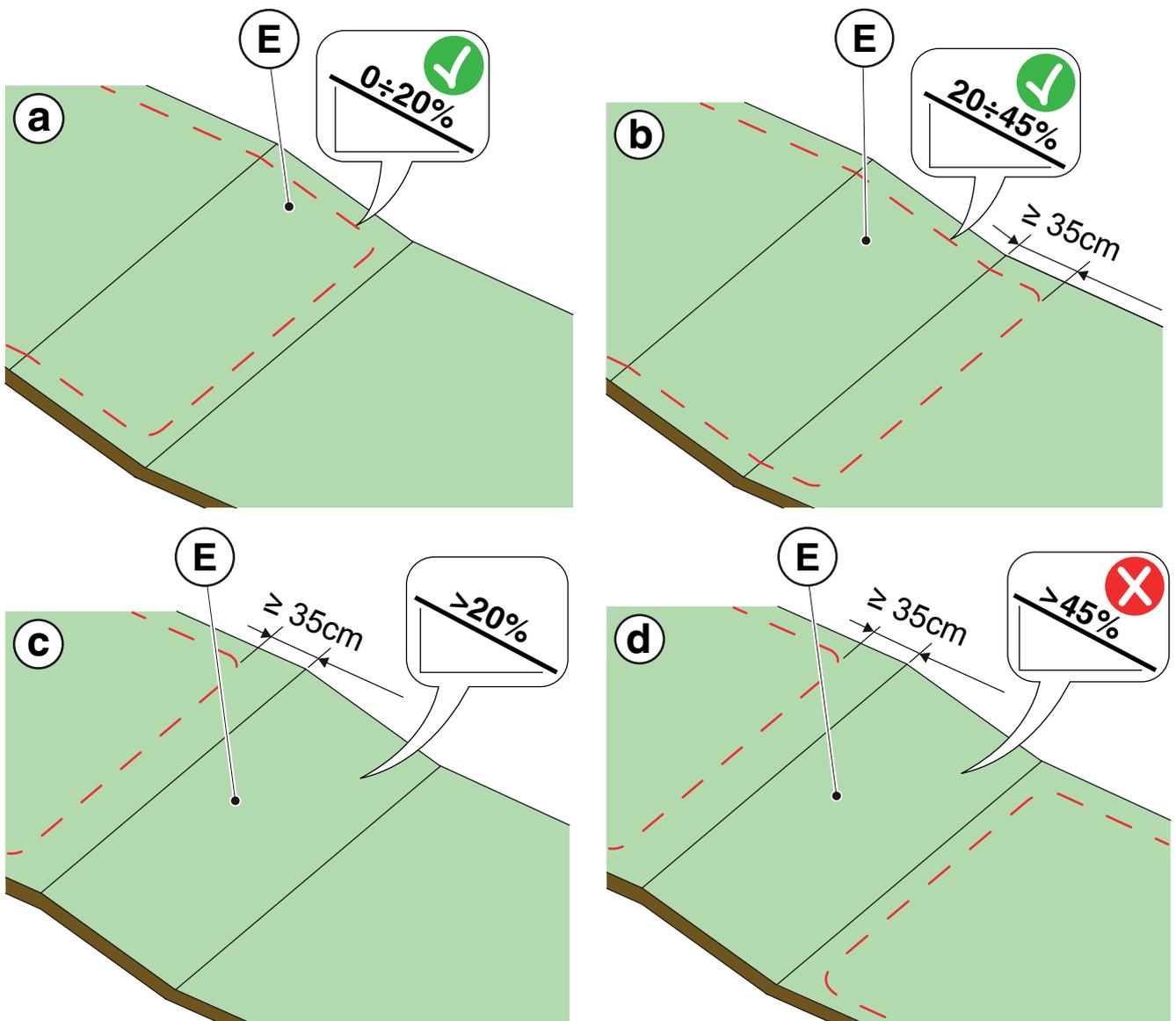
- Preparar la zona de instalación del alimentador (B) de manera que quede protegido por la radiación solar y que no pueda sumergirse en el agua bajo ninguna condición meteorológica.

NOTA: Es preferible y recomendable instalar el alimentador (B) en un compartimento cerrado y protegido de los agentes atmosféricos, en una posición que no pueda ser alcanzada fácilmente por personas no autorizadas, como los niños ($X > 160$ cm).



4.3.3. CONTROLES PARA LA DEFINICIÓN DE LOS CONFINES VIRTUALES:

1. Comprobar que la pendiente máxima de la zona de trabajo sea inferior o igual al 45 % o al 50 % y según el modelo (Ver Párr. 1.2 DATOS TÉCNICOS). Para la definición de los confines virtuales respetar las reglas indicadas en las imágenes de abajo:
 - a) si la pendiente es $\leq 20\%$, el confín virtual puede colocarse como en la figura;
 - b) si la pendiente es $>20\%$ y $\leq 45\%$ (50 %), la instalación debe incluir la zona inclinada respetando la distancia indicada en la figura;
 - c) si la pendiente es $>20\%$ y la zona inclinada no forma parte de la parte del jardín que se va a cortar, debe respetarse la distancia indicada en la figura;
 - d) si la pendiente es $>45\%$ (50 %) debe excluirse la zona inclinada respetando la distancia indicada en la figura.





ATENCIÓN:

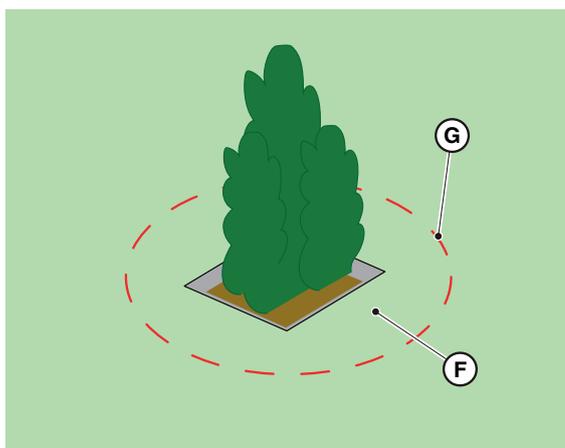
El robot puede cortar superficies con pendiente máxima del 45 % o 50 % según el modelo. Si no se siguen las instrucciones, el robot puede resbalar y salir de la zona de trabajo.



ATENCIÓN:

Las zonas que presenten pendientes superiores a aquellas admisibles no pueden ser cortadas. Coloque el confín virtual antes de la pendiente, excluyendo esa zona de césped del corte

2. Comprobar toda la zona de trabajo: identificar los obstáculos y las zonas que deben excluirse de la zona de trabajo (F) que deberán programarse como zonas que evitar (G).



4.4. CRITERIOS PARA DELIMITAR LAS ZONAS DE TRABAJO Y LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

4.4.1. DISTANCIAS MÍNIMAS DE LOS CONFINES VIRTUALES Y DISTANCIAS DE DELIMITACIÓN

Procedimiento:

1. Si hay una acera o calzada (A) al mismo nivel que el césped, el confín virtual puede coincidir con el borde de la acera. También es posible programar el confín virtual conduciendo el robot cortacésped por el borde de la acera.
2. Cuando haya una piscina, un estanque o una excavación (B), el confín virtual debe planificarse a una distancia mínima de 1 metro. Si la piscina, el estanque o la excavación están situados al final de una pendiente, el confín virtual debe programarse a una distancia de al menos 1,5 metros.
3. En el caso de los árboles con raíces salientes (C), el confín virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped no pase por superficies irregulares.
4. El confín virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped mantenga una distancia de al menos 30 cm de las zonas con grava o piedra triturada (D).
5. En caso de zonas en pendiente, respetar lo indicado en el párr. 4.3.3.
6. En el caso de elementos estructurales continuos (tapias, cercas, setos, etc.) con una altura superior a 50 cm, el límite virtual deberá programarse como mínimo a 40 cm de distancia de ellos (E).
7. En todos los demás casos, el confín virtual puede determinarse a partir del espacio de la máquina, considerando una distancia mínima de 30 cm entre el robot cortacésped y el obstáculo (F).
8. Cuando los obstáculos estén separados por menos de 70 cm (G), márkuelos como un solo obstáculo respetando las distancias indicadas anteriormente.



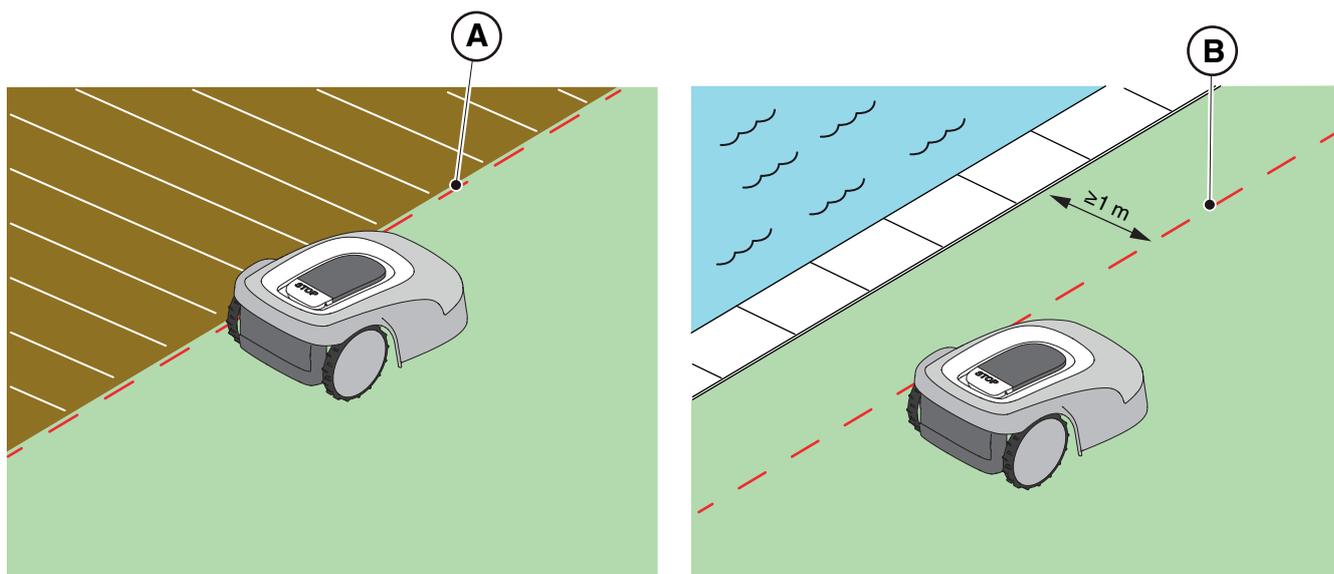
ADVERTENCIA:

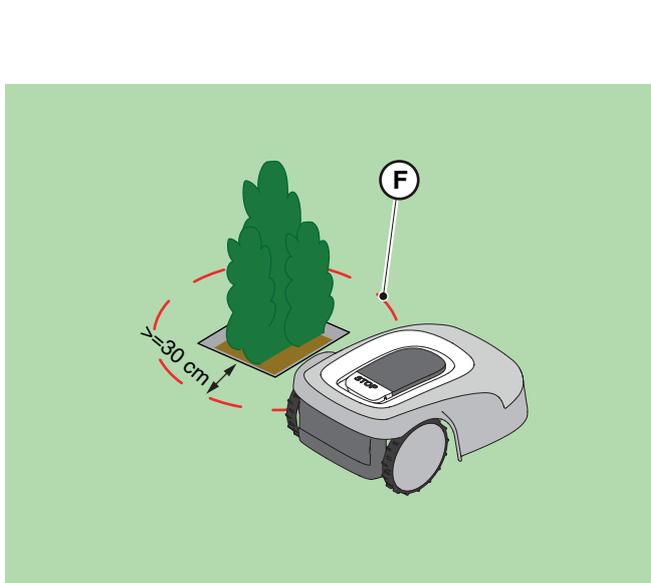
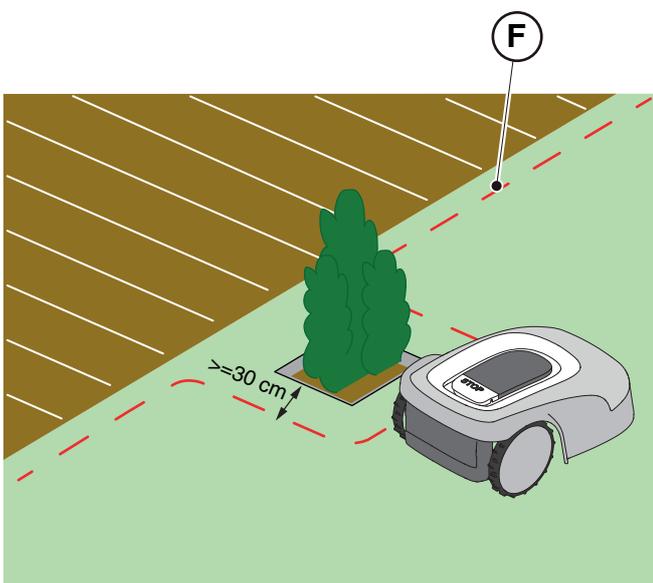
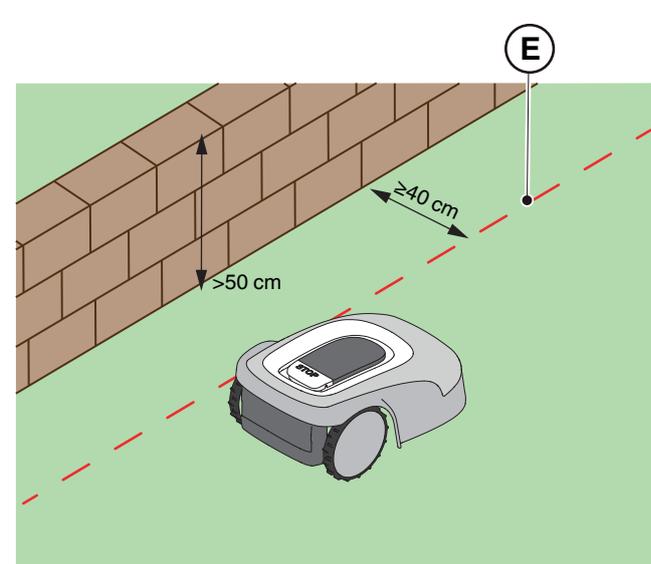
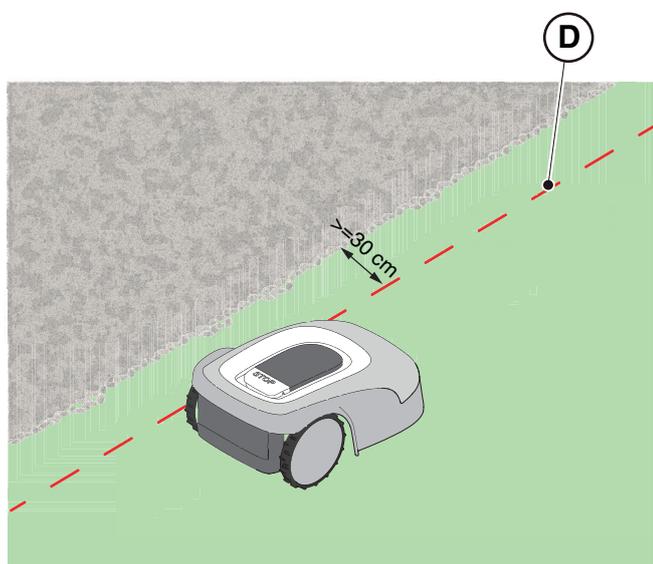
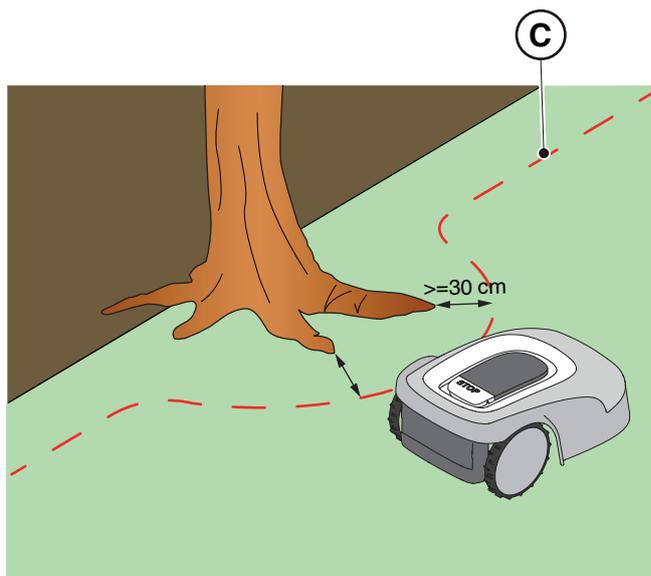
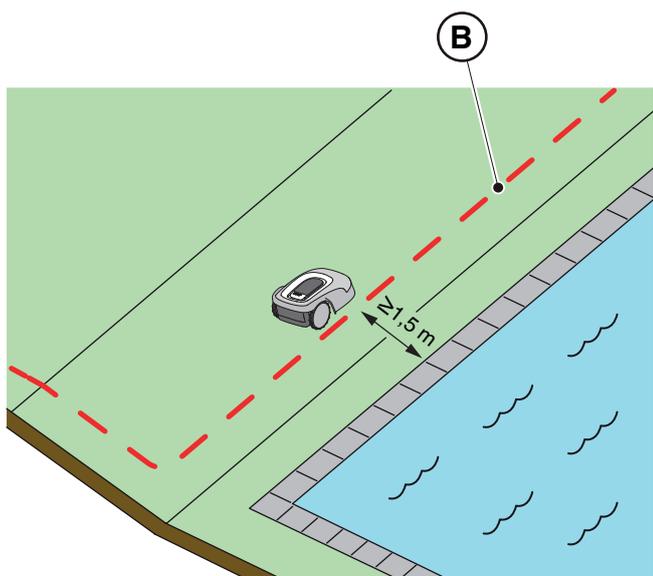
La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una valla que no se pueda cruzar.

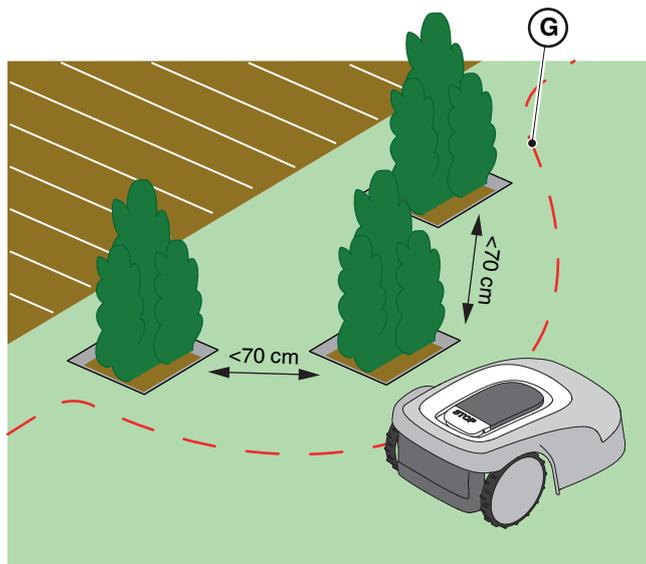


ATENCIÓN:

Si la pendiente es superior al 45 % o al 50 % , según el modelo, la zona inclinada debe excluirse de la zona de corte (Ver Párr. 4.3).



