STIGA

A 4
A 8
A 300
A 500
A 750
A 1000
A 1500
A 3000
A 5000
A 7500
A 10000

ES Manual de instrucciones

STIGA

ESPAÑOL - TRADUCCIÓN DEL MANUAL ORIGINAL

ÍNDICE

1. MODELOS Y DATOS TÉCNICOS 1
1.1. MODELOS 1
1.2. DATOS TÉCNICOS 2
2. SEGURIDAD 5
2.1. INFORMACIÓN SOBRE LA SEGURIDAD 5
2.2. INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD 7
2.2.1. PRÁCTICAS DE TRABAJO SEGURAS 7
2.2.2. FUNCIONAMIENTO 7
2.3. PARADA Y APAGADO DEL ROBOT CORTACÉSPED DE FORMA SEGURA 9
2.4. DESPLAZAMIENTO 9
3. INTRODUCCIÓN 10
3.1. INTRODUCCIÓN GENERAL 10
3.1.1. FINALIDAD DEL MANUAL 10
3.1.2. INSTRUCCIONES PARA LA LECTURA DESDE SMARTPHONE 10
3.2. RESUMEN DEL PRODUCTO 11
3.2.1. DESCRIPCIÓN GENERAL 11
3.2.2. COMPONENTES PRINCIPALES 12
3.3. DESEMBALAJE 13
3.4. SÍMBOLOS Y PLACAS 14
3.5. INSTRUCCIONES GENERALES DE LECTURA DEL MANUAL 16
4. INSTALACIÓN 17
4.1. INFORMACIÓN GENERAL PARA LA INSTALACIÓN 17
4.2. COMPONENTES PARA LA INSTALACIÓN 17
4.3. COMPROBACIÓN DE LOS REQUISITOS PARA LA INSTALACIÓN 18
4.3.1. COMPROBACIÓN DEL JARDÍN 18
4.3.2. COMPROBACIONES PARA LA INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA Y DEL ALIMENTADOR 18
4.3.3. CONTROLES PARA LA DEFINICIÓN DE LOS CONFINES VIRTUALES 24
4.4. CRITERIOS PARA DELIMITAR LAS ZONAS DE TRABAJO Y LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO 26
4.4.1. DISTANCIAS MÍNIMAS DE LOS CONFINES VIRTUALES Y DISTANCIAS DE DELIMITACIÓN 26
4.4.2. PASOS ESTRECHOS 28
4.4.3. ZONAS CERRADAS 28
4.4.4. RUTAS DE DESPLAZAMIENTO 29
4.5. INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES 30
4.5.1. INSTALACIÓN BASE DE CARGA 31
4.5.2. INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE. 33
4.5.3. RECARGA ROBOT CORTACÉSPED DESPUÉS DE LA INSTALACIÓN 37
4.6. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y DE LAS ZONAS QUE EVITAR 37
4.7. CONFIGURACIÓN DEL PRODUCTO 39
4.7.1. PRELOGIN 39
4.7.2. REGISTRO (SIGN UP) 39
4.7.3. ASOCIACIÓN DEL DISPOSITIVO (PAIRING) 39
4.7.4. CONECTIVIDAD REMOTA Y ACTIVACIÓN DE LA TARJETA SIM 40

4.7.5. GARAJE Y PÁGINA DEL PRODUCTO (DEVICE PAGE) ... 40
4.7.6. CONFIGURACIÓN DE LA BASE DE CARGA ... 41
4.7.7. CALIBRACIÓN DE LA BASE DE CARGA ... 41
4.7.8. INICIALIZACIÓN DEL ROBOT CORTACÉSPED ... 41
4.7.9. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR ... 42
4.7.10. PROGRAMACIÓN DE LA RUTA DE REGRESO A LA BASE DE CARGA ... 43
4.7.11. MAPA DEL JARDÍN ... 44
4.7.12. CORTE PUNTUAL / PROGRAMADO (SPOT CUT / SCHEDULED) ... 44
4.7.13. PROGRAMACIÓN DE LAS SESIONES DE CORTE (MOWING SESSIONS) ... 44
4.7.14. GESTIÓN DEL PAQUETE DE DATOS ... 44
4.7.15. INTEGRACIÓN CON ASISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME) ... 45
4.7.16. BLOQUEO DEL TECLADO (APP LOCK) ... 45
4.7.17. CONFIGURACIÓN DE LA MODALIDAD DE NAVEGACIÓN DESEADA ... 45
4.7.18. CORTE DEL BORDE (BORDER CUT) ... 46
4.7.19. SENSOR DE LLUVIA ... 46
4.7.20. ACTUALIZACIÓN DEL SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE) ... 46
4.7.21. PERFIL / GESTIÓN DE USUARIOS / ELECCIÓN DEL CONCESIONARIO PREFERIDO / MENSAJERÍA ... 46
4.7.22. ANTIRROBO ... 46
4.7.23. MODIFICACIÓN O CANCELACIÓN DEL PERÍMETRO VIRTUAL DE LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS DQUE EVITAR ... 47
4.7.24. CONFIGURACIÓN DE LA PRIORIDAD DE CORTE DE LAS ZONAS DEL JARDÍN ... 47
4.7.25. ZONA DE NO CORTE TEMPORAL ... 47
4.7.26. MANTENTE ALEJADO (STAY AWAY) ... 48
4.7.27. NOTIFICACIÓN DE OBSTÁCULOS ... 48
4.7.28. MODO DE CORTE PARA GRANDES ÁREAS ABIERTAS (WIDE AREA MODE) (SEGÚN EL MODELO) ... 49