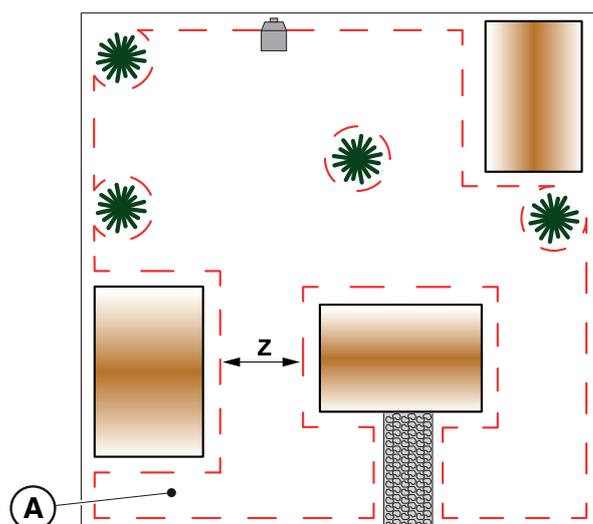




4.4.2. PASOS ENTRE LAS DISTINTAS ZONAS DEL JARDÍN

Procedimiento:

1. En caso de pasillos, la distancia entre dos confines virtuales debe ser $Z \geq 2$ m.
2. En caso de un paso $Z < 2$ m, la zona (A) puede no ser alcanzable por el robot cortacésped de forma automática y en este caso se debe considerar como "Área cerrada".



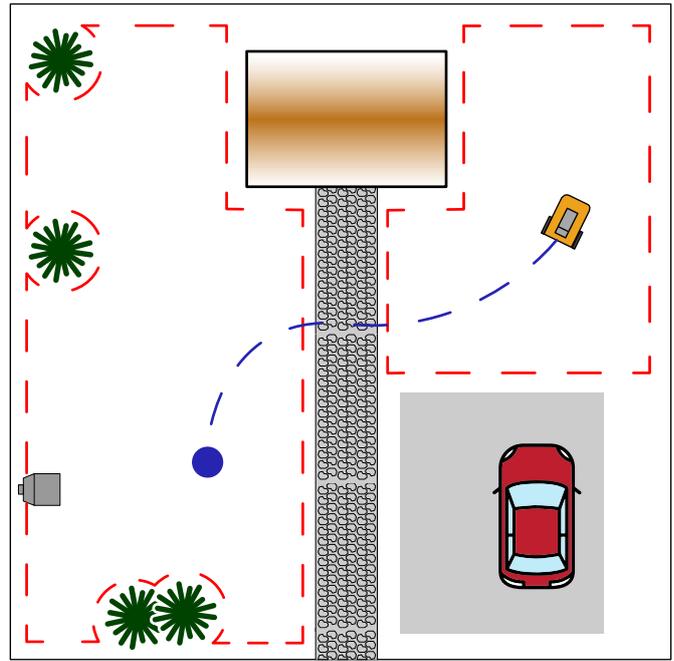
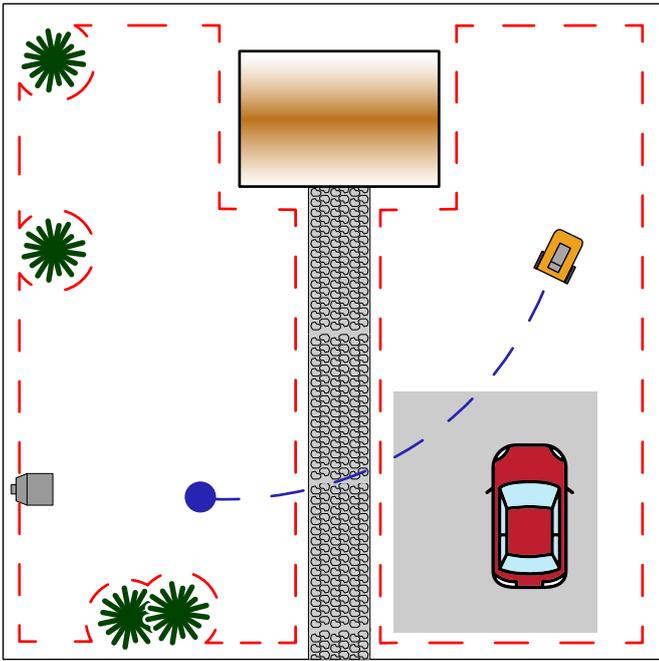
4.4.3. RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

Si hay zonas del jardín que están separadas entre sí por zonas que no se van a cortar o en las que no hay césped, sino, por ejemplo, caminos de grava o superficies duras al mismo nivel que el jardín, es posible conectar las zonas que se van a cortar mediante rutas de desplazamiento. El robot cortacésped se desplazará de una zona a otra manteniendo el dispositivo de corte apagado.

La ruta de desplazamiento también puede utilizarse para llegar a la base de carga cuando ésta no está instalada dentro de una zona de trabajo.

Procedimiento:

1. Identificar la ruta de desplazamiento más suave entre los posibles pasajes, que permita la mayor distancia de cualquier obstáculo y que no atraviese zonas normalmente utilizadas para el estacionamiento, el tránsito de vehículos o los flujos de personas.
2. La distancia entre la ruta de desplazamiento y los distintos obstáculos no debe ser en ningún caso inferior a 2 m.



4.5. INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES

 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso inadecuado puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.</p>	 <p>ADVERTENCIA: El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.</p>
 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Para realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes del país donde se utiliza.</p>	 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.</p>
 <p>ADVERTENCIA: Peligro de corte de manos.</p>	 <p>ADVERTENCIA: Peligro de polvo en los ojos.</p>
 <p>USO OBLIGATORIO DE GANTES: Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.</p>	 <p>USO OBLIGATORIO DE GAFAS: Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.</p>

4.5.1. INSTALACIÓN BASE DE CARGA

 <p>ADVERTENCIA: Peligro de corte de manos.</p>	 <p>ADVERTENCIA: Peligro de polvo en los ojos.</p>
 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.</p>	

Requisitos y obligaciones:

- Terreno llano
- Base de carga
- Alimentador
- Gafas
- Terreno compacto
- Tornillos de fijación
- Guantes

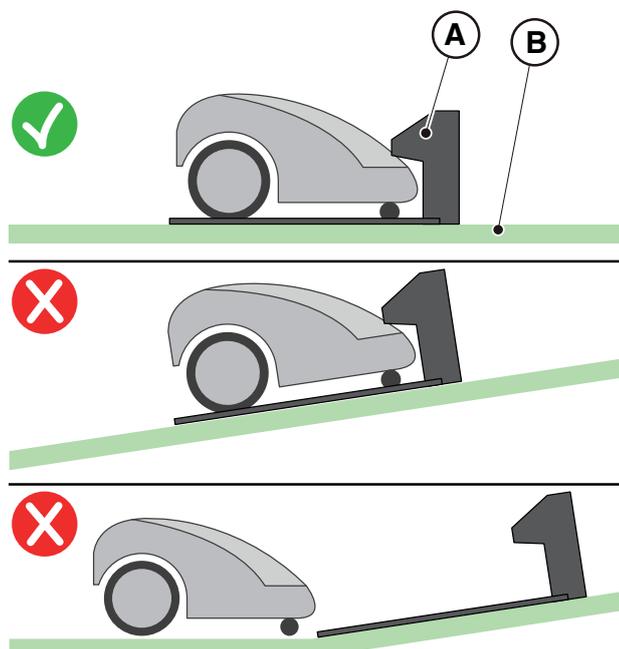
 <p>USO OBLIGATORIO DE GUANTES: Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.</p>	 <p>USO OBLIGATORIO DE GAFAS: Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.</p>
---	--

La base de carga puede instalarse dentro de la zona de trabajo o en una zona conectada a ella a través de una ruta de desplazamiento.

Asegúrese de que hay espacio suficiente para instalar la base de carga de modo que haya una zona libre de obstáculos de al menos 1,5 metros de ancho y 3 metros de largo delante de ella.

Procedimiento:

1. Comprobar los requisitos para la instalación como se indica en el Párr. 4.3.
2. Si fuera necesario, preparar el suelo para que la superficie de la base de carga (A) esté al mismo nivel que el césped (B), el suelo debe ser perfectamente plano y compacto para evitar la deformación de la superficie de la base de carga.

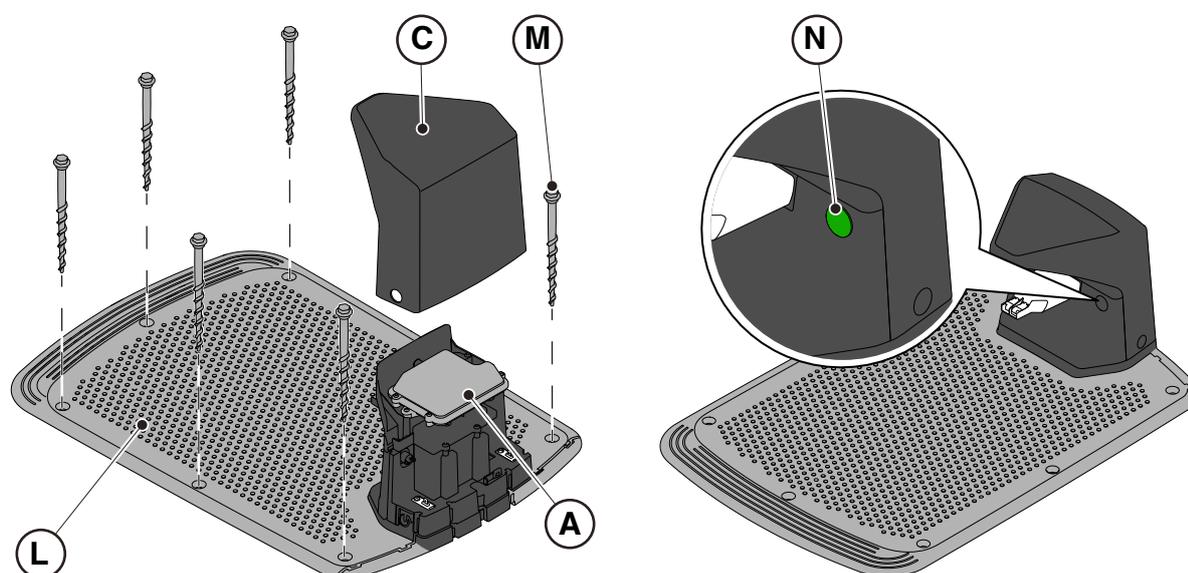


3. Fijar la base de carga (L) al suelo con los tornillos de fijación (M).
4. Compruebe que la estación de referencia por satélite (A) está conectada a la base de carga a través de su conector:
5. Conectar la fuente de alimentación a la base de carga y atornillar el conector.
6. Conectar el enchufe del alimentador en la toma eléctrica.
7. Comprobar que cuando el robot cortacésped no esté en la base de carga, el indicador luminoso de la base de carga (N) esté encendido (Ver Párr. 5.4).



ATENCIÓN:

El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.



NOTA: Si es necesario, el cable que alimenta la base de carga puede extenderse con los cables de extensión. Está permitido utilizar un máximo de dos cables de extensión de 5 metros o un cable de extensión de 15 metros (ver cap. 9 "Accesorios").



ATENCIÓN:

El robot cortacésped también necesita recibir la señal por satélite mientras se encuentra dentro de la base de carga. Si se desea instalar una cubierta de protección sobre la base de carga, deben utilizarse únicamente cubiertas originales STIGA. No instalar bajo ningún concepto cubiertas de material metálico sobre la base de carga.

4.5.2. INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE

 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso inadecuado puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.</p>	 <p>ADVERTENCIA: El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.</p>
 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Para realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes del país donde se utiliza.</p>	 <p>PELIGRO ELÉCTRICO: Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.</p>

La estación de referencia por satélite (A) se suministra con la base de carga y se instala bajo la cubierta protectora (B).

Se alimenta de la base de carga a través de un conector (C).

Si la base de carga (D) no está situada en una zona en la que el cielo sea totalmente visible, la estación de referencia por satélite (A) debe retirarse de la base de carga e instalarse en una zona en la que el cielo sea totalmente visible.

En este caso, la instalación de la estación de referencia por satélite (A) debe realizarse a través de la abrazadera de fijación (E). Para la alimentación, se puede utilizar:

- un cable de extensión de 5 metros (L) (incluido).
- un cable de extensión de 15 metros que puede adquirirse por separado (L).
- una fuente de alimentación (F) que puede adquirirse por separado y la conexión a una toma de corriente.

En caso de instalación independiente de la estación de referencia, se recomienda una altura de instalación mínima de 2,5 metros desde el suelo.

Preparar la zona de instalación del alimentador (F) de manera que quede protegido por la radiación solar y que no pueda sumergirse en el agua bajo ninguna condición meteorológica.



ATENCIÓN:

El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.



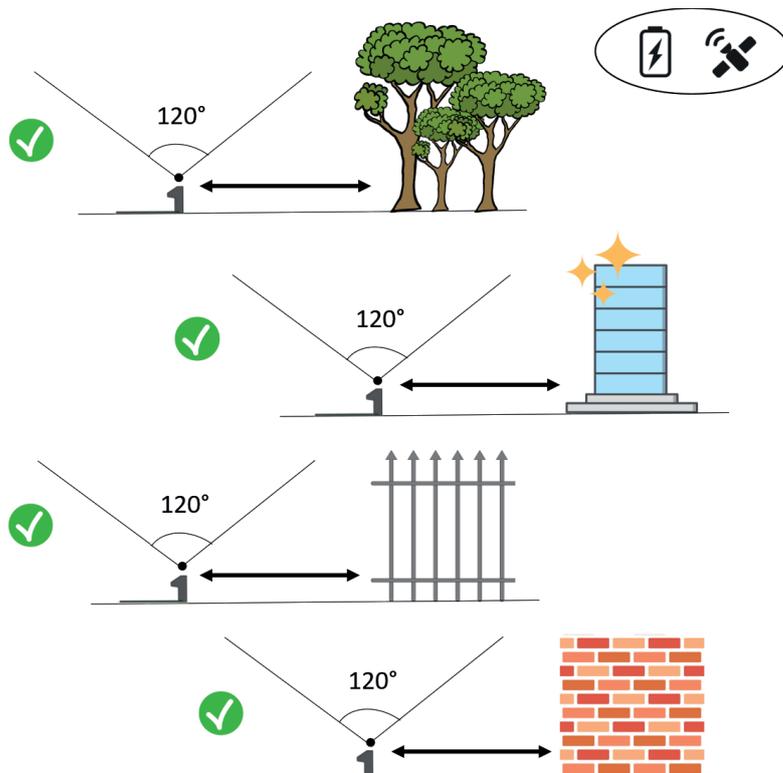
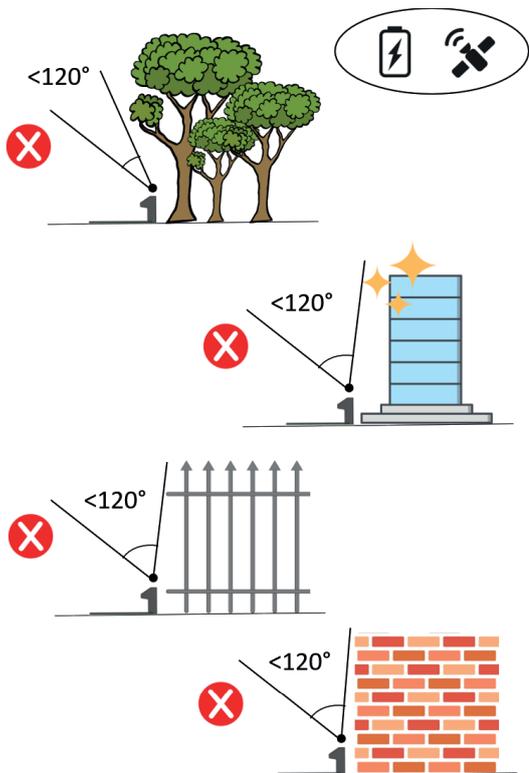
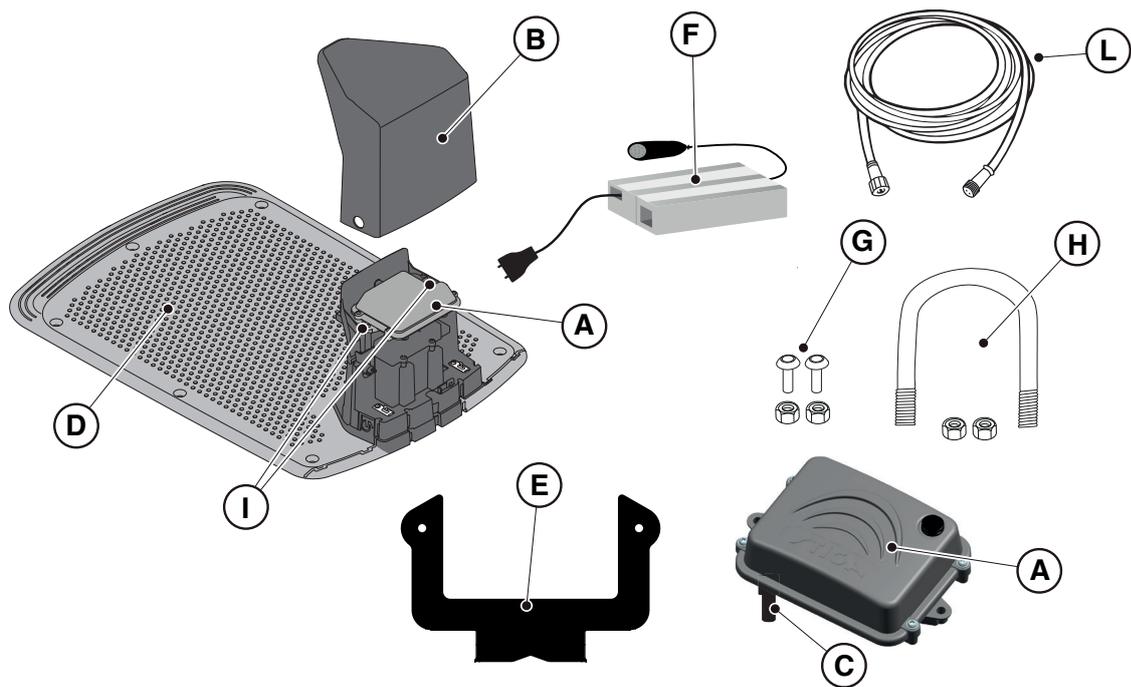
ATENCIÓN:

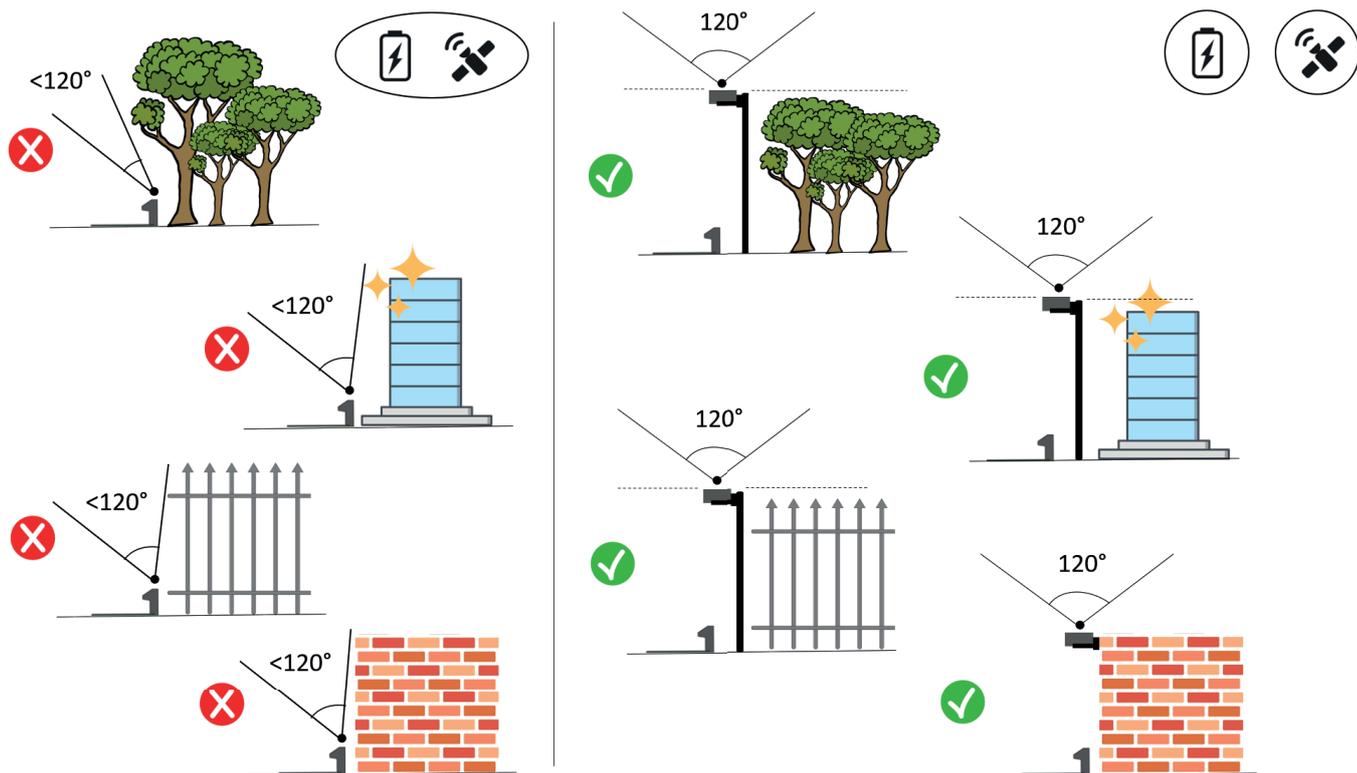
El cable de alimentación eléctrica y el alimentador deben colocarse de forma que no constituyan un peligro para los niños, las personas o los animales.



ADVERTENCIA:

Por razones de seguridad, la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.





Requisitos y obligaciones:

- Estación de referencia satélite (A)
- cable de extensión de 5 metros (L) (incluido).
- o cable de extensión de 15 metros (puede adquirirse por separado) (L).
- O alimentador (F) (se puede adquirir por separado).
- Abrazadera de fijación (E).
- Tornillos para la fijación de la estación de referencia por satélite en la abrazadera (G).
- Puente para la fijación de la abrazadera a un poste (H) o tornillos para el montaje en la pared (no incluidos).

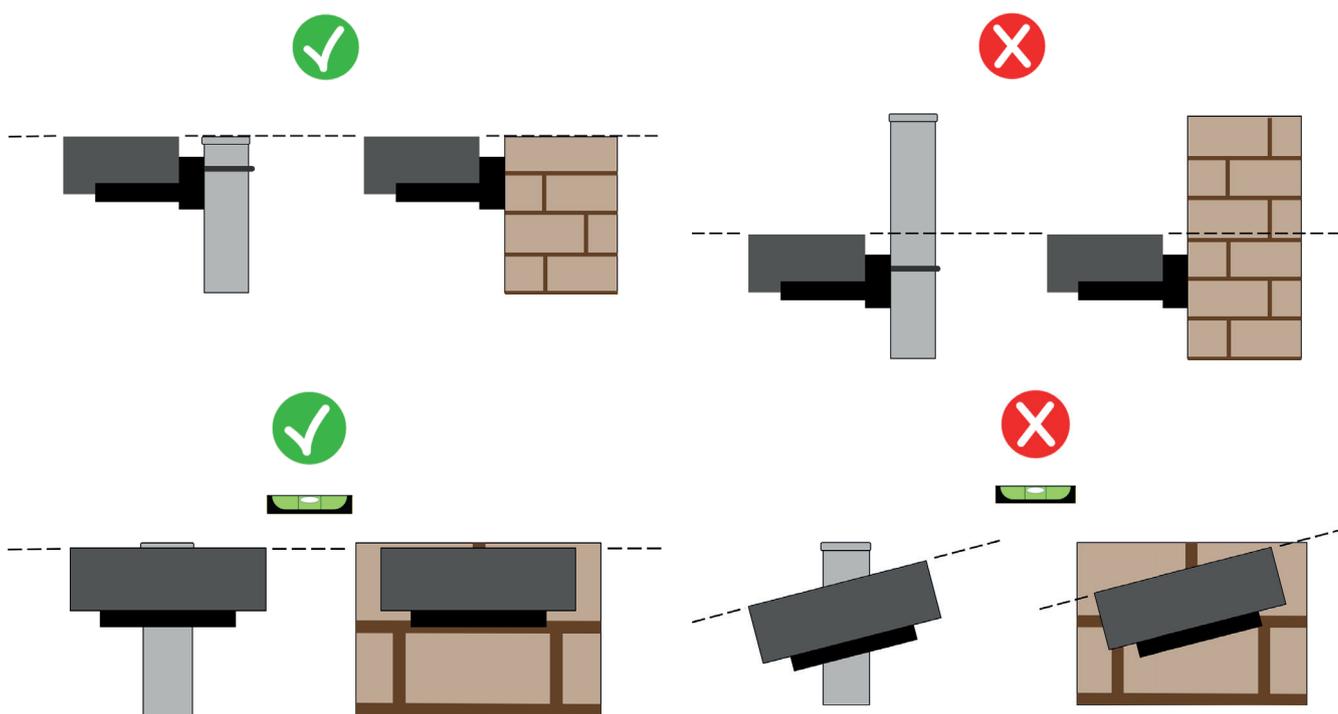
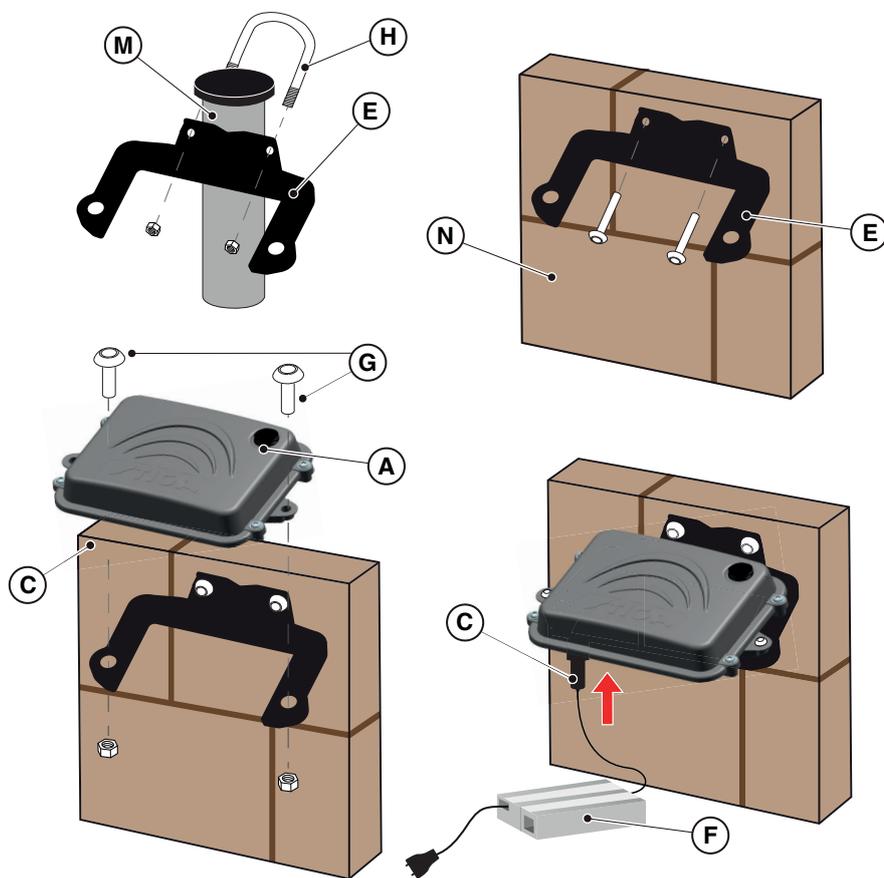
Requisitos y obligaciones:

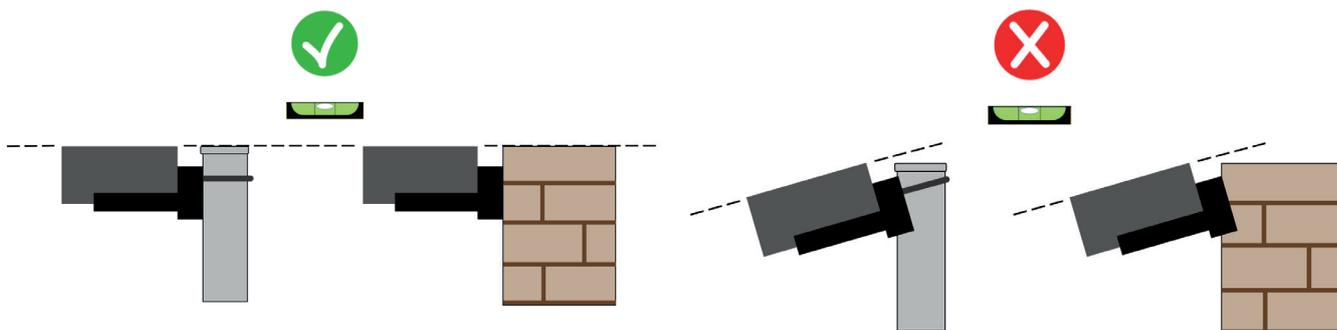
1. Verificar los requisitos de instalación en el párr. 4.3.2.
2. Abrir la cubierta (B).
3. Desconectar el conector (C) de la estación de referencia por satélite (A) de la base de carga (D).
4. Desenroscar los tornillos de fijación (I) y extraer la estación de referencia por satélite (A) de la base de carga (D).
5. Fijar la abrazadera (E) a una pared (N) con los tornillos de fijación (no incluidos), asegurándose de que esté nivelada. Si se monta en un poste (M), utilizar el puente incluido (H) para fijar la abrazadera (E).
6. Fijar la estación de referencia por satélite (A) a la abrazadera (E) con el conector (C) hacia abajo mediante los tornillos (G). Asegúrese de que la estación esté en posición totalmente horizontal. Se recomienda una altura de instalación de al menos 2,5 metros desde el suelo.
7. Conecte la estación de referencia por satélite al alimentador (F) o al cable alargador a través del conector (C) y atornillar la tuerca.
8. Asegure el cable de alimentación para que no se dañe ni suponga un peligro.
9. Conecte el enchufe del alimentador (F) en la toma eléctrica. En caso de que se esté utilizando un cable alargador para alimentar la estación de referencia por satélite, conectar el cable conector libre de la base de carga y atornillar la tuerca.

NOTA: La parte superior de la estación de referencia por satélite debe estar lo más cerca posible de la parte superior de la pared o del poste.

NOTA: Si fuera necesario, el cable que alimenta la estación de referencia por satélite puede extenderse con los cables de extensión. Está permitido utilizar un máximo de dos cables de extensión de 5 metros o un cable de 15 metros (ver cap. 9 “Accesorios”).

NOTA: Para evitar interferencias, la estación de referencia por satélite debe estar instalada a al menos 400 cm de distancia de otras estaciones de referencia por satélite que puedan encontrarse en las proximidades.



**ATENCIÓN:**

La superficie o el poste en el que se fije la estación de referencia por satélite debe ser estable y no debe moverse, oscilar o girar, por ejemplo, en caso de viento fuerte o intemperie. El movimiento de la estación de referencia por satélite influye en la precisión de funcionamiento del robot cortacésped.

**ATENCIÓN:**

Tenga cuidado al instalar la estación de referencia por satélite. Existe el riesgo de caer desde grandes alturas o de que los objetos caigan al vacío.

**ATENCIÓN:**

Si se traslada la estación de referencia por satélite, la programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar debe realizarse de nuevo a través de la APP.

**ATENCIÓN:**

Asegúrese de que la estación de referencia por satélite esté instalada en posición totalmente horizontal.

4.5.3. CARGA ROBOT CORTACÉSPED DESPUÉS DE LA INSTALACIÓN

Cargue el robot cortacésped antes de proceder a la programación de los confines virtuales.

Requisitos y obligaciones:

- Base de carga.

Procedimiento:

1. Cargue el robot cortacésped (Ver Párr. 5.5).

NOTA: En la primera recarga, las baterías deben permanecer en carga durante al menos 2 horas.

4.6. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS DQUE EVITAR

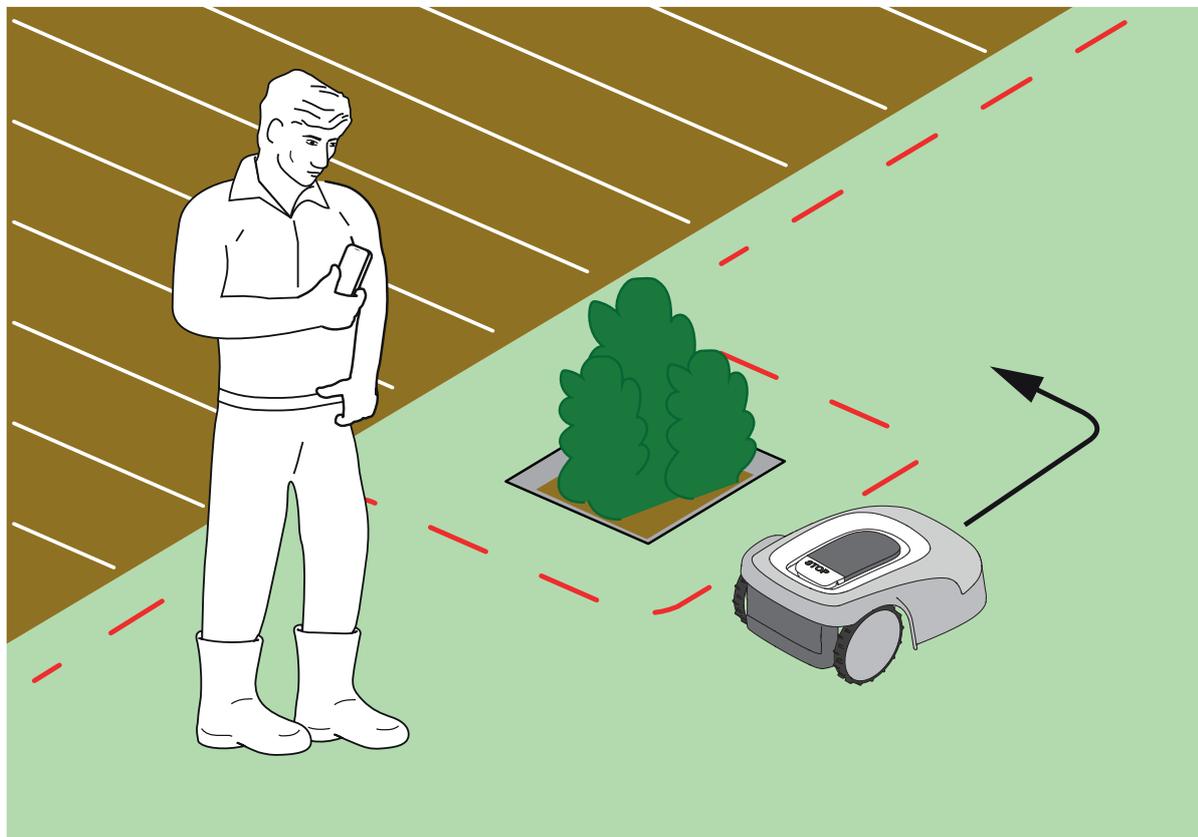
La programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar se realiza mediante los respectivos asistentes de la APP "STIGA.GO". El procedimiento requiere que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado según los criterios generales indicados en el cap. 4.4.

Requisitos y obligaciones:

- Dispositivo móvil Android o iOS conectado a internet (no incluido).

Procedimiento:

1. Descargue la APP "STIGA GO" desde la Google Play Store para dispositivos Android o desde la App Store para dispositivos iOS.
2. Siga el procedimiento guiado en APP (para más información, consulte el párr. APP).



ADVERTENCIA:

La zona de funcionamiento o los recorridos utilizados por la máquina para su desplazamiento deberán establecerse de forma que no incluyan espacios públicos a fin de evitar daños a las personas, a los bienes o accidentes a los vehículos.



ADVERTENCIA:

Por su propia seguridad y para evitar daños a personas, animales o bienes, el operador debe conocer primero la zona por la que se guía manualmente el robot cortacésped. Cuando conduzca el robot, camine con cuidado para evitar caídas.

4.7. FUNZIONALIDAD Y CONFIGURACIONES DEL PRODUCTO

El funcionamiento automático del robot cortacésped requiere una serie de ajustes que se pueden realizar a través de un dispositivo móvil (smartphone) iOS o Android con la aplicación "STIGA GO" instalada. La aplicación para iOS puede descargarse en la iOS App Store. La aplicación para Android puede descargarse desde Google Play Store.

ÍNDICE

4.7.1. PRELOGIN	33
4.7.2. REGISTRO (SIGN UP)	33
4.7.3. EMPAREJAMIENTO (PAIRING)	33
4.7.4. GARAJE Y PÁGINA DEL PRODUCTO (DEVICE PAGE)	34
4.7.5. CONFIGURACIÓN DE LA BASE DE CARGA	34
4.7.6. CALIBRACIÓN DE LA BASE DE CARGA	35
4.7.7. INICIALIZACIÓN DEL ROBOT CORTACÉSPED.....	35
4.7.8. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR	35
4.7.9. PROGRAMAR LA RUTA DE REGRESO A LA BASE DE CARGA.....	36
4.7.10. MAPA DEL JARDÍN.....	37
4.7.11. CORTE PUNTUAL / PROGRAMADO (SPOT CUT / SCHEDULED)	37
4.7.12. PROGRAMACIÓN DE LAS SESIONES DE CORTE (MOWING SESSIONS)	37
4.7.13. GESTIÓN DEL PAQUETE DE DATOS	37
4.7.14. INTEGRACIÓN CON ASISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME).....	38
4.7.15. BLOQUEO DEL TECLADO (APP LOCK).....	38
4.7.16. CONFIGURACIÓN DE LA MODALIDAD DE NAVEGACIÓN DESEADA	38
4.7.17. CORTE DEL BORDE (BORDER CUT)	38
4.7.18. SENSOR DE LLUVIA	39
4.7.19. ACTUALIZACIÓN DEL SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	39
4.7.20. PERFIL / GESTIÓN DE USUARIOS / ELECCIÓN DEL CONCESIONARIO PREFERIDO / MENSAJERÍA	39
4.7.21. ANTIRROBO	39

4.7.1. PRELOGIN

Al acceder por primera vez a la aplicación se puede:

- Acceder a las páginas de información sobre los distribuidores y productos de STIGA
- Realizar el primer registro
- Iniciar sesión para usuarios ya registrados

4.7.2. REGISTRO (SIGN UP)

La sección "Registro" permite el registro del usuario y habilita el acceso a todas las funciones de la aplicación.

El usuario puede conectarse a través de la propia cuenta de Google, Facebook y Apple, o crear una nueva cuenta rellenando los campos requeridos.

El proceso de registro requiere la verificación por correo electrónico..

4.7.3. ASOCIACIÓN DEL DISPOSITIVO (PAIRING)

La sección "Asociación del Dispositivo" permite asociar por Bluetooth el propio dispositivo móvil al robot cortacésped, a la estación de referencia por satélite y configurar la base de carga.

Para añadir un nuevo producto STIGA, pulse el botón "añadir" (+) y siga el procedimiento guiado.

Para realizar la asociación, el robot cortacésped y la estación de referencia por satélite deben estar a menos de 8 metros del dispositivo móvil.

En el caso de una instalación separada de la estación de referencia por satélite, la base de carga puede configurarse posteriormente.

Una vez completada la asociación, se muestra la página principal del producto, desde la que es posible acceder a los distintos menús disponibles.

NOTA: si la asociación de la base de carga se ha efectuado correctamente, la luz indicadora de la base de carga se iluminará con una luz fija cuando el robot cortacésped esté fuera de la base de carga. Si la asociación no se ha realizado, el indicador luminoso parpadea.

NOTA: después de la asociación de todos los dispositivos, hay que realizar la "calibración de la base de carga" antes de utilizar el producto (Ver Párr. 4.7.5).

NOTA: si el dispositivo móvil no detecta al robot cortacésped, comprobar que el robot cortacésped no esté asociado a otro dispositivo, (Ver Párr. 5.3.6).

4.7.4. GARAJE Y PÁGINA DEL PRODUCTO (DEVICE PAGE)

La sección "Garaje" muestra todos los productos Stiga asociados al perfil del usuario.

Los productos asociados se muestran desplazándose a la izquierda y a la derecha entre las diferentes pantallas.

Para cada uno de los productos mostrados, es posible acceder a una serie de opciones que le permiten:

- cambiar el nombre o eliminar el dispositivo de la cuenta de usuario
- acceso a la información del producto y a los manuales
- comprobar el estado de la conectividad a la red móvil y el estado de la señal GNSS del robot cortacésped y de la estación de referencia
- realizar actualizaciones del firmware

Desde la sección "Garaje" puede acceder a la "Página de producto" de cada producto asociado.

La página de productos del robot cortacésped está dividida en tres secciones:

- Robot
- Configuraciones
- Mi jardín

Las secciones se muestran desplazándose a la derecha y a la izquierda entre las diferentes pantallas.

La sección "Robot" permite:

- Comprobar el estado del robot cortacésped (nivel de batería, estado de funcionamiento, modo de corte ajustado)
- Arrancar y parar el robot cortacésped
- Forzar el regreso del robot cortacésped a su base de carga
- Poner en marcha el robot cortacésped para trabajar en una zona a la que no se puede llegar de forma autónoma (si está disponible en la app)
- Comprobar las horas de conectividad restantes y renovar el paquete de datos

La sección "Configuraciones" permite:

- Seleccionar la modalidad de corte "Corte Simple" o "Programado"
- Programar o modificar el programa de trabajo
- Programar o modificar de la altura de corte
- Calibrar el posicionamiento del robot cortacésped en la base de carga
- Iniciar el procedimiento de hibernación para el almacenamiento de invierno
- Activar y seleccionar la sensibilidad del sensor de lluvia

La sección "Mi jardín" permite:

- Registre los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que deben evitarse mediante los procedimientos guiados en la aplicación.
- Visualizar el mapa del jardín con los elementos registrados y la posición en tiempo real del robot cortacésped.

4.7.5. CONFIGURACIÓN DE LA BASE DE CARGA

Antes de utilizar el robot cortacésped, es necesario configurar la base de carga, (Ver Párr. 4.7.3).

4.7.6. CALIBRACIÓN DE LA BASE DE CARGA

La operación para calibrar la posición de regreso a la base es obligatoria y requerida en la app inmediatamente después de completar la configuración de la base de carga.

La calibración permite al robot cortacésped determinar la alineación correcta con los contactos de carga, utilizando la lectura de la señal de radio emitida por la antena situada debajo de la base de carga.

Procedimiento:

1. Disponer el robot cortacésped sobre la base de carga y acoplarlo a los contactos de carga.
2. Si es necesario, levante el robot cortacésped ligeramente por el manija trasera y alinéelo con la base de carga para que quede perfectamente alineado con ella.
3. Compruebe en el teclado del robot cortacésped que el icono luminoso "ALARMA" esté apagado, si no es así, restablezca las alarmas antes de continuar (Ver Párr.5.3.7).
4. Cerrar la tapa.
5. Inicie la calibración según el procedimiento guiado de la aplicación.
6. Espere hasta que aparezca el mensaje de confirmación de la calibración.

NOTA: si el procedimiento no se completa en los 5 minutos siguientes a la conexión del robot cortacésped a los contactos de carga, la calibración se cancela. Es necesario desconectar el robot de los contactos de carga y repetir el procedimiento desde el punto 1.

4.7.7. INICIALIZACIÓN DEL ROBOT CORTACÉSPED

La inicialización del robot cortacésped es obligatoria y requerida en la aplicación:

- En el primer arranque del producto.
- Cuando el robot cortacésped se enciende o se reinicia.
- Cuando el robot cortacésped se desplaza manualmente.

Procedimiento en el primer arranque del producto:

1. Coloque el robot cortacésped de forma que pueda avanzar al menos 3 m sin encontrar obstáculos.
2. Inicie la inicialización según lo solicitado por la aplicación y espere a que se complete el procedimiento. El robot cortacésped avanza en tres pasos de aproximadamente 1 m.

Procedimiento al arrancar o desplazar el robot cortacésped manualmente:

1. Coloque el robot cortacésped dentro de un área programada, de manera que pueda avanzar al menos 3 m y permanecer dentro del confín virtual sin encontrar obstáculos.
2. Inicie la inicialización según lo solicitado por la aplicación y espere a que se complete el procedimiento. El robot cortacésped avanza en tres pasos de aproximadamente 1 m.

4.7.8. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR

Antes de proceder a la programación, asegúrese de haber completado los siguientes pasos: asociación de dispositivo (Párr. 4.7.3), configuración de la base de carga (Párr. 4.7.5), asociación de la base de carga (Párr. 4.7.6), inicialización del robot cortacésped (Párr. 4.7.7).

La programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar se realiza mediante los respectivos asistentes de la APP "STIGA.GO". Los procedimientos requieren que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado.

A continuación se detallan los pasos más relevantes:

1. Siga el procedimiento de puesta en marcha del robot en la APP.
2. Guíe el robot cortacésped con el joystick hasta el punto en el que quiere empezar la programación.
3. Inicie la grabación de los confines o de las rutas virtuales pulsando el botón correspondiente.
4. Conduzca el robot cortacésped manualmente con el joystick alrededor del perímetro o ruta que programar. el punto inicial y el punto final del perímetro virtual deben coincidir.



ADVERTENCIA:

Respete las distancias mínimas de los obstáculos y las instrucciones del cap. 4.4

5. Confirme el registro

NOTA: una vez finalizada la programación de los confines virtuales, el robot cortacésped recorrerá todo el perímetro virtual para comprobar si la programación se ha realizado correctamente. Este paso es necesario por razones de seguridad y no puede evitarse. Sólo es posible proceder cuando el robot cortacésped ha vuelto al punto de partida del perímetro virtual.

NOTA: para gestionar de forma diferente las distintas áreas del jardín, se pueden programar varias zonas virtuales

NOTA: los confines virtuales deben ser programados antes de programar las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar.

NOTA: no mueva el robot cortacésped a mano, cualquier movimiento manual del robot cortacésped requiere repetir el procedimiento de inicialización.

NOTA: si la base de recarga se ha instalado en el borde de la zona que se va a cortar, durante la programación de los confines virtuales es necesario guiar al robot haciéndolo pasar sobre la base.

NOTA: para el correcto funcionamiento del robot cortacésped, evitar cruces y/o superposiciones en el perímetro virtual.

4.7.9. PROGRAMACIÓN DE LA RUTA DE REGRESO A LA BASE DE CARGA

Para que el robot cortacésped pueda entrar en la base de recarga, la ruta de regreso debe programarse según las siguientes características:

- La ruta de regreso debe tener una longitud mínima de 5 m.
- El tramo que termina en la base de carga debe tener una longitud mínima de 5 m, ser recto y estar alineado con el centro de la base de carga (puede coincidir con toda la ruta de regreso).
- El punto de partida de la ruta de regreso debe estar dentro del confín virtual a una distancia de al menos 1 metro del perímetro, para que el robot cortacésped pueda llegar a él de forma independiente.
- El punto final coincide con la posición de carga del robot cortacésped.
- Cada punto de la ruta de desplazamiento debe estar al menos a 1 m de cualquier obstáculo, confín virtual o zona que deba evitarse, y en cualquier caso cumplir con las distancias mínimas indicadas en el párr. 4.4 si son más restrictivas.

NOTA: antes de la programación de la ruta de desplazamiento a la base de carga deben ser programados antes de programados los confines virtuales.

Procedimiento:

1. Asegúrese de que se ha programado el confín virtual de la zona desde la que se inicia la ruta de desplazamiento, si es necesario realice la inicialización.
2. En el menú "Mi jardín", elija la zona programada desde la que debe iniciarse la ruta de regreso a la base de carga, seleccione la creación de una nueva conexión y elija "Base de carga".
3. Guíe el robot cortacésped con el joystick hasta el punto en el que quiere empezar la programación.

4. Inicie el registro de la ruta de regreso a la base de carga pulsando el botón correspondiente
5. Guíe el robot cortacésped manualmente con el joystick a lo largo de la ruta que programar hasta que el robot se conecte con los contactos de carga
6. Confirme el registro.

NOTA: no mueva el robot cortacésped a mano, cualquier movimiento manual del robot cortacésped requiere repetir el procedimiento de inicialización.

NOTA: la base de carga también puede instalarse fuera del área de trabajo. En este caso, el robot utilizará toda la ruta de regreso para volver a la base de carga y para alcanzar el área de trabajo durante el funcionamiento.

NOTA: una vez finalizada la programación de la ruta de regreso a la base, el robot cortacésped recorre todo el perímetro virtual para comprobar si la programación se ha realizado correctamente. Este paso es necesario por razones de seguridad y no puede evitarse.

4.7.10. MAPA DEL JARDÍN

Desde la sección "Mi jardín" se puede acceder al mapa del jardín y visualizar:

- Los confines virtuales.
- Las zonas que evitar.
- Las rutas de desplazamiento.
- La posición en tiempo real del robot cortacésped.
- La posición de instalación de la estación de referencia por satélite.
- La posición de la base de carga y la ruta correspondiente de regreso.

4.7.11. CORTE PUNTUAL / PROGRAMADO (SPOT CUT / SCHEDULED)

El selector "Corte puntual/Programado" del menú configuraciones permite activar o desactivar el programa de trabajo programado.

La aplicación sugiere el número de horas semanales que deben programarse en función del tamaño del jardín.

- Si se configura en "Programado", el robot cortacésped opera según el programa de trabajo previsto
- Si se configura en "Corte puntual", el robot cortacésped funciona realizando un ciclo de trabajo puntual.

NOTA: cuando el robot cortacésped termina un ciclo de cobertura de todo el jardín, vuelve a la base de carga y permanece allí hasta el siguiente horario de arranque programado.

4.7.12. PROGRAMACIÓN DE LAS SESIONES DE CORTE (MOWING SESSIONS)

La sección "Sesiones de corte" permite programar el horario y los días de trabajo del robot cortacésped. La aplicación sugiere el número de horas semanales que deben programarse en función del tamaño del jardín.

Procedimiento:

1. En el menú "Configuraciones", seleccione "Sesiones de corte" y elija el día de la semana en el que desea fijar las sesiones de trabajo.
2. El usuario tiene la posibilidad de aplicar el mismo horario de trabajo a varios días de la semana.
3. El tiempo de trabajo se mostrará dentro del día en el que está programado. Pulsando sobre cada horario de trabajo es posible copiarlo o borrarlo.

4.7.13. GESTIÓN DEL PAQUETE DE DATOS

La sección "Paquete de datos" le permite comprobar las horas restantes de conectividad necesarias para el funcionamiento del robot cortacésped.

En esta sección puede adquirir directamente paquetes para la conectividad.

4.7.14. INTEGRACIÓN CON ASISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)

La integración con un asistente de voz permite interactuar con el robot cortacésped según las opciones disponibles en la app, por ejemplo es posible:

- Iniciar una sesión de trabajo.
- Detener el robot cortacésped durante el corte de hierba y reanudar el trabajo.
- Forzar el regreso del robot cortacésped a su base de carga.
- Pedir información sobre la próxima hora de inicio programada.
- Pedir información sobre el estado del robot cortacésped.
- Pedir información sobre las horas de conectividad que quedan.

4.7.15. BLOQUEO DEL TECLADO (APP LOCK)

Para evitar que niños o personas no autorizadas utilicen el robot cortacésped, es posible bloquear el funcionamiento del teclado. De esta forma, el robot cortacésped solo se puede controlar desde la aplicación.

Procedimiento:

1. Activar o desactivar la función de Bloqueo del teclado/App Lock desde el menú "configuración" de la aplicación

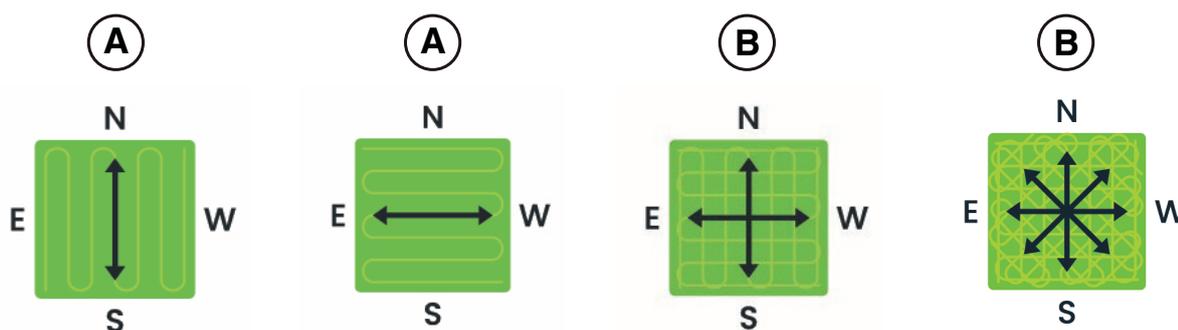
NOTA: cuando la función está activa, el bloqueo del teclado permanece activo incluso cuando se apaga el robot cortacésped.

4.7.16. CONFIGURACIÓN DE LA MODALIDAD DE NAVEGACIÓN DESEADA

La función permite configurar la modalidad de navegación con la que el robot cortacésped se desplaza por el jardín durante el corte de la hierba.

Es posible seleccionar diferentes direcciones de corte (A), o modalidades combinadas de estas (B).

La modificación de la modalidad de navegación realizada por el usuario en una zona donde el corte se ha iniciado pero no completado, se hace efectiva una vez que el corte de la zona en cuestión se ha finalizado.



Procedimiento:

1. Elegir la modalidad de navegación deseada del menú "configuración" de la app.

4.7.17. CORTE DEL BORDE (BORDER CUT)

La sección "Corte del borde", si está activada, permite cortar el borde del jardín. El corte del borde lo efectúa el robot cortacésped tras haber finalizado el corte de la zona programada.

Procedimiento:

1. Activar la función "corte del borde" del menú "configuración" de la aplicación. Es posible activar la función por separado para cada zona virtual programada.

4.7.18. SENSOR DE LLUVIA

La función "Sensor de lluvia" permite activar o desactivar el sensor de lluvia del robot cortacésped. El sensor de lluvia puede ajustarse a tres niveles de sensibilidad diferentes. Una mayor sensibilidad corresponde a una mayor permanencia en la base en caso de lluvia.

Baja sensibilidad: 4 horas, Media sostenibilidad: 8 horas, Alta sensibilidad: 12 horas.

Procedimiento:

1. Activar la función del menú "configuración" de la aplicación.

4.7.19. ACTUALIZACIÓN DEL SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)

Las actualizaciones del firmware del producto, si están disponibles, se notifican en la página de visualización del producto en "Garaje".

Las actualizaciones disponibles se realizan en secuencia en el orden: robot cortacésped, estación de referencia, base de carga.

Durante la actualización, debe mantener el teléfono cerca del dispositivo que está actualizando. La actualización de cada dispositivo tarda entre 10 y 20 minutos.

El usuario también puede acceder al menú de la página de visualización del producto en 'Garaje' para comprobar si hay actualizaciones y forzar una actualización del firmware.

4.7.20. PERFIL / GESTIÓN DE USUARIOS / ELECCIÓN DEL CONCESIONARIO PREFERIDO / MENSAJERÍA

Desde la sección "Perfil" se puede editar los detalles de la cuenta y cambiar la contraseña.