5. FUNCIONAMIENTO 49

5.1. CONTROL DE SEGURIDAD PARA LA PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED ... 49
5.2. FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED ... 50
5.3. DESCRIPCIÓN DE LOS CONTROLES DEL ROBOT CORTACÉSPED ... 51
5.3.1. PARADA SEGURA - BOTÓN DE PARADA ... 52
5.3.2. APAGADO SEGURO - LLAVE DE SEGURIDAD ... 52
5.3.3. ENCENDIDO Y APAGADO - BOTÓN ON/OFF ... 53
5.3.4. SELECCIÓN PROGRAMA PROGRAMADO / CICLO DE TRABAJO ÚNICO / RETORNO FORZADO A LA BASE DE CARGA - BOTÓN DE SELECCIÓN MODALIDAD ... 54
5.3.5. VISUALIZACIÓN DEL ESTADO DEL BLUETOOTH® Y DESEMPAREJAMIENTO - BOTÓN BLUETOOTH® ... 56
5.3.6. VISUALIZACIÓN DE ESTADOS DE ALARMA - ICONO DE ALARMA ... 56
5.3.7. VISUALIZACIÓN DE LA CARGA DE LA BATERÍA – ICONO DE LA BATERÍA ... 57
5.3.8. PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED - BOTÓN START ... 58
5.4. FUNCIONAMIENTO DE LA BASE DE CARGA ... 58
5.5. CARGA DE BATERÍA ... 58
5.6. REGULACIÓN DE ALTURA DE CORTE ... 59
5.6.1. AJUSTE AUTOMÁTICO DE LA ALTURA DE CORTE (SI ESTUVIERA DISPONIBLE) ... 59
5.7. FUNCIONAMIENTO DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE- PILOTO LUMINOSO DE ESTADO (SI ESTÁ INSTALADO) ... 60

6. MANTENIMIENTO 61

6.1. MANTENIMIENTO PROGRAMADO ... 61
6.2. LIMPIEZA DEL PRODUCTO ... 62
6.3. SUSTITUCIÓN DE LAS CUCHILLAS DE CORTE ... 64
6.4. MANTENIMIENTO DE LA BATERÍA EN INVIERNO Y ALMACENAMIENTO ... 65
6.5. SUSTITUCIÓN DE LA BATERÍA ... 65

7. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS 66

8. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN 68

8.1. TRANSPORTE 68
8.2. ALMACENAMIENTO 68
8.3. ELIMINACIÓN 68

9. ACCESORIOS 69

10. GARANTÍA 70

10.1. COBERTURA DE LA GARANTÍA 70

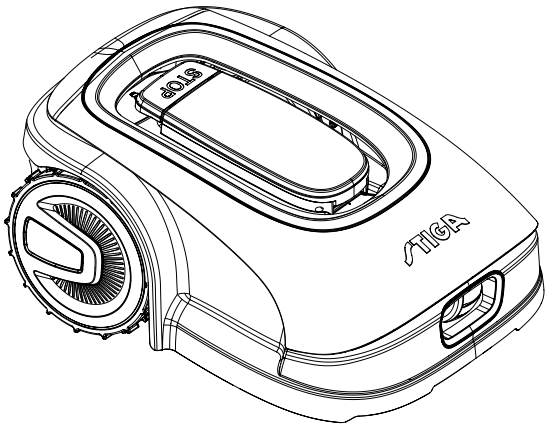
11. MARCAS REGISTRADAS Y LICENCIAS 70

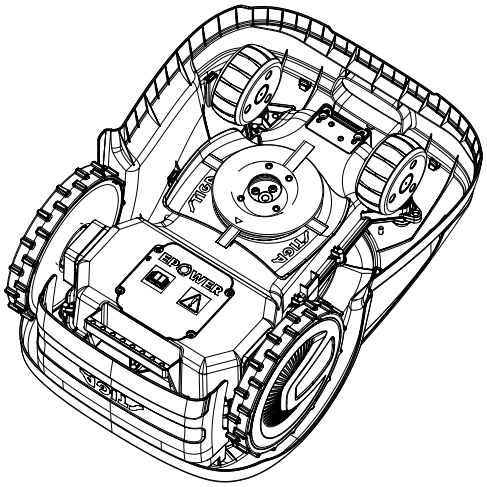
12. DECLARACIÓN CE DE CONFORMIDAD 71

13. ALIMENTADOR 73

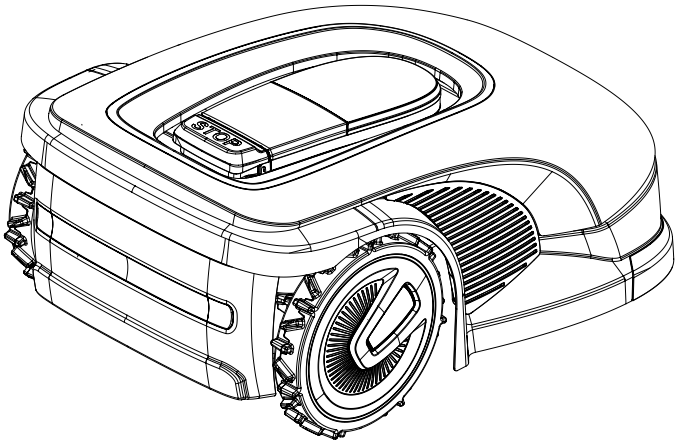
1. MODELOS Y DATOS TÉCNICOS

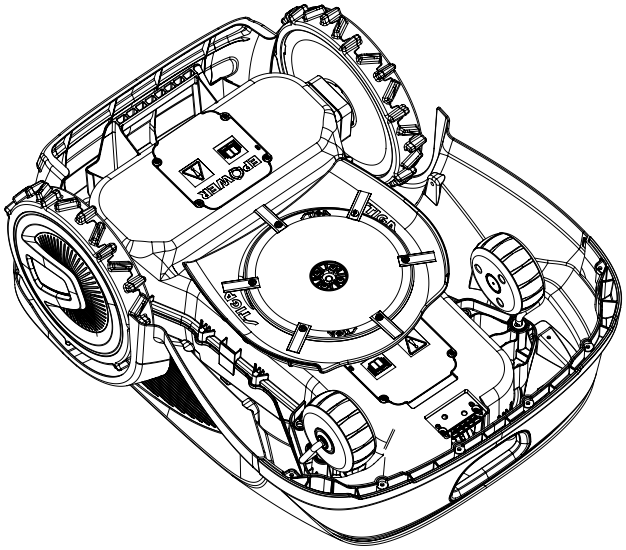
1.1. MODELOS





A4, A8, A300, A500, A750, A1000, A1500
(TYPE SRSA01)





A3000, A5000, A7500, A10000
(TYPE SRBA01)

NOTA: las instrucciones de este manual son válidas para los modelos de robot cortacésped autónomo. Las figuras, si no se especifica lo contrario, se refieren a la plataforma SRSA01.