El usuario principal que se registró por primera vez puede invitar y gestionar a otros usuarios del robot cortacésped.

El usuario invitado debe descargar la aplicación en su dispositivo móvil y registrarse.

La sección "Dealer" permite elegir el centro de asistencia de referencia.

La sección "Mensajes" permite ver mensajes/información.

4.7.21. ANTIRROBO

Esta función le permite recibir una notificación de aviso cuando el robot cortacésped se encuentra lejos del área de trabajo. Si la función está activa, el robot cortacésped controla continuamente su distancia desde el perímetro virtual. Cuando el robot cortacésped se aleja del perímetro virtual más de 100 metros:

- El robot envía una notificación al dispositivo móvil del usuario a través de la aplicación Stiga.GO.
- En la aplicación es posible visualizar la posición efectiva del robot y seguir los movimientos.
- No es posible poner en marcha el robot cortacésped en el trabajo mientras esté fuera de su perímetro virtual

NOTA: la función Antirrobo permanece activa el bloqueo del teclado permanece activo incluso cuando se apaga el robot cortacésped. En este caso, la notificación de robo y la posición del robot cortacésped se envían cuando el robot se enciende

Procedimiento:

1. Activar la función del menú "configuración" de la aplicación. Asegurarse de que las notificaciones para la App y Stiga. GO se hayan activado en el dispositivo móvil.

5. FUNCIONAMIENTO

Requisitos y obligaciones:

- Instalación de la base de carga y de la estación de referencia por satélite (Ver cap 4.5)
- Altura inicial del césped en el rango de funcionamiento del robot cortacésped: 20-60 mm
- Batería cargada (Ver Párr. 5.5)
- Programación de confines virtuales, rutas de desplazamiento y zonas que evitar (Ver Párr. 5.6)
- Altura de corte correctamente ajustada (Ver Párr. 5.6).

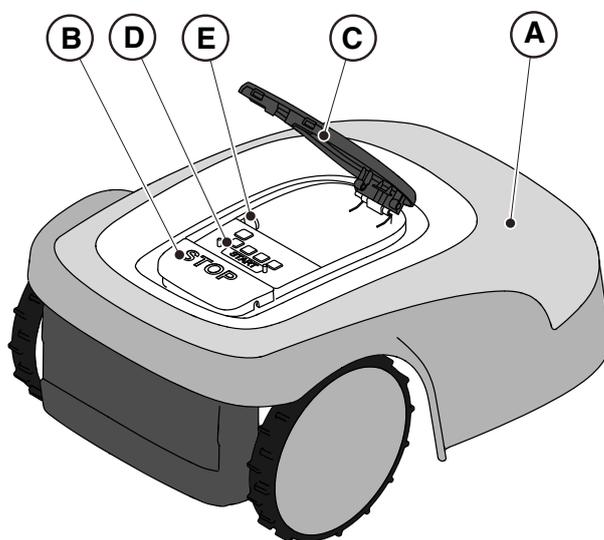
5.1. CONTROL DE SEGURIDAD PARA LA PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED

Requisitos y obligaciones:

- Llave de seguridad

Procedimiento:

1. Comprobar que la tapa flotante (A) esté bien montada. Si la tapa no estuviera colocada, el robot cortacésped no funciona.
2. Verificar que la llave de seguridad (E) esté activada, de lo contrario, el robot cortacésped no se pone en marcha.
3. Comprobar que el botón de parada "**STOP**" (B) no esté activado. Si se pulsa, el robot cortacésped se detiene y se abre la tapa de protección (C) de la consola de control (D).
4. Comprobar que el robot cortacésped esté correctamente colocado en el suelo. En caso de inclinación excesiva ($\geq 45\%$ o 50%) o elevación, los sensores de inclinación (inclinómetro) detienen el robot cortacésped.



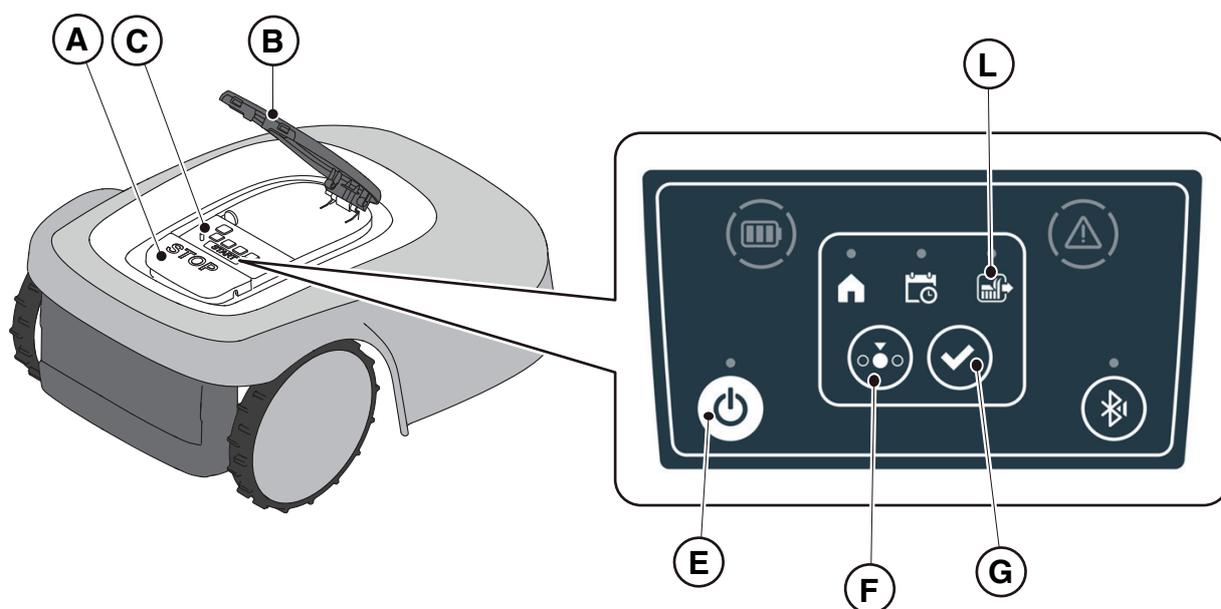
5.2. FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED

El robot cortacésped puede funcionar sin realizar la programación descrita en el Párr. 4.7. En esta modalidad, el robot cortacésped realiza un ciclo de trabajo, vuelve a la base de carga y permanece allí hasta el siguiente arranque manual.

Para utilizar la máquina en este modo es necesario, sin embargo, llevar a cabo la programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar (Ver Párr. 4.6).

Procedimiento:

1. Colocar el robot cortacésped dentro sobre la base de carga o, en cualquier caso, dentro del perímetro de la instalación.
2. Pulsar el botón **"STOP"** (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
3. Presione el botón **"SELECCIÓN MODALIDAD"** (F), hasta que solo parpadée el icono (L)
4. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN"** (G) El icono (L) se ilumina con luz fija para confirmar la operación.
5. Cerrar la tapa (B).
6. El robot cortacésped comenzará a trabajar.



NOTA: esta modalidad puede no garantizar una cobertura adecuada del jardín, tanto en términos de tiempo necesario como de uniformidad del resultado del corte, especialmente si el jardín tiene una forma irregular. Para lograr la máxima eficiencia del robot cortacésped se recomienda realizar la programación (Ver Párr. 4.7).

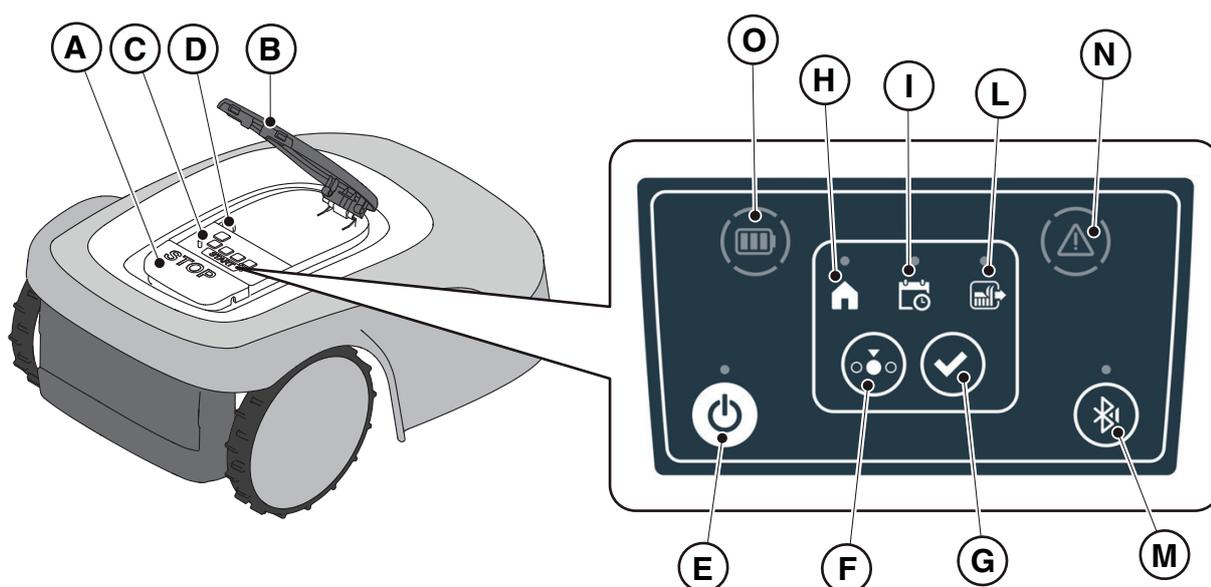
NOTA: Si después de pulsar el botón **"CONFIRMACIÓN"** (G), se pulsa el botón **"SELECCIÓN MODALIDAD"** (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN"** (G) Los iconos volverán a tener una luz fija.

NOTA: si se abre la tapa (B), ya sea durante el trabajo o con el robot en la base, los iconos relativos a las funciones seleccionadas parpadearán, indicando que hay que confirmar la operación antes de volver a cerrar la tapa. Si se cierra la tapa sin pulsar el botón **"CONFIRMACIÓN"** (G), el robot no realizará ninguna operación hasta una nueva orden del usuario.

5.3. DESCRIPCIÓN DE LOS CONTROLES DEL ROBOT CORTACÉSPED

Lista de controles, indicadores y su función:

- Botón "**STOP**" (A): sirve para la parada de seguridad del robot cortacésped.
- "**LLAVE DE SEGURIDAD**" (D): sirve para apagar el robot cortacésped de forma segura.
- Botón "**ON/OFF**" (E): sirve para encender y apagar el robot cortacésped y para el restablecimiento de las alarmas.
- Botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F): sirve para seleccionar el modo de funcionamiento del robot cortacésped y para forzar el retorno a la base de carga.
- Botón "**CONFIRMACIÓN**" (G): sirve para confirma el modo de funcionamiento programado.
- Icono luminoso "**PROGRAMMA PERPROGRAMADO**"(I): sirve para visualizar el ajuste del programa previsto.
- El icono luminoso "**CICLO DE TRABAJO ÚNICO**" (L): se utiliza para mostrar el ajuste de un ciclo de trabajo único.
- Icono luminoso "**RETORNO A LA BASE**" (H): sirve para visualizar la programación de la vuelta forzada a la base de recarga del robot cortacésped.
- Botón "**BLUETOOTH**" (M): sirve para visualizar el estado del Bluetooth.
- Icono luminoso "**ALARMA**" (N): sirve para visualizar estados de alarma.
- Icono luminoso "**BATERÍA**" (O): sirve para ver la carga de la batería.

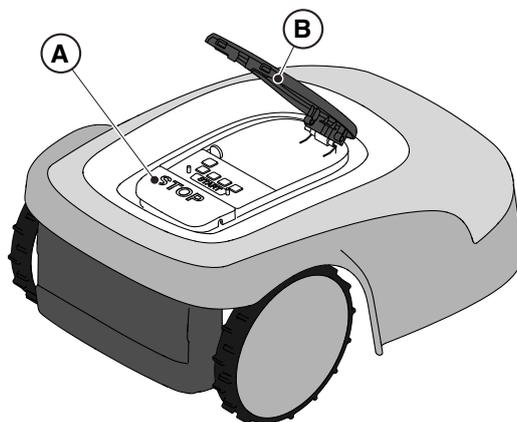


5.3.1. PARADA SEGURA - BOTÓN DE PARADA

El botón "STOP" (A) es un mando que detiene el robot cortacésped de forma segura, sea cual sea su estado de funcionamiento.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) cuando el robot cortacésped esté en movimiento o parado.
2. Al pulsar el botón "STOP" (A), el robot cortacésped se detiene y la tapa (B) se abre para que se pueda acceder a los demás mandos del robot.



5.3.2. APAGADO SEGURO - LLAVE DE SEGURIDAD

Desactivando la llave de seguridad (D), se puede desconectar el robot cortacésped de forma segura.

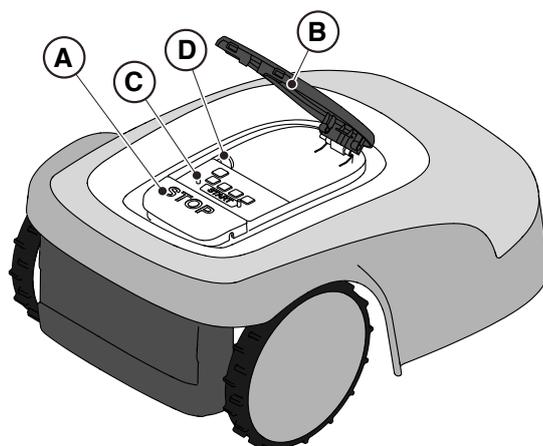


OBLIGACIÓN:

Retirar siempre la llave de seguridad antes de cualquier operación de limpieza, transporte y mantenimiento

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
2. Retirar la llave de seguridad (D) y guardarla en un lugar seguro.
3. Después de haber realizado las operaciones de mantenimiento, introducir la llave de seguridad para poder encender el robot cortacésped.



5.3.3. ENCENDIDO Y APAGADO - BOTÓN ON/OFF

El botón "ON/OFF" (E) permite encender y apagar de forma manual el robot cortacésped.

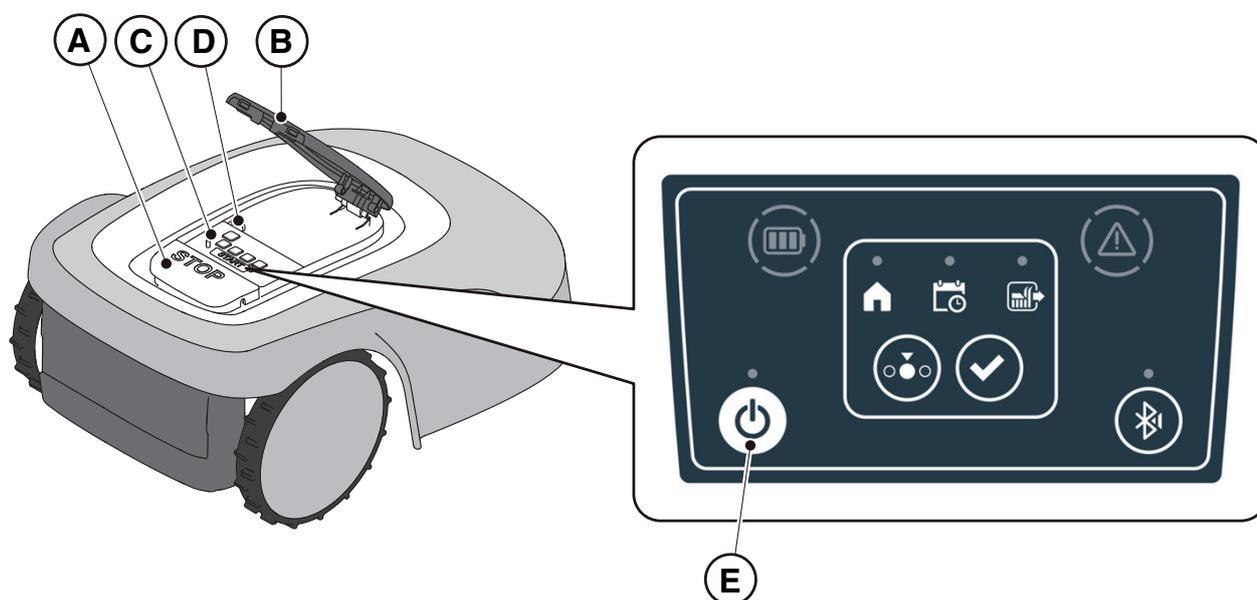
Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
2. Pulsar el botón "ON/OFF" (E) durante 5 segundos para encender o apagar el robot cortacésped.

NOTA: Para encender el robot cortacésped, debe activarse la llave de seguridad (D).

NOTA: Si se retira la llave de seguridad (D), el robot cortacésped se apaga aunque no se haya apagado previamente con el botón "ON/OFF".

NOTA: En caso de alarmas activas, una doble presión del botón "ON/OFF" restablece las alarmas.



5.3.4. SELECCIÓN PROGRAMA PROGRAMADO / CICLO DE TRABAJO ÚNICO / RETORNO FORZADO A LA BASE DE CARGA - BOTÓN DE SELECCIÓN MODALIDAD

El botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" permite activar o desactivar la programación de trabajo establecida a través de la App y seleccionar el retorno forzado a la base de carga. El robot cortacésped se comporta según las posibles selecciones descritas a continuación.

SELECCIONES DEL TECLADO Y FUNCIONAMIENTO DEL ROBOT

PROGRAMA PROGRAMADO

El robot cortacésped funciona según la programación establecida a través de la app.



RETORNO A LA BASE + PROGRAMA PROGRAMADO

El robot cortacésped vuelve a la base de carga.
El robot cortacésped reanuda su trabajo a partir de la siguiente hora de inicio establecida.



CICLO DE TRABAJO ÚNICO + PROGRAMA PROGRAMADO

El robot cortacésped realiza un único ciclo de trabajo forzado y vuelve a la base de carga cuando termina.
El robot cortacésped reanuda su trabajo a partir de la siguiente hora de inicio establecida.



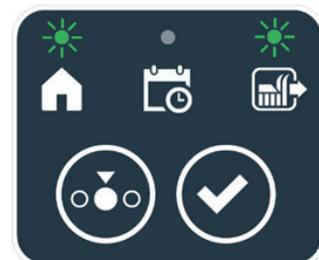
CICLO DE TRABAJO ÚNICO

El robot cortacésped realiza un único ciclo de trabajo forzado y vuelve a la base de carga.
El robot cortacésped permanece en la base hasta la intervención manual del usuario.



RETORNO A LA BASE + CICLO DE TRABAJO ÚNICO

El robot cortacésped vuelve a la base de carga.
El robot cortacésped permanece en la base hasta la intervención manual del usuario.



Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
2. Pulse el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F) hasta que parpadeen los iconos de las funciones que desea activar. Los iconos de las funciones seleccionadas parpadean.
3. Pulsar el pulsador "**CONFIRMACIÓN**" (G) Los iconos de las funciones seleccionadas se iluminan con luz fija para confirmar la operación.
4. Cerrar la tapa (B).
5. El robot cortacésped empezará a trabajar según el modo programado.

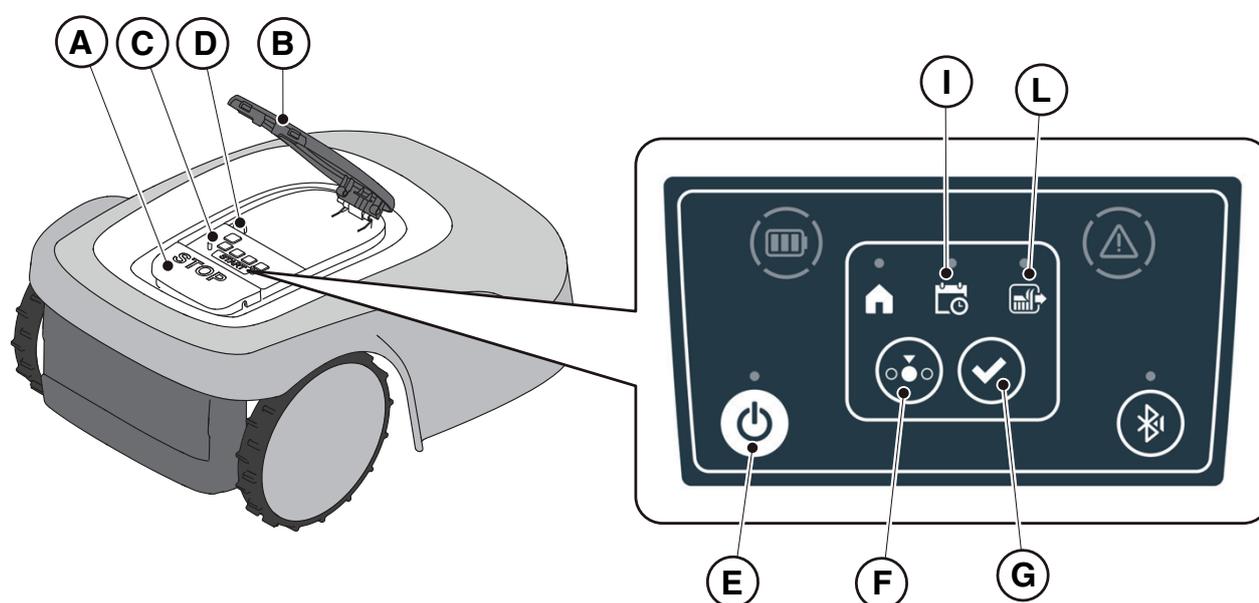
NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador "**CONFIRMACIÓN**" (G) Los iconos volverán a tener una luz fija.

NOTA: Si se abre la tapa (B), ya sea durante el trabajo o con el robot en la base, los iconos relativos a las funciones seleccionadas parpadearán, indicando que hay que confirmar la operación antes de volver a cerrar la tapa. Si se cierra la tapa sin pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), el robot no realizará ninguna operación hasta una nueva orden del usuario.

NOTA: Si la batería del robot está baja, el icono de la batería parpadeará en rojo para indicar que no se puede realizar la acción.

NOTA: El robot cortacésped solo se pone en marcha después de cerrar la tapa (B).

NOTA: El robot cortacésped llegará a la base de carga con el dispositivo de corte apagado.



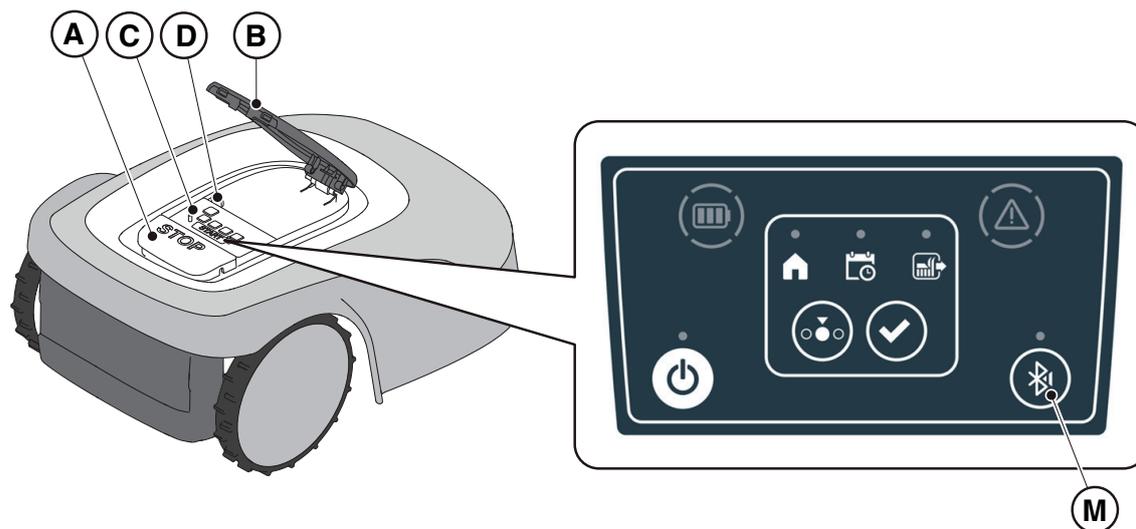
NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador "**CONFIRMACIÓN**" (G) Los iconos volverán a tener una luz fija.

NOTA: si se abre la tapa (B), ya sea durante el trabajo o con el robot en la base, los iconos relativos a las funciones seleccionadas parpadearán, indicando que hay que confirmar la operación antes de volver a cerrar la tapa. Si se cierra la tapa sin pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), el robot no realizará ninguna operación hasta una nueva orden del usuario.

5.3.5. VISUALIZACIÓN DEL ESTADO DEL BLUETOOTH - BOTÓN BLUETOOTH

El robot cortacésped gestiona automáticamente la conexión Bluetooth con los dispositivos móviles externos. La conexión Bluetooth está disponible en cualquier momento mientras el robot cortacésped esté encendido. Solo se puede conectar un único dispositivo móvil al robot cortacésped cada vez mediante Bluetooth. El robot cortacésped se desconecta automáticamente del dispositivo al cerrar la aplicación. El botón "BLUETOOTH" (M) solo lo utiliza el centro de asistencia para actividades de diagnóstico.

NOTA: Para asociar el dispositivo con el robot cortacésped a través de Bluetooth, ver el párr. 4.7.3 "Pairing".



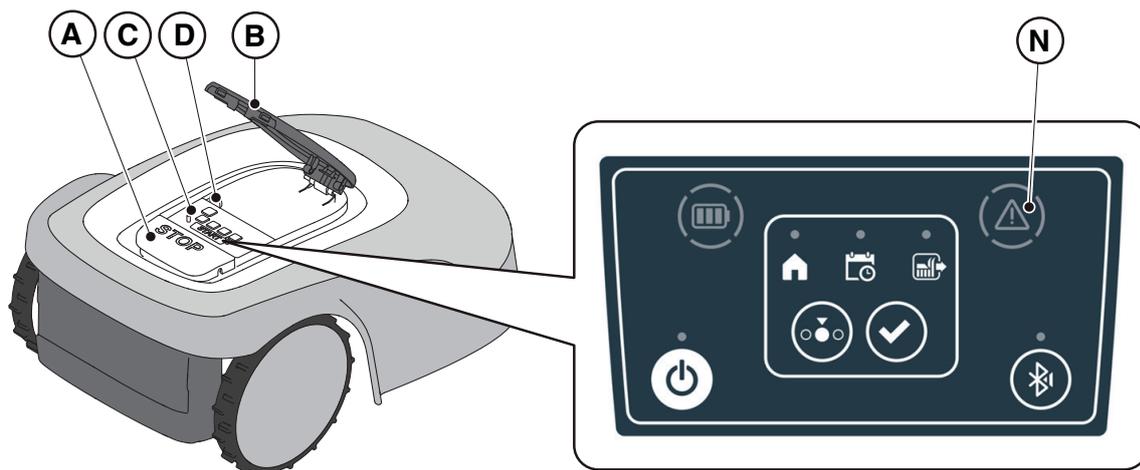
5.3.6. VISUALIZACIÓN DE ESTADOS DE ALARMA - ICONO DE ALARMA

El icono luminoso "ALARMA" (N) indica un error de funcionamiento.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
2. Comprobar el estado de alarma a través del icono luminoso rojo (N), que quedarse encendida fijamente o intermitente.
3. Una vez resuelta la avería, pulse el botón "ON/OFF" (E) dos veces en rápida secuencia para restablecer la alarma. El icono luminoso (N) se apaga y el robot cortacésped puede reiniciarse. Si el icono (N) no se apaga, retire la llave de seguridad (D), espere unos segundos y vuelva a encender el robot cortacésped con el botón "ON/OFF" (E). Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.

NOTA: Los detalles de las anomalías pueden visualizarse en la aplicación.



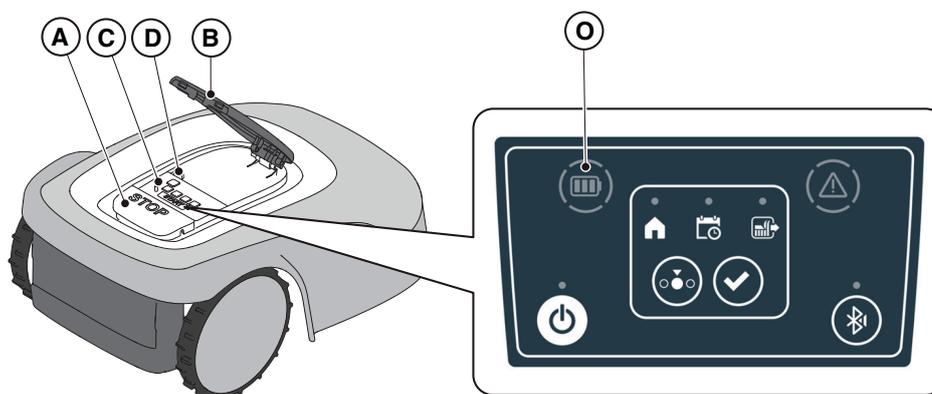
5.3.7. VISUALIZACIÓN DE LA CARGA DE LA BATERÍA – ICONO DE LA BATERÍA

El icono luminoso "BATERÍA" (O) se utiliza para mostrar el estado de carga de la batería.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
2. Comprobar el estado de carga de la batería a través del icono luminoso (O):
 - Icono azul: la batería está cargada (nivel de carga >40 %).
 - Icono rojo: la batería se está descargando (nivel de carga 15- 40 %).
 - Icono rojo intermitente: la batería está descargada (nivel de batería < 15 %).
3. Si el robot cortacésped se está cargando, el icono luminoso (O) parpadea de color azul.

NOTA: si, al pulsar un comando, el icono de la batería (L) parpadea rápidamente con una luz roja, la operación no podrá realizarse y será necesario cargar la batería manualmente (Ver cap. 5.5).



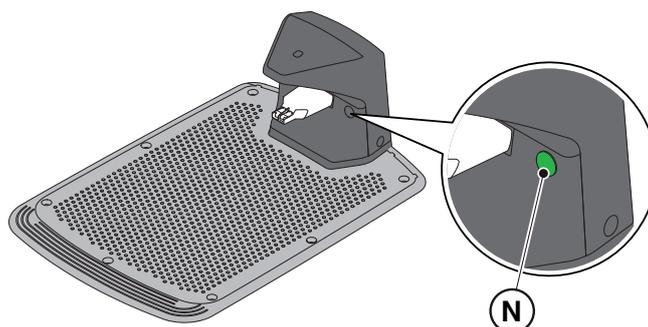
5.3.8. PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED

Para poner en marcha el robot cortacésped, siga el procedimiento descrito en el párr. 5.3.4 “SELECCIÓN PROGRAMA PROGRAMADO / CICLO DE TRABAJO ÚNICO / RETORNO FORZADO A LA BASE DE CARGA - BOTÓN DE SELECCIÓN MODALIDAD”

5.4. FUNCIONAMIENTO DE LA BASE DE CARGA

La base de carga está equipada con un piloto luminoso (N) que se ilumina de la siguiente manera:

- Piloto apagado: la base de carga no está alimentada o el robot está en la base;
- Piloto intermitente lento: la base de carga no está configurada correctamente;
- Piloto intermitente rápido: hay un fallo en base de carga;
- Piloto con parpadeo doble o triple: la base de carga ha detectado un cortocircuito en los contactos de carga. (Ver Cap. 7).



5.5. CARGA DE LA BATERÍA

El procedimiento de "**CARGA DE LA BATERÍA**" permite cargar el robot cortacésped manualmente.

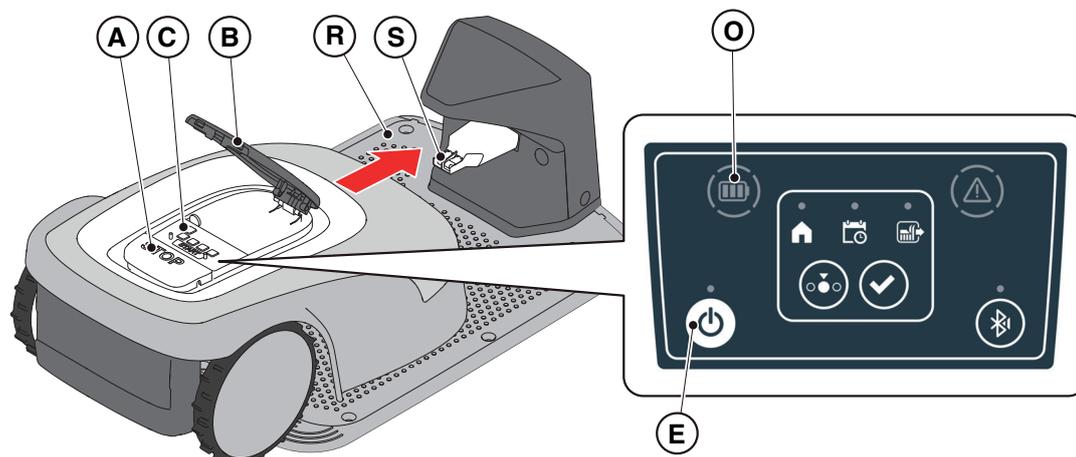
Requisitos y obligaciones:

- Base de carga conectada a la red eléctrica.

Procedimiento:

1. Colocar el robot cortacésped en la base de carga (R).
2. Deslizar el robot cortacésped sobre la base de carga hasta que el conector de carga (S) quede encajado.
3. Pulsar el botón "**STOP**" (A) para abrir la tapa (B) y acceder a la consola de control (C).
4. Encender el robot cortacésped con el botón "**ON/OFF**" (E).
5. El icono luminoso "**BATERÍA**" (O) parpadea en azul; el robot cortacésped se está cargando.
6. Cerrar la tapa (B).
7. Dejar el robot cortacésped cargando como mínimo durante el tiempo indicado en el párr. 4.5.3.

NOTA: La carga de la batería antes del almacenamiento invernal debe realizarse según lo indicado en el párr. 6.4.



5.6. REGULACIÓN DE ALTURA DE CORTE

El procedimiento "REGULACIÓN DE LA ALTURA DE CORTE" describe cómo ajustar la altura de las cuchillas corte.

- La longitud X de la hierba cortada por el robot cortacésped no debe superar los 10 mm.
- El rango de funcionamiento del robot cortacésped es de 20-60 mm (altura de corte).
- Por lo tanto, la altura inicial de la hierba Y debe ser de máximo 70 mm.

Cuando se instala por primera vez o al principio de la temporada de corte, si fuera necesario, preparar el jardín con un cortacésped convencional para conseguir una adecuada altura inicial del césped

NOTA: si se desea cortar la hierba más de 10 mm, ajustar la altura de corte para que la parte de hierba cortada sea de 10 mm. Bajar más la altura de corte solo cuando el césped del jardín se haya cortado de forma uniforme.



Procedimiento:

1. Para ajustar la altura de corte siga el procedimiento guiado en APP.



ADVERTENCIA:

No toque el dispositivo de corte cuando ajuste la altura de corte.



ATENCIÓN:

Para garantizar el correcto funcionamiento del sistema de regulación de la altura de la cuchilla, asegurarse de que no se acumulen residuos de hierba o suciedad en las proximidades de las cuchillas y del fuelle de protección del motor cuchilla.

NOTA: El sistema de regulación de la altura de la cuchilla se calibra automáticamente tras un cierto número de horas de funcionamiento del robot cortacésped.

5.6.1. AJUSTE AUTOMÁTICO DE LA ALTURA DE CORTE (SI ESTUVIERA DISPONIBLE)

A través de la regulación automática de la altura de corte, la altura de las cuchillas aumenta y disminuye automáticamente en función al esfuerzo medido por el motor de la cuchilla. En caso de esfuerzo excesivo, el robot cortacésped eleva automáticamente la altura de corte. En los siguientes ciclos de corte, la altura de corte se baja gradualmente para alcanzar el valor configurado.

Procedimiento:

1. Activar la función a través de la sección "configuración" de la aplicación.

6. MANTENIMIENTO

6.1. MANTENIMIENTO PROGRAMADO

	ADVERTENCIA: Utilizar únicamente recambios originales.		ADVERTENCIA: No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.
--	---	--	---

Para un mejor funcionamiento y una mayor vida útil, asegurarse de limpiar el producto regularmente y sustituir las piezas desgastadas.

Realizar las operaciones con la frecuencia indicada en la tabla.

FRECUENCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENCIÓN	REFERENCIA
Semanal	Cuchilla	Limpia y controlar la eficiencia de la cuchilla	(Ver Párr. 6.2)
		Si la cuchilla está doblada a causa de un choque o si está desgastada, sustituirla.	(Ver Párr. 6.3)
	Contactos de carga	Limpia y eliminar las posibles oxidaciones.	(Ver Párr. 6.2)
Mensual	Robot cortacésped	Efectuar la limpieza.	(Ver Párr. 6.2)
	Base de carga y cables de alimentación	Controlar desgaste o deterioro y si es necesario cambiarlos.	(Dirigirse a un centro de asistencia autorizado)
Al final de la temporada de corte o cada seis meses si no se utiliza el robot cortacésped	Batería	Realizar la carga de la batería previa al almacenamiento.	(Ver Párr. 6.4)
Anual o al final de la temporada de corte	Robot cortacésped	Realizar la revisión en un centro de asistencia autorizado.	(Ver Párr. 6.1)

Es necesario realizar una revisión de mantenimiento anual en un centro de asistencia autorizado para mantener el robot cortacésped en buenas condiciones de funcionamiento.