1.2. DATOS TÉCNICOS

DATOS TÉCNICOS	STIGA A 300	STIGA A 4 A 500	STIGA A 750	STIGA A 8 A 1000	STIGA A 1500	STIGA A 3000	STIGA A 5000	STIGA A 7500	STIGA A 10000
Dimensiones (anch. x alt. x prof.)	413 x 252 x 560 [mm]					529 x 299 x 695 [mm]			
Peso del robot cortacésped	8,1 +/-0,1 [kg]				8,4 +/-0,1 [kg]	12,7 +/-0,1 [kg]	13,4 +/-0,1 [kg]	13,5 +/-0,1 [kg]	
Altura de corte (Mín-Máx)	20-60 [mm]					20-65 [mm]			
Diámetro cuchilla	180 [mm]					260 [mm]			
Velocidad de corte	2850+/-50 [rpm]					2400+/-50 [rpm]			
Velocidad de movimiento	22 [m/min]					24 [m/min]		26 [m/min]	
Pendiente máxima	45%					50%			
Pendiente máxima a lo largo del perímetro	20%								
Tipología del sistema de corte	4 cuchillas de corte pivotantes					6 cuchillas de corte pivotantes			
Código del dispositivo de corte	322104105/0								
Nivel de potencia sonora detectada	57 [dB] (A)					56 [dB] (A)		60 [dB] (A)	
Incertidumbre de las emisiones de ruido, KWA	1.47 [dB] (A)					0.56 [dB] (A)		0.65 [dB] (A)	
Nivel de potencia sonora garantizada	59 [dB] (A)					57 [dB] (A)		60 [dB] (A)	
Nivel de presión sonora en el oído del operador	46.3 [dB] (A)					45.2 [dB] (A)		48.6 [dB] (A)	
Clasificación IP robot cortacésped	IPX5								
Clasificación IP estación de carga	IPX1								
Clasificación IP alimentador	IP67								
Temperatura ambiente de funcionamiento del robot cortacésped [°C].	0 ÷ 50								

Temperatura ambiente de funcionamiento de la estación de carga [°C].	-10 ÷ 50								
Temperatura ambiente de funcionamiento del alimentador [°C].	-10 ÷ 50								
Capacidad de trabajo óptima y recomendada (2 ciclos de trabajo al día - 3 ciclos de trabajo al día para A7500 y A10000)	300 [m²]	500 [m²] A4: 400 [m²]	750 [m²]	1000 [m²] A8: 800 [m²]	1500 [m²]	3000 [m²]	5000 [m²]	7500 [m²]	10000 [m²]
Capacidad máxima de trabajo	450 [m²]	700 [m²] A4: 440 [m²]	900 [m²]	1400 [m²] A8: 880 [m²]	2500 [m²]	4500 [m²]	7000 [m²]	9000 [m²]	12000 [m²]
Superficie máxima gestionable de cada zona cerrada	70 [m²]		100 [m²]	150 [m²]	250 [m²]	450 [m²]	800 [m²]	800 [m²]	1200 [m²]
Alimentación	Entrada: 100-240 Vca, 1,2 A; Salida: 30 Vcc, 2 A Utilice uno de los códigos originales siguientes o las actualizaciones posteriores (consulte a un distribuidor autorizado STIGA) 118204158/0 (UE) 118204161/0 (UK) 118204163/0 (CH)						Entrada: 200-240 Vca, 0,8 A; Salida: 30 Vcc, 4 A Utilice uno de los códigos originales siguientes o las actualizaciones posteriores (consulte a un distribuidor autorizado STIGA) 118204159/0 (UE) 118204162/0 (UK) 118204164/0 (CH)		
Cables de extensión de 30 V CC permitidos	Utilice uno de los códigos originales siguientes o las actualizaciones posteriores (consulte a un distribuidor autorizado STIGA) Código: 1127-0010-01, Longitud 5 m Código: 1127-0020-01, Longitud 15 m								
Modelo batería	25,2V - 2Ah		25,2 V - 2,5 Ah		25,2 V - 5 Ah		25,2V – 2x 5Ah		25,2V – 2x 6Ah
Tiempo de recarga	40 [min]		60 [min]	80 [min]	150 [min]				180 [min]
Tiempo de trabajo	40 [min]		60 [min]	90 [min]	150 [min]		270 [min]		330 [min]
Conectividad	Bluetooth®, 4G, GNSS-RTK								

Clase de potencia Módulos RF	Bluetooth LE Potencia de salida - 9 dBm 2G GSM / E-GSM - Clase 4 - 33 dBm 2G DCS / PCS - Clase 1 - 30 dBm 2G GSM / E-GSM - Clase E2 - 27 dBm 2G DCS / PCS - Clase E2 - 26 dBm 4G - Clase 3 - 23 dBm
Gama de frecuencia - Bluetooth®	Bluetooth LE - Intervalo de frecuencia 2400 - 2483,5 MHz
Gama de frecuencia - 2G	GSM 850 MHz E-GSM 900 MHz DCS 1800 MHz PCS 1900 MHz
Gama de frecuencia - 4G	Banda 1 (2100 MHz) Banda 2 (1900 MHz) Banda 3 (1800 MHz) Banda 4 (2100 MHz) Banda 5 (850 MHz) Banda 7 (2600 MHz) Banda 8 (900 MHz) Banda 12 (700 MHz) Banda 13 (750 MHz) Banda 17 (700 MHz) Banda 18 (850 MHz) Banda 19 (850 MHz) Banda 20 (800 MHz) Banda 26 (850 MHz) Banda 28 (800 MHz) Banda 34 (2000 MHz) Banda 38 (2500 MHz) Banda 39 (1900 MHz) Banda 40 (2300 MHz) Banda 41 (2500 MHz) Banda 66 (2100 MHz)
Cable perimetral y antena de la base de carga	Banda de frecuencia de funcionamiento 500 - 50000 (Hz)
	Potencia máxima de emisión radio < 70 µA/m @ 10m

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 hayan 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

a. Leer atentamente las instrucciones y familiarizarse con los controles y el uso correcto de la máquina.
b. 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.
c. El operador, o el usuario, es responsable de los accidentes o peligros que involucren a terceros o a equipos de terceros.

Preparación

a. Asegurarse de que el sistema automático de delimitación perimetral esté correctamente programado de acuerdo con las especificaciones.
b. Inspeccionar periódicamente la zona donde se utilice la máquina y retirar piedras, palos, cables y cualquier otro objeto extraño que pueda dificultar el funcionamiento.
c. 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.
d. 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

a. No utilizar la máquina con protecciones defectuosas ni sin dispositivos de seguridad.
b. No colocar las manos ni los pies cerca o debajo de las piezas giratorias. Mantenerse siempre lejos de la abertura de descarga.
c. No tocar las partes móviles de la máquina hasta que se hayan detenido por completo.
d. Llevar siempre zapatos resistentes y pantalones largos durante el funcionamiento de la máquina.
e. No levantar ni transportar la máquina con el motor en funcionamiento.
f. Retirar el dispositivo de desactivación de la unidad:
   - Antes de eliminar una obstrucción;
   - Antes de inspeccionar, limpiar o intervenir en la máquina;
   - Si es golpeado por un objeto extraño, para comprobar si hay daños en la máquina;
   - Si la máquina empieza a vibrar de forma anormal para comprobar posibles daños antes de ponerla en marcha;
g. 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.

Riesgos residuales

- Aunque el producto cumple todos los requisitos de seguridad, pueden existir riesgos adicionales debidos a una instalación incorrecta y/o a situaciones imprevisibles. Por lo tanto, es necesario mantener libre de objetos, personas y animales la zona sobre la que opera el producto, e informar de los posibles peligros a todas las personas que puedan tener acceso, aunque sea ocasionalmente, a la zona de trabajo.
- En caso de tormentas eléctricas con riesgo de rayos y, en general, en previsión de malas condiciones meteorológicas, se recomienda no utilizar el producto y desconectar todos los dispositivos periféricos de la red eléctrica. Para utilizar el producto, vuelva a conectar los periféricos a la fuente de alimentación siguiendo las instrucciones del manual.

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.

NOTA: La batería del robot cortacésped es un elemento perecedero y la capacidad de carga disminuye con el tiempo, disminuyendo la autonomía de trabajo del robot cortacésped sin comprometer su funcionamiento.

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

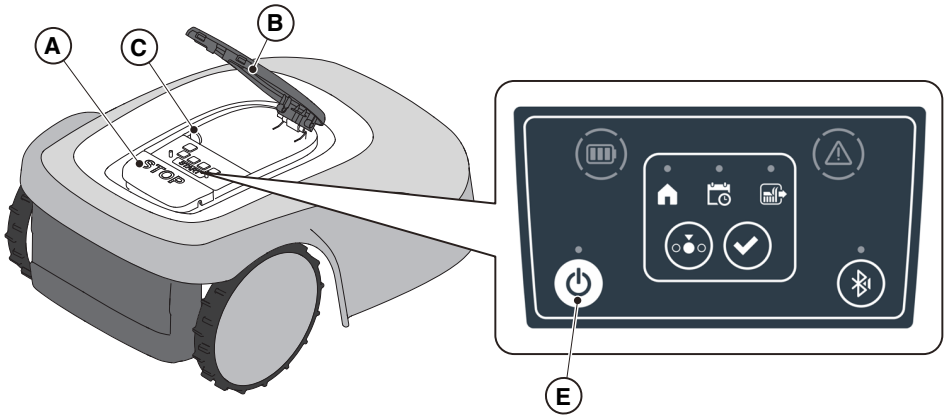
OBLIGACIÓN:
Apagar siempre el robot cortacésped de forma segura antes de cualquier operación de limpieza, transporte o mantenimiento.

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. Pulse el botón de apagado (E) durante unos segundos y espere a que se apague el LED del mismo botón.
3. Sólo después de que el LED (E) se haya apagado, apague la llave de seguridad (C) para desconectar el robot cortacésped de forma segura.
4. Cerrar la tapa de protección (B).
5. El robot cortacésped se detiene o se apaga de forma segura.



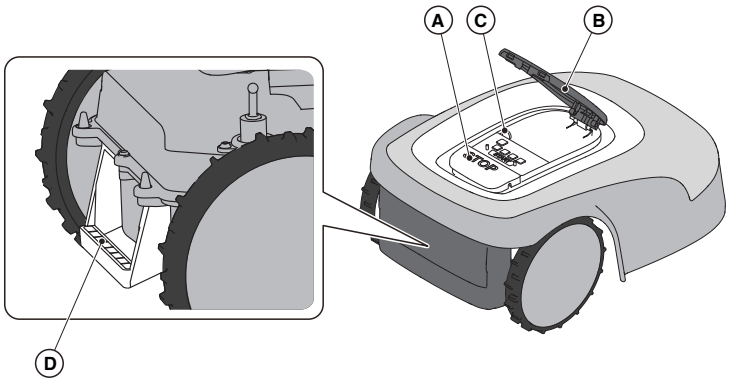
2.4. DESPLAZAMIENTO

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. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3).
2. 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.