La revisión incluye una serie de verificaciones, entre ellas:

- limpieza interna y externa del robot cortacésped;
- comprobación general del estado del robot cortacésped;
- sustitución de las piezas desgastadas;
- comprobación del estado de la batería;
- comprobación de los pares de apriete;
- comprobación y eventual sustitución del sistema cinemático de choque y elevación y de sus fuelles de protección;
- comprobación y eventual sustitución del fuelle de goma de protección del motor de las cuchillas para mantener las especificaciones de protección contra las infiltraciones de agua;
- sustitución de las juntas de cierre de las carcasas y del compartimento de la batería para mantener las especificaciones de protección contra las infiltraciones de agua.

NOTA: las averías debidas a la falta de revisión anual no serán cubiertas por la garantía.

6.2. LIMPIEZA DEL PRODUCTO



ADVERTENCIA:
Peligro de corte de manos.



ADVERTENCIA:
Peligro de polvo en los ojos.

Requisitos y obligaciones:

- Esponja
- Jabón neutro
- Cepillo
- Agua
- Paño seco
- Guantes
- Gafas



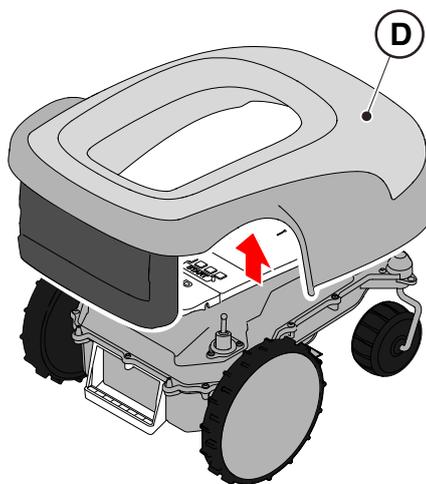
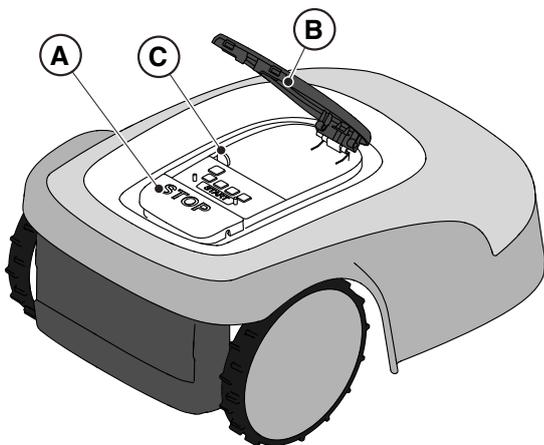
USO OBLIGATORIO DE GUANTES:
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.



USO OBLIGATORIO DE GAFAS:
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" (A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (B).
2. Desactivar la llave de seguridad (C).
3. Retirar la tapa flotante (D) para facilitar las operaciones de limpieza.
4. Limpiar todas las superficies externas del robot cortacésped con una esponja humedecida en agua tibia y jabón neutro.



ATENCIÓN:
El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.



ATENCIÓN:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



PROHIBICIÓN:
No utilizar chorros de agua a presión.



PROHIBICIÓN:

Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot cortacésped, ni parcial ni totalmente, en agua.



PROHIBICIÓN:

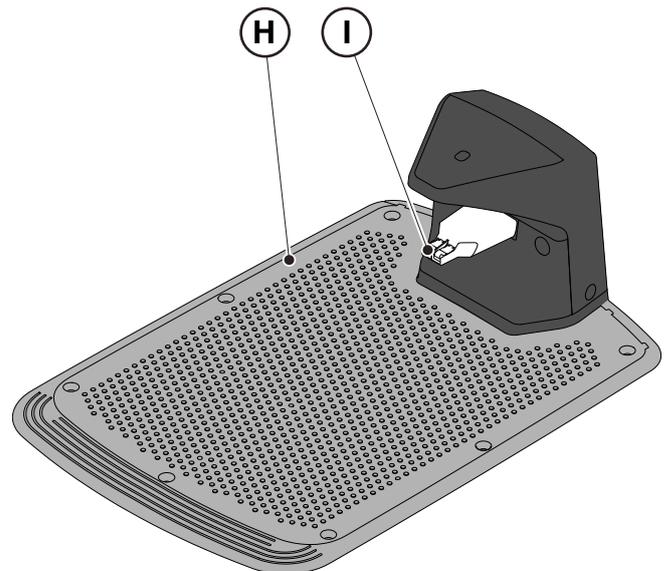
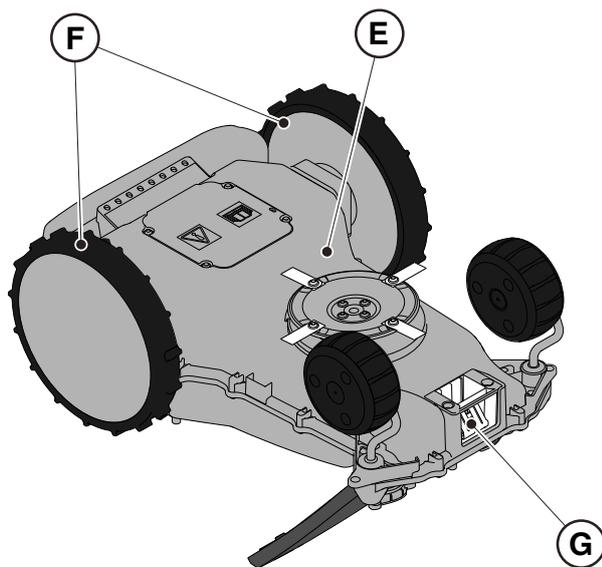
No lavar las partes internas del robot para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



PROHIBICIÓN:

No utilizar disolventes ni gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.

5. Limpiar el barro y la suciedad de las ruedas motrices (F).
6. Limpiar la parte inferior (E) del robot cortacésped (zona de la cuchilla de corte, ruedas delanteras y traseras). Utilizar un cepillo adecuado para eliminar las incrustaciones y/o los residuos que pudieran impedir el buen funcionamiento del robot cortacésped. Completar la limpieza con una esponja humedecida.
7. Volver a montar la tapa flotante (D) asegurándose de que quede correctamente enganchada a los soportes.
8. Limpiar el conector de carga de la batería (G).
9. Limpiar los residuos acumulados en la base de carga (H) y en el conector de contacto (I).



6.3. SUSTITUCIÓN DE LAS CUCHILLAS DE CORTE



ADVERTENCIA:
Peligro de corte de manos.

Requisitos y obligaciones:

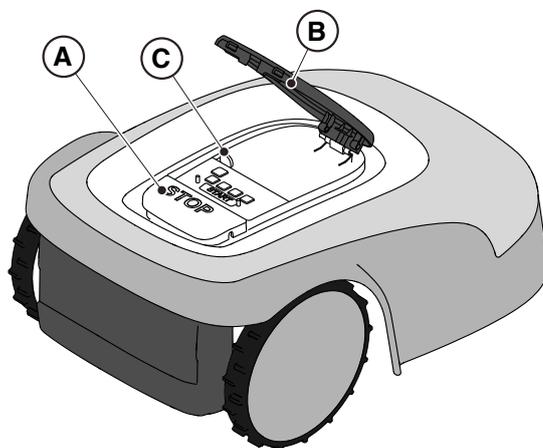
- Llave de seguridad
- Cuchillas de corte
- Llave
- Guantes



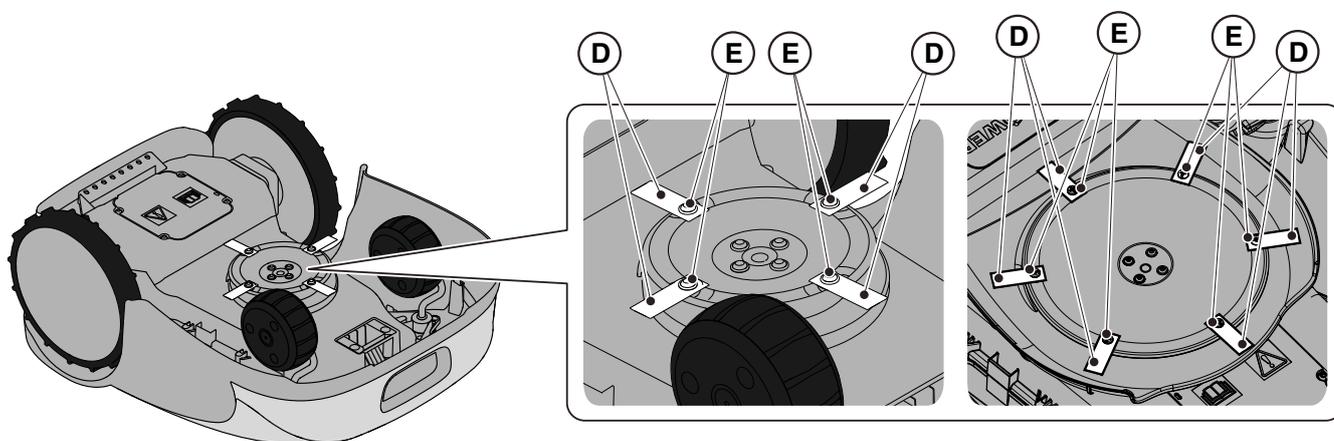
USO OBLIGATORIO DE GUANTES:
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (B).
2. Desactivar la llave de seguridad (C).



3. Poner el robot cortacésped boca abajo con cuidado de no dañar la cubierta flotante.
4. Desatornillar los tornillos de fijación (E).
5. Sustituir las cuchillas de corte (D).
6. Apretar los tornillos de fijación (E).



A 1500

A 3000, A 5000

6.4. MANTENIMIENTO DE LA BATERÍA EN INVIERNO Y ALMACENAMIENTO

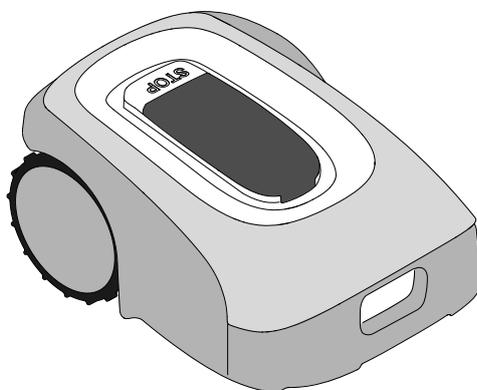
Procedimiento:

1. Cargar la batería según el procedimiento guiado de la aplicación, accesible desde la página "Configuración".
2. Limpiar el robot cortacésped (Ver Párr. 6.2).
3. Guarde el robot cortacésped en posición horizontal, en un lugar seco y protegido de heladas, asegurándose de que está apagado.

NOTA: El procedimiento guiado registra en la nube la correcta recarga de la batería y se considera terminada cuando se actualiza la fecha de carga previa al almacenamiento invernal.

NOTA: Para que la garantía de la batería sea válida es necesario registrar la carga mediante el procedimiento en la aplicación.

NOTA: La batería debe recargarse cada 6 meses y, en cualquier caso, antes de guardarse para todo el invierno.



6.5. SUSTITUCIÓN DE LA BATERÍA

La sustitución de la batería es responsabilidad exclusiva del PERSONAL DE ASISTENCIA TÉCNICA DE STIGA.

Si hubiera que sustituir la batería, es necesario ponerse en contacto con un centro de asistencia o con su distribuidor.

7. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS



ADVERTENCIA:

Detener el robot cortacésped y ponerlo en condiciones seguras (Ver Párr. 2.3).

A continuación se enumeran las posibles anomalías que podían producirse durante el funcionamiento.

PROBLEMA	CAUSAS	SOLUCIONES
Vibraciones anómalas. El robot cortacésped hace ruido.	Disco o cuchillas de corte dañados	Sustituir los componentes dañados (Ver Párr. 6.3).
	Dispositivo de corte bloqueado por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3). Desbloquear la cuchilla de corte.
	El arranque del robot cortacésped se produce en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3). Retirar los obstáculos y volver a poner en marcha el robot cortacésped (Ver Párr. 5.3.9).
	Motor eléctrico averiado.	Sustituir el motor, ponerse en contacto con el centro de asistencia autorizado más cercano.
	Césped demasiado alto.	Aumentar la altura de corte (Ver Párr. 5.6). Efectuar un corte preliminar del área con una cortadora de césped normal (Ver Párr. 5.6).
El robot cortacésped no se coloca correctamente dentro de la estación de recarga.	Hundimiento del terreno cerca de la base de carga.	Restablecer la correcta posición de la base de carga. (Ver Párr. 4.5.1).
	Problemas con la antena de la base de carga.	Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
	La base de carga no se ha calibrado correctamente o existen interferencias electromagnéticas en las proximidades de la base.	Tras haber eliminado la fuente de las interferencias, calibrar la base de carga mediante la aplicación. (Ver Párr. 4.7.6).
El robot cortacésped trabaja en horarios incorrectos.	Horario de trabajo configurado erróneamente.	Volver a configurar el horario de trabajo (Ver Párr. 4.7.12).
El área de trabajo no se corta completamente.	Horas de trabajo insuficientes.	Extender el horario de trabajo (Ver Párr. 4.7.12).

El área de trabajo no se corta completamente.	Horas de trabajo insuficientes.	Volver a prolongar el horario de trabajo (Ver Párr. 4.7.12).
	Dispositivo de corte con incrustaciones y/o residuos.	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3). Limpiar el dispositivo de corte.
	Cuchillas de corte pivotantes bloqueadas por incrustaciones o residuos.	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3). Sustituir las cuchillas de corte.
	Área de la zona de trabajo excesiva respecto a la capacidad del robot cortacésped.	Reducir el área de trabajo (Ver Datos Técnicos Párr. 1.2).
	Las baterías están a punto de agotar su ciclo de vida.	Sustituir las baterías con recambios originales (Ver Párr. 6.4).
	Las baterías no se cargan completamente.	Limpiar y eliminar cualquier oxidación de los puntos de contacto (Ver Párr. 6.2). Cargar las baterías.
El piloto de la base de carga no se enciende cuando el robot está fuera de la base de carga.	No hay tensión de alimentación o hay un fallo en la base de carga.	Verificar la correcta conexión a la toma de corriente del alimentador. Comprobar la integridad del cable de conexión del alimentador.
El piloto de la base de carga parpadea lentamente.	La base de carga no está configurada correctamente.	Configurar la base de carga mediante la aplicación. (Ver Párr. 4.7.5).
El piloto de la base de carga parpadea rápidamente.	Hay un fallo en la base de carga.	Desconectar la base de carga de la red eléctrica y volver a conectarla después de unos minutos. Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
El piloto de la base de carga parpadea con doble o triple parpadeo rápido.	La base de carga ha detectado un cortocircuito en los contactos de carga.	Desconectar la base de carga de la red eléctrica, eliminar posibles cortocircuitos y limpiar los contactos de carga de la base y del robot. Volver a conectar la base de carga de la red eléctrica. Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
El icono Warning (advertencia) se enciende en el teclado.	Indica un estado de anomalía/fallo.	Consultar la aplicación para obtener más información o ponerse en contacto con un centro de asistencia.
El robot cortacésped se detiene temporalmente en la zona de trabajo.	Señal GPS débil.	Si el problema persiste, contactar con un distribuidor autorizado.

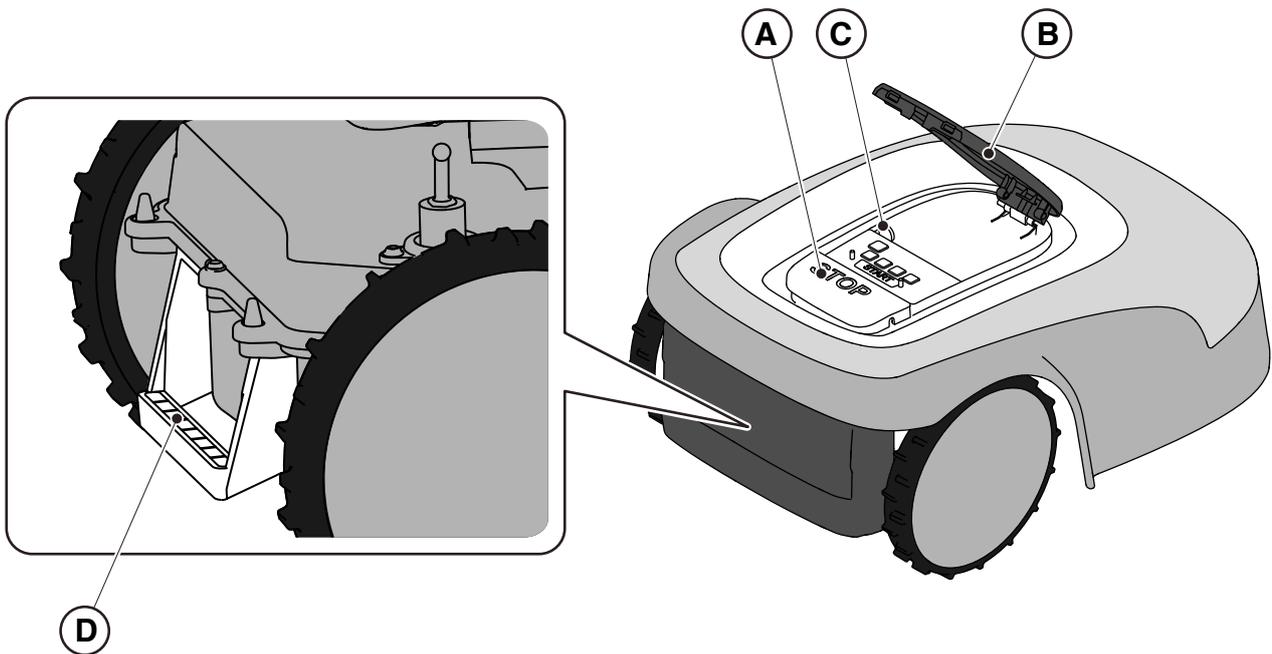
8. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN

8.1. TRANSPORTE

Procedimiento:

NOTA: Se sugiere utilizar el embalaje original para el transporte de largas distancias.

1. Pulsar el botón "STOP" (A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (B).
2. Desactivar la llave de seguridad (C).
3. Limpiar el robot cortacésped como se indica en el párr. 6.2 "LIMPIEZA DEL PRODUCTO".
4. Levantar el robot cortacésped por el asa (D) y transportarlo teniendo cuidado de mantener la cuchilla de corte alejada del cuerpo.
5. Volver a colocar el robot cortacésped en el embalaje original.



8.2. ALMACENAMIENTO

El robot cortacésped debe guardarse en posición horizontal en un lugar seco y protegido del hielo después de haber sido limpiado y haber recibido la carga invernal de la batería (ver cap. 6) Durante largos periodos de inactividad, desconecte la base de carga y la estación de referencia satélite de la red eléctrica.

8.3. ELIMINACIÓN



ATENCIÓN:

Para retirar la batería del robot cortacésped, contactar con un centro de asistencia autorizado.