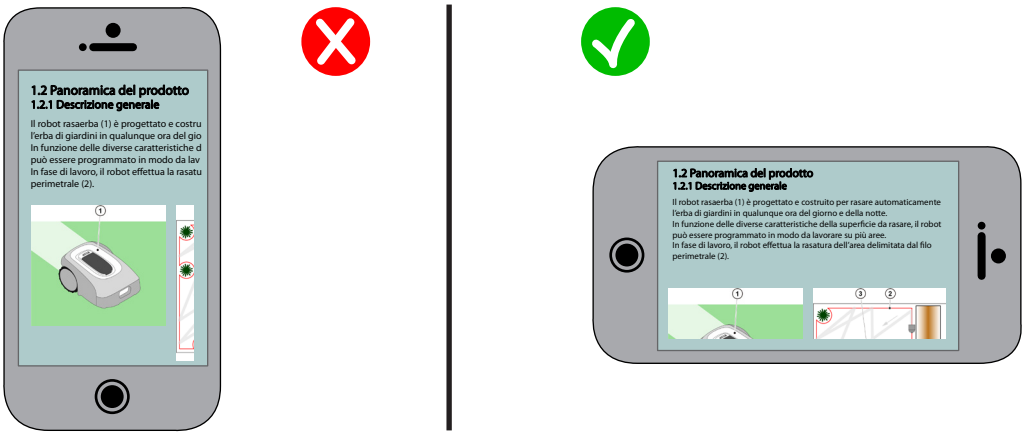
PROHIBICIÓN:
Los pictogramas contenidos en un círculo tachado con fondo blanco y una línea roja indican una prohibición.

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.

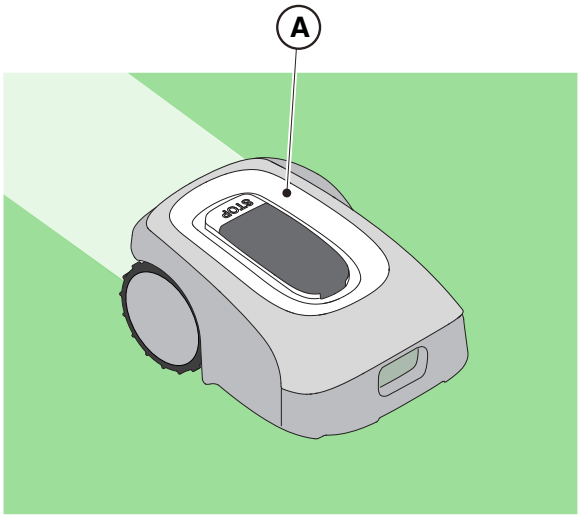


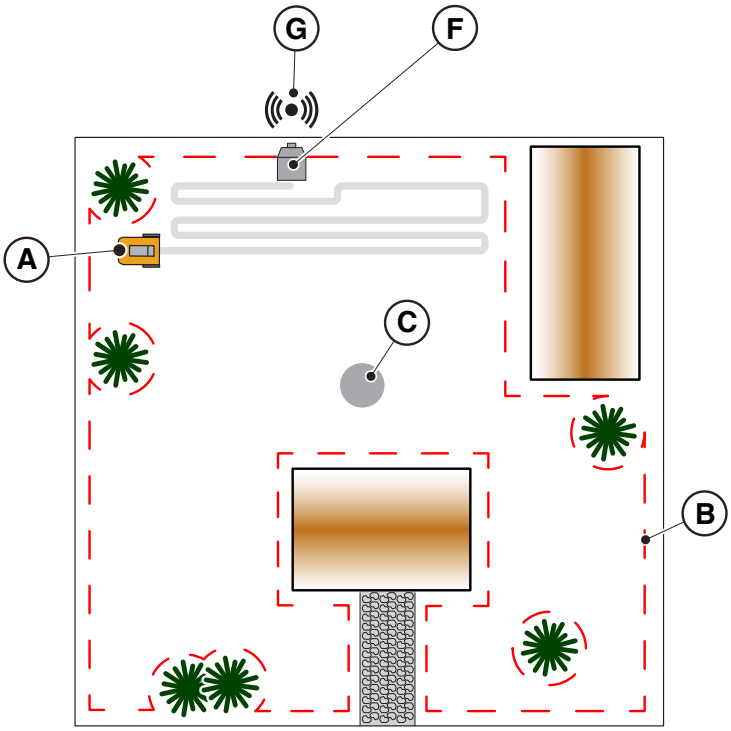
3.2. RESUMEN DEL PRODUCTO

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 zona que se debe cortar, el robot cortacésped puede programarse para trabajar en varias zonas delimitadas por un límite virtual y conectadas por recorridos de desplazamiento virtuales.
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. 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 presencia de una conexión de red celular en el lugar de instalación es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped. Compruebe de antemano que la cobertura de la red celular es suficiente en stiga.com o a través de la APP. El proveedor de la conexión a la red puede cambiar en cualquier momento según los acuerdos comerciales.

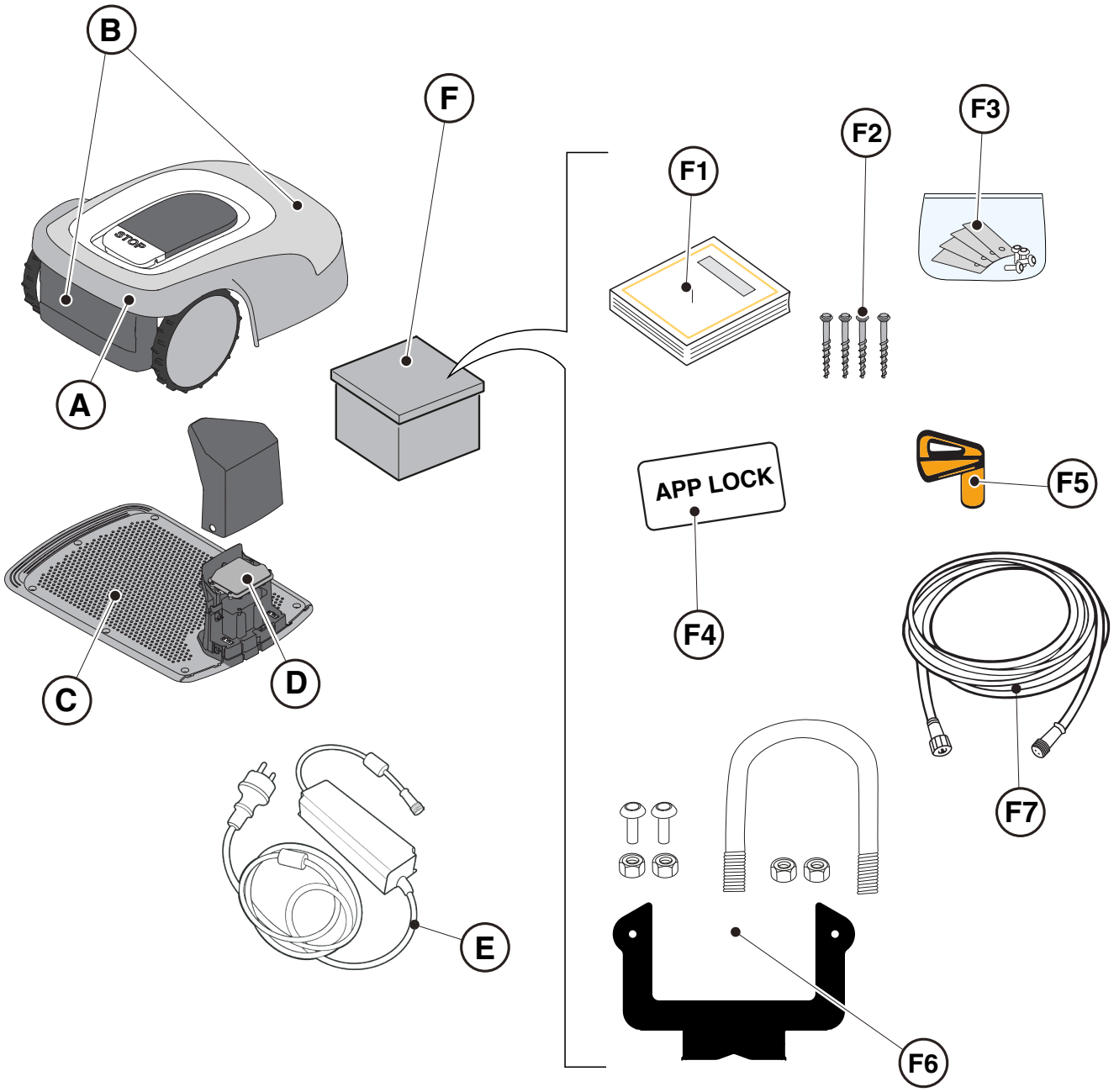




3.2.2. COMPONENTES PRINCIPALES

(**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
Para los modelos A4 y A8, artículos (F3), (F4), (F7) no incluidos.



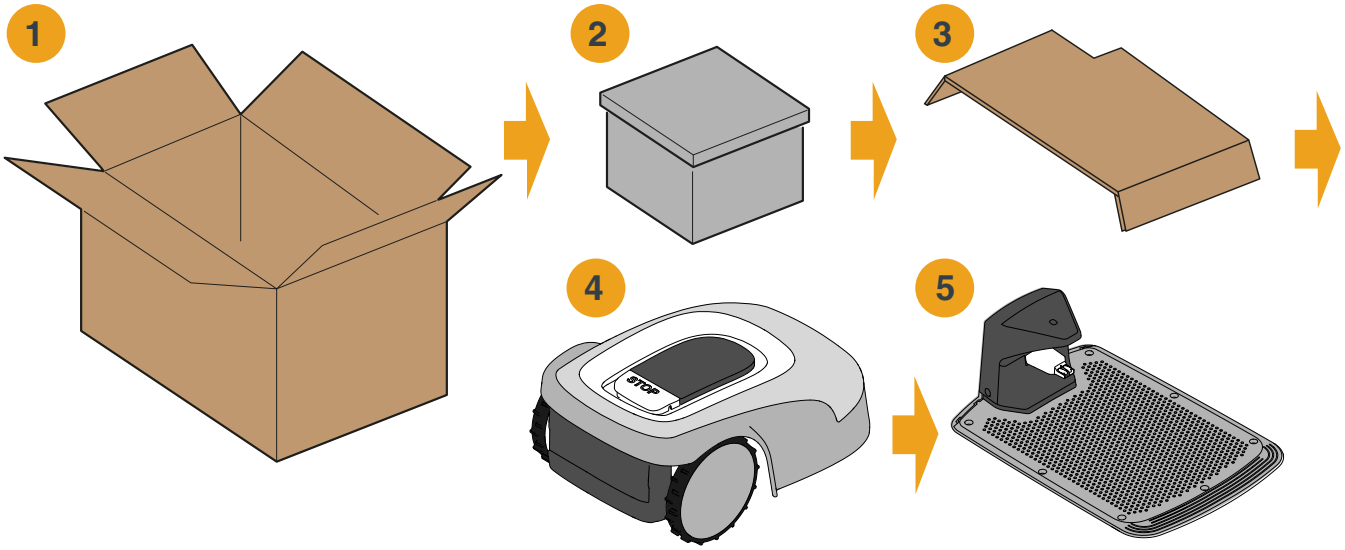
3.3. DESEMBALAJE

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

Símbolos de la etiqueta de seguridad:

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.

Símbolos en las etiquetas del modelo:

Aparato con aislamiento de clase III, alimentado por batería (Robot cortacésped) o mediante fuente de alimentación especial (Base de carga y Estación de referencia).

Utilice la fuente de alimentación original con las características indicadas en la placa.

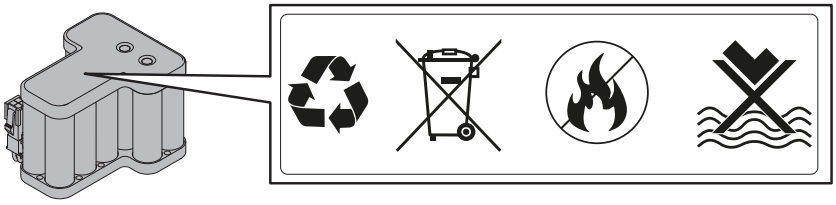
Símbolo de fuente de alimentación de CC.

IPXX **Grado de protección contra la entrada de sólidos y agua.**

Residuos de aparatos eléctricos y electrónicos, que deben entregarse a las instalaciones adecuadas para su reciclado y eliminación.

Nivel de potencia sonora garantizada

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.