Procedimiento:

1. Desechar el envase del producto de forma sostenible en los contenedores de recogida designados o en los centros de recogida autorizados.
2. Eliminar el robot cortacésped de acuerdo con los requisitos de la normativa local.
3. Ponerse en contacto con las instalaciones de reciclaje y eliminación adecuadas, ya que el robot cortacésped es un residuo clasificado como RAEE (Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos).
4. Desechar las baterías viejas o gastadas de forma sostenible en los contenedores de recogida específicos o en los centros de recogida autorizados.

9. ACCESORIOS

N. Artículo	Descripción	Datos técnicos
1127-0009-01	Cuchillas de corte	12 uds.
1127-0011-01	Tapa de la base de carga	Para una protección adicional contra la lluvia y la radiación solar
1127-0010-01	Cable de extensión para el alimentador	Cable para la extensión de la conexión entre la fuente de alimentación y la base de carga. También se puede utilizar para la estación de referencia por satélite. - L= 5 m
1127-0020-01	Cable de extensión para el alimentador	Cable para la extensión de la conexión entre la fuente de alimentación y la base de carga. También se puede utilizar para la estación de referencia por satélite= 15 m
1127-0008-01	Tornillos de fijación para la base de carga	8 uds.

10. GARANTÍA

10.1. COBERTURA DE LA GARANTÍA

Las condiciones de la garantía están dirigidas únicamente a los usuarios, es decir, a operadores no profesionales.

La garantía cubre todos los defectos de calidad de los materiales y fabricación identificados por el Distribuidor o Centro especializado durante el periodo de garantía.

La aplicación de la garantía se limita a la reparación o sustitución del componente defectuoso.

Se recomienda llevar la máquina una vez al año a un taller de asistencia autorizada para el mantenimiento, la asistencia y el control de los dispositivos de seguridad.

La aplicación de la garantía está subordinada a un mantenimiento periódico de la máquina.

La garantía no cubre los daños debidos a:

- Falta de familiaridad con la documentación adjuntada (Manuales de Instrucciones).
- Uso profesional.
- Descuido, negligencia.
- Causa externa (descarga eléctrica, impacto, presencia de cuerpos extraños en el interior de la máquina) o accidente.
- Uso y montaje incorrectos o no permitidos por el fabricante
- Falta de mantenimiento.
- Modificación de la máquina.
- Utilización de piezas de recambio no originales (piezas adaptables).
- Utilización de accesorios no distribuidos o no aprobados por el fabricante (p. ej., dispositivos de corte).

La garantía no cubre:

- Las operaciones de mantenimiento (descritas en el manual de instrucciones)
- El desgaste normal de los materiales de consumo como dispositivos de corte y ruedas.
- Desgaste normal.
- Deterioro estético de la máquina debido al uso.
- Los soportes de los dispositivos de corte.
- Daños causados por una instalación no conforme con el manual de usuario.
- Daños derivados de una programación incorrecta de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que deben evitarse.
- Daños causados por infiltraciones de agua debidas al uso de un dispositivo de lavado de alta presión o por inmersión en agua, por ejemplo, cuando se forman charcos de agua por lluvia intensa.
- Daños causados por el almacenamiento incorrecto o el uso inadecuado de la batería.
- Daños causados por el uso de baterías no originales.
- Cualquier gasto adicional que pueda estar asociado a la reparación en garantía, como el traslado de la máquina a la ubicación del usuario, el transporte de la máquina al Vendedor, el alquiler de equipos o la llamada a sociedades externas para todos los trabajos de mantenimiento del jardín mientras la máquina esté parada.

El usuario está protegido por las propias leyes nacionales. Los derechos del usuario previstos por las propias leyes nacionales no se limitan, de ninguna manera, a esta garantía.

11. DECLARACIÓN CE DE CONFORMIDAD

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:

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRSA01
c) Numero di Serie:	22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Motore:	a batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU
- RED: 2014/53/EU

4. Riferimento alle norme armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN 61000-3-2:2019 + A1:2021
EN 301 908-1 V15.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3	EN 301 489-17 V3.2.4
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETS EN 301 489-19 V2.1.1	EN 301 908-13 V13.1.1
EN 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN 55014-2:2021	EN 62311:2008

i) Ampiezza di taglio: 18 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico: ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022

CEO Stiga Group
Sean Robinson



UK DECLARATION OF CONFORMITY

(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. Hereby declares under its own responsibility that the machine:

Robotic lawnmower

- | | |
|-----------------------|---------------------------------|
| a) Homologation type: | SRSA01 |
| c) Serial number: | 22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999 |
| d) Engine: | battery-operated |

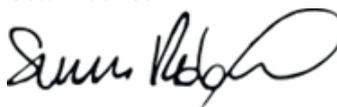
3. Conforms to UK Regulations:

- S.I. 2008/1597 - Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008
- S.I. 2016/1091 - Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- S.I. 2012/3032 - The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012
- S.I. 2017/1206 - Radio Equipment Regulations 2017

4. Reference to harmonised standards:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN 61000-3-2:2019 + A1:2021
EN 301 908-1 V15.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3	EN 301 489-17 V3.2.4
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETS EN 301 489-19 V2.1.1	EN 301 908-13 V13.1.1
EN 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN 55014-2:2021	EN 62311:2008

- | | |
|---|--|
| i) Cutting width: | 18 cm |
| n) Person authorised to compile the technical file: | ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia |
| o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022 | CEO Stiga Group
Sean Robinson |



UK Importer: STIGA LTD
Unit 8, Bluewater Estate Plympton,
Devon, PL7 4JH, England



171514261/1

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:

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRBA01
c) Numero di Serie:	22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Motore:	a batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU
- RED: 2014/53/EU

4. Riferimento alle norme armonizzate:

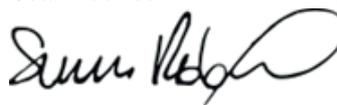
EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN IEC 61000-3-2:2019 +A1:2021 EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN 301 908-13 V13.1.1	ETSI EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 303 413 V1.1.1	ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETS EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4	EN 301 908-1 V15.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2	EN 62233:2008
EN IEC 55014-1:2021	EN 62311:2008
EN IEC 55014-2:2021	

i) Ampiezza di taglio: 18 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico: ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022

CEO Stiga Group
Sean Robinson




171514262/1

UK DECLARATION OF CONFORMITY

(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. Hereby declares under its own responsibility that the machine:

Robotic lawnmower

a) Homologation type:	SRBA01
c) Serial number:	22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Engine:	battery-operated

3. Conforms to UK Regulations:

- S.I. 2008/1597 - Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008
- S.I. 2016/1091 - Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- S.I. 2012/3032 - The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012
- S.I. 2017/1206 - Radio Equipment Regulations 2017

4. Reference to harmonised standards:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN IEC 61000-3-2:2019 +A1:2021
EN 301 908-13 V13.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	ETSI EN 300 328 V2.2.2
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4	ETS EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2	EN 301 908-1 V15.1.1
EN IEC 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN IEC 55014-2:2021	EN 62311:2008

i) Cutting width: 18 cm

n) Person authorised to compile the technical file: ST. S.p.A.
Via del Lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022

CEO Stiga Group

Sean Robinson



UK Importer: STIGA LTD
Unit 8, Bluewater Estate Plympton,
Devon, PL7 4JH, England



171514262/1

<p>FR (Traduction de la notice originale)</p> <p>Déclaration CE de Conformité (Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, partie A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. La Société 2. Déclare sous sa propre responsabilité que la machine : Robot-tondeuse <ol style="list-style-type: none"> a) Type / Modèle de Base c) Série d) Moteur: batterie 3. Est conforme aux prescriptions des directives : 4. Renvoi aux Normes harmonisées <ol style="list-style-type: none"> i) Largeur de coupe n) Personne habilitée à établir le Dossier Technique : o) Lieu et Date 	<p>DE (Übersetzung der Originalbetriebsanleitung)</p> <p>EG-Konformitätserklärung (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Die Gesellschaft 2. Erklärt auf eigene Verantwortung, dass die Maschine: Mähroboter <ol style="list-style-type: none"> a) Typ / Basismodell c) Seriennummer d) Motor: Batterie 3. Den Anforderungen der folgenden Richtlinien entspricht: 4. Bezugnahme auf die harmonisierten Normen <ol style="list-style-type: none"> i) Schnittbreite n) Zur Verfassung der technischen Unterlagen befugte Person: o) Ort und Datum 	<p>NL (Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing)</p> <p>EG-verklaring van overeenstemming (Richtlijn Machines 2006/42/CE, Bijlage II, deel A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Het bedrijf 2. Verklaart onder zijn eigen verantwoordelijkheid dat de machine: Robotmaaier <ol style="list-style-type: none"> a) Type / Basismodel c) Serienummer d) Motor: accu 3. Voldoet aan de specificaties van de richtlijnen: 4. Verwijzing naar de Geharmoniseerde normen <ol style="list-style-type: none"> i) Snijbreedte n) Bevoegd persoon voor het opstellen van het Technisch Dossier o) Plaats en Datum
<p>ES (Traducción del Manual Original)</p> <p>Declaración de Conformidad CE (Directiva Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. La Empresa 2. Declara bajo su propia responsabilidad que la máquina: Robot cortacésped <ol style="list-style-type: none"> a) Tipo / Modelo Base c) Matricula d) Motor: batería 3. Cumple con las especificaciones de las directivas: 4. Referencia a las Normas armonizadas <ol style="list-style-type: none"> i) Amplitud de corte n) Persona autorizada a realizar el Manual Técnico: o) Lugar y Fecha 	<p>PT (Tradução do manual original)</p> <p>Declaração CE de Conformidade (Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. A Empresa 2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: Robot corta-relva <ol style="list-style-type: none"> a) Tipo / Modelo Base c) Matricula d) Moto: Bateria 3. É conforme às especificações das diretivas: 4. Referência às Normas harmonizadas <ol style="list-style-type: none"> i) Amplitude de corte n) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico o) Local e Data 	<p>NO (Oversettelse av original bruksanvisning)</p> <p>EF- Samsvarserklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, Vedlegg II, del A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Firmaet 2. Erklærer på eget ansvar at maskinen: Robotgressklipper <ol style="list-style-type: none"> a) Type / Modell c) Serienummer d) Motor: batteri 3. Oppfyller kravene i direktivene: 4. Henvisning til harmoniserte standarder <ol style="list-style-type: none"> i) Klippebredde n) Person som har fullmakt til å utferdige teknisk dokumentasjon: o) Sted og dato
<p>SV (Översättning av bruksanvisning i original)</p> <p>EG-försäkran om överensstämmelse (Maskindirektiv 2006/42/EG, bilaga II, de la)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Företaget 2. Försäkrar på eget ansvar att maskinen: Gräsklipprobot <ol style="list-style-type: none"> a) Typ / Basmodell c) Serienummer d) Motor: batteri 3. Överensstämmer med föreskrifterna i direktivet 4. Referens till harmoniserade standarder <ol style="list-style-type: none"> i) Skärbredd n) Auktoriserad person för upprättandet av den tekniska dokumentationen: o) Ort och datum 	<p>DA (Oversættelse af den originale brugsanvisning)</p> <p>EF-overensstemmelseserklæring (Maskindirektiv 2006/42/EF, bilag II, del A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Firmaet 2. Erklærer på eget ansvar, at maskinen: Robotplæneklipper <ol style="list-style-type: none"> a) Type / Model c) Serienummer d) Motor: batteri 3. Er i overensstemmelse med specifikationerne ifølge direktiverne: 4. Henvisning til harmoniserede standarder <ol style="list-style-type: none"> i) Klippebredde n) Person, der har bemyndigelse til at udarbejde det tekniske dossier: o) Sted og dato 	<p>FI (Alkuperäisten ohjeiden käännös)</p> <p>EY-VAATIMUSTENMUKAISUUSVAKUUTUS (Konedirektiivi 2006/42/EY, Liite II, osa A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Yritys 2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Robotturihoonleikkuri <ol style="list-style-type: none"> a) Tyyppi / Perusmalli c) Sarjanumero d) Moottori : akku 3. On yhdenmukainen seuraavien direktiivien asettamien vaatimusten kanssa: 4. Viittaus harmonisoiuihin standardeihin <ol style="list-style-type: none"> i) Leikkuuleveys n) Teknisten asiakirjojen laatimiseen valtuutettu henkilö: o) Paikka ja päivämäärä
<p>SL (Prevod izvirnih navodil)</p> <p>ES izjava o skladnosti (Direktiva 2006/42/ES) , priloga II, del A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Družba 2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotska kosilnica <ol style="list-style-type: none"> a) Tip / osnovni model c) Serijska številka d) Motor: baterija 3. Skladen je z določili direktiv : 4. Sklicevanje na usklajene predpise <ol style="list-style-type: none"> i) Obseg košnje n) Oseba, pooblaščenca za sestavo tehnične knjižice: o) Kraj in datum 	<p>LT (Originalių instrukcijų vertimas)</p> <p>EB atitikties deklaracija (Mašinų direktyva 2006/42/CE, Priedas II, dalis A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Bendrovė 2. Prisiima atsakomybę, kad įrenginys: Žolės pjovimo robotas <ol style="list-style-type: none"> a) Tipas / Bazinis Modelis c) Serijos numeris d) Variklis: baterija 3. Atitinka direktyvose pateiktas specifikacijas: 4. Nuoroda į suderintas Normas <ol style="list-style-type: none"> i) Pjovimo plotis n) Autorizuotas asmuo sudaryti Techninę Dokumentaciją: o) Vieta ir Data 	<p>LV (Instrukciju tulkojums no oriģinālvalodas)</p> <p>EK atbilstības deklarācija (Direktīva 2006/42/EK par mašīnām, pielikums II, daļa A)</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Uzņēmums 2. Uzņemoties par to pilnu atbildību, paziņo, ka mašīna: Robotizēta pļaujmašīna <ol style="list-style-type: none"> a) Tips / Bāzes modelis c) Sērijas numurs d) Motors: akumulators 3. Atbilst šādu direktīvu prasībām: 4. Atsauc uz harmonizētiem standartiem <ol style="list-style-type: none"> i) Pļaušanas platums n) Pilnvarotais darbinieks, kas sagatavoja tehnisko dokumentāciju: o) Vieta un datums

<p>CS (Překlad původního návodu k používání)</p> <p>ES – Prohlášení o shodě (Směrnice o Strojních zařízeních 2006/42/ES, Příloha II, část A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Společnost Prohlašuje na vlastní odpovědnost, že stroj: Robotická sekačka Typ / Základní model Výrobní číslo Motor: akumulátor Je ve shodě s nařízenými směrnice: Odkazy na Harmonizované normy Šířka řezání Osoba autorizovaná pro vytvoření Technického spisu: Místo a Datum 	<p>PL (Tłumaczenie instrukcji oryginalnej)</p> <p>Deklaracja zgodności WE (Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, Załącznik II, część A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Spółka Oświadczam na własną odpowiedzialność, że maszyna: Kosiarka trawnikowa Typ / Model podstawowy Numer seryjny Silnik: akumulator Spełnia podstawowe wymogi następujących Dyrektyw: Odniesienie do Norm zharmonizowanych Szerokość cięcia Osoba upoważniona do zredagowania Dokumentacji technicznej: Miejscowość i data 	<p>ET (Algupärase kasutusjuhendi tõlge)</p> <p>EÜ vastavusdeklaratsioon (Masinadirektiiv 2006/42/EÜ, Lisa II, osa A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Firma Kinnitab omal vastutusel, et masin: Robotniiduk Tüüp / Põhimudel Matrikkel Mootor: aku Vastab direktiivide nõuetele: Viide ühtlustatud standarditele Lõikelaius Tehnilise Lehe autoriseeritud koostaja: Koht ja Kuupäev
<p>HU (Eredeti használati utasítás fordítása)</p> <p>EK-megfelelőségi nyilatkozata (2006/42/EK gépirányelv, II. melléklet "A" rész)</p> <ol style="list-style-type: none"> Alulírott Vállalat Felelősségének teljes tudatában kijelenti, hogy az alábbi gép: Robotfűnyíró Typus / Alaptípus Gyártási szám Motor: akkumulátor Megfelel az alábbi irányelvek előírásainak: Hivatkozás a harmonizált szabványokra Vágási szélesség Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy: Helye és ideje 	<p>RU (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p>Декларация соответствия нормам ЕС (Директива о машинном оборудовании 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <ol style="list-style-type: none"> Предприятие Заявляет под собственную ответственность, что машина: Робот-газонокосилка Тип / Базовая модель Паспорт Двигатель: батарея сгорания Соответствует требованиям следующих директив: Ссылки на гармонизированные нормы Амплитуда кошения Лицо, уполномоченное на подготовку технической документации: Место и дата 	<p>HR (Prijevod originalnih uputa)</p> <p>EK Izjava o sukladnosti (Direktiva 2006/42/EZ o strojevima, dodatak II, dio A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Tvrtka: pod vlastitom odgovornošću izjavljuje da je stroj: Robotska kosilica Vrsta / Osnovni model Matični broj Motor: baterija sukladan s temeljnim zahtjevima direktiva: Primijenjene su slijedeće harmonizirane norme: Širina rezanja Osoba ovlaštena za pravljenje Tehničke datoteke: Mjesto i datum
<p>SR (Prevod originalnih uputstva)</p> <p>EC deklaracija o usaglašenosti (Direktiva o mašinama 2006/42/EC, Prilog II, deo A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Preduzeće Daje izjavu pod vlastitom odgovornošću da je mašina: Robot kosačica Tip / Osnovni model Serijski broj Motor: akumulator U skladu s osnovnim zahtevima direktiva: Pozivanje na usklađene norme Širina košenja Osoba ovlašćena za sastavljanje tehničke brošure Mesto i datum 	<p>TR (Orijinal Talimatların Tercümesi)</p> <p>AT Uygunluk Beyanı (2006/42/CE Makine Direktifi, Ek II, bölüm A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Şirket Şahsi sorumluluğu altında aşağıdaki makinenin: Robot çim biçme makinesi Tip / Standart model Sicil numarası Motor : batarya Aşağıdaki direktiflerin özelliklerine uygun olduğunu beyan etmektedir: Harmonize standartlara atf Kesim genişliği Teknik Dosyayı oluşturmaya yetkili kişi: Yer ve Tarih 	<p>RO (Traducerea manualului fabricantului)</p> <p>CE -Declaratie de Conformitate (Directiva Maşini 2006/42/CE, Anexa II, partea A)</p> <ol style="list-style-type: none"> Societatea Declară pe propria răspundere că maşina: Robot maşină de tuns iarba Tip / Model de bază Număr de serie Motor: baterie Este în conformitate cu specificațiile directivelor: Referință la Standardele armonizate Lățimea de tăiere Persoană autorizată să întocmească Dosarul Tehnic Locul și Data

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



Points de collecte sur www.quefairedemesdechets.fr
Privilégiez la réparation ou le don de votre appareil !



01/2023

171501848/P2