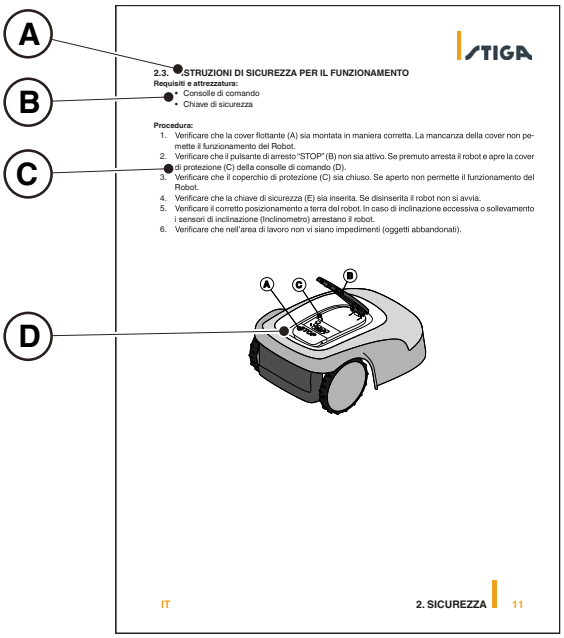
No tirar la batería al fuego ni exponerla a fuentes de calor.

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

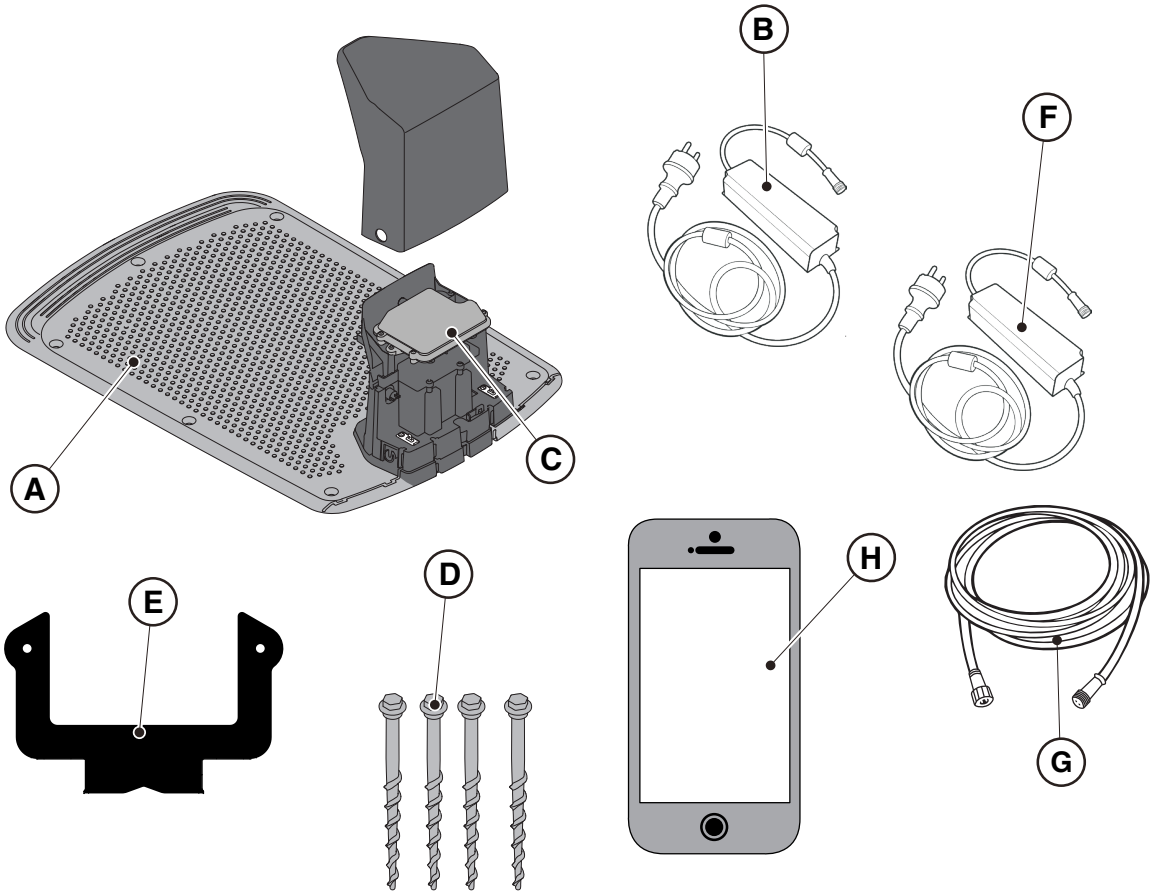
ADVERTENCIA:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.

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

4.2. COMPONENTES PARA LA INSTALACIÓN
(EL EQUIPAMIENTO DE SERIE PUEDE VARIAR SEGÚN EL MODELO)

(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 cristaleras 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.

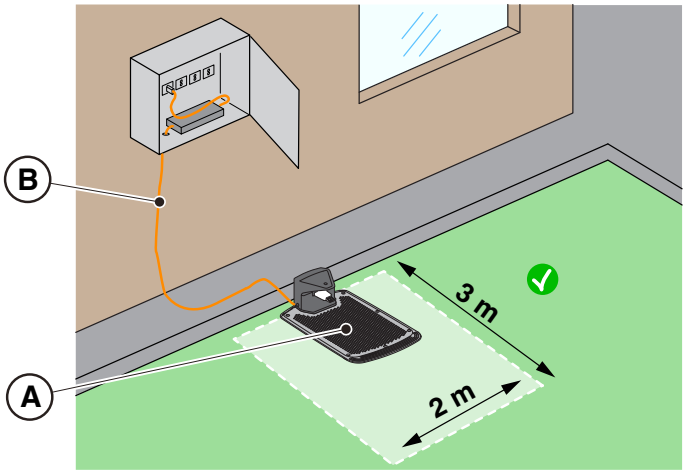
4.3.2. COMPROBACIONES PARA LA INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA Y DEL ALIMENTADOR:

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.**	**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.**
PELIGRO ELÉCTRICO: **El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.**	

Procedimiento:

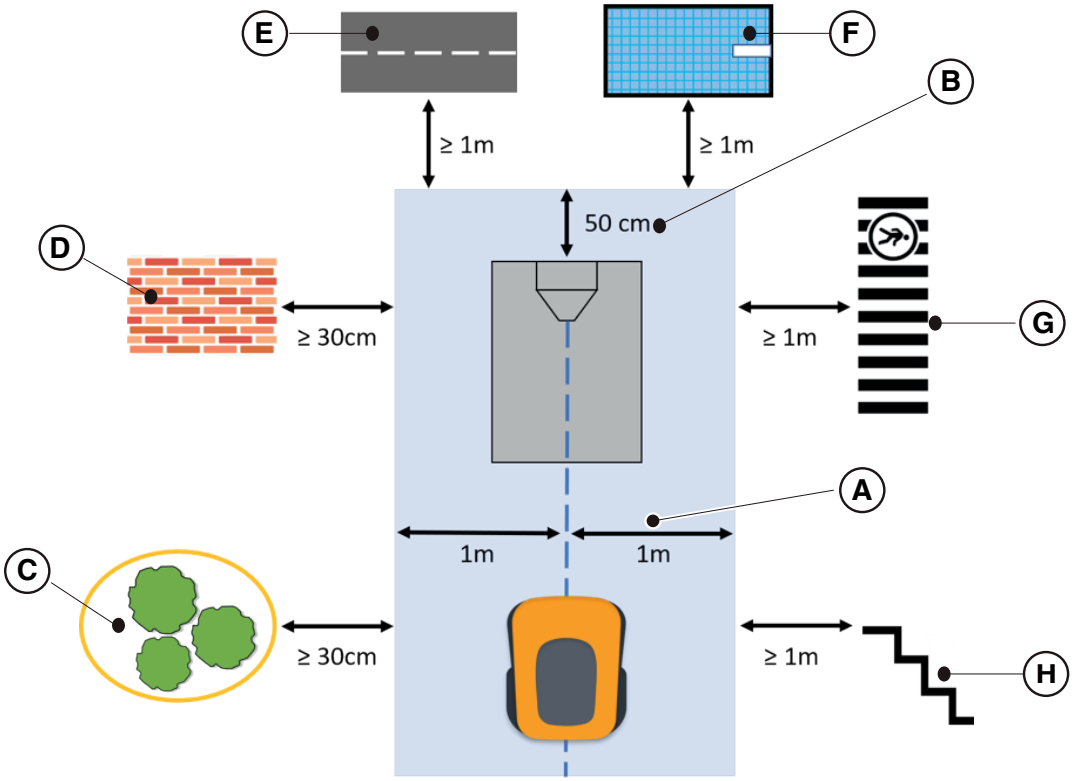
- Proporcionar una zona nivelada para colocar la base de carga (A). La base de carga debe instalarse en un lugar al que pueda llegar la señal del satélite, preferiblemente en una zona del jardín en la que el cielo sea totalmente visible y en las proximidades de una toma de corriente.
- Asegúrese de que hay espacio suficiente para instalar la base de carga, de modo que haya una zona libre de obstáculos de al menos 2 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 (B), 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.

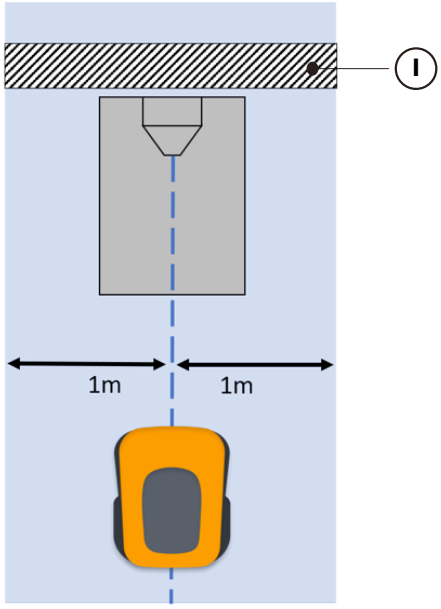


- El retorno a la base del robot cortacésped se realiza a través de una trayectoria de retorno virtual, que incluye una zona de maniobra que se extiende 1 m a la derecha y 1 m a la izquierda de la ruta registrada (A), y que se extiende 50 cm por detrás de la base de carga (B). Deben respetarse las siguientes distancias mínimas entre la zona de maniobras y los distintos elementos del jardín:

- 30 cm de los obstáculos delimitados por perímetros virtuales o zonas de no corte (C);
- 30 cm de obstáculos fijos no delimitados o de elementos estructurales continuos (D);
- 1 m de la vía pública (E);
- 1 m de las piscinas (F);
- 1 m de los senderos (G);
- 1 m de acantilados o pendientes pronunciadas (H).



- Si no pueden respetarse las distancias anteriores, la ruta de reentrada virtual y la zona situada detrás de la base de carga deben delimitarse con barreras infranqueables (I), si no existen ya.
- La zona por la que pasa el cable de alimentación de la base de carga debe estar fuera de la zona de corte.

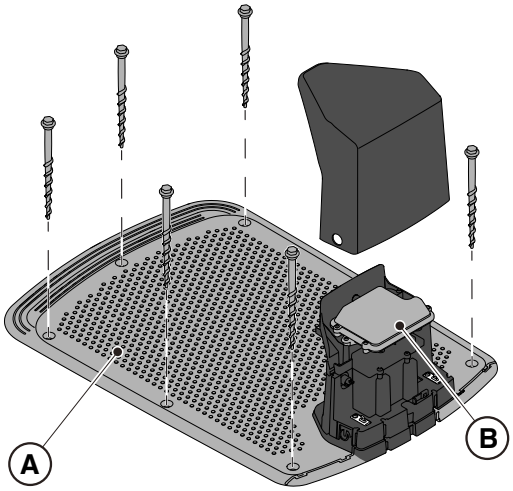


- Al salir de la base de carga, el robot cortacésped gira normalmente 180° inmediatamente después de desengancharse de los contactos de carga. En algunos casos especiales, en los que es estrictamente necesario instalar la base de carga:
- cerca de estructuras verticales que puedan reducir la calidad de la señal del satélite.
- en zonas de manoobrabilidad reducida, que en cualquier caso deberán estar delimitadas por barreras infranqueables.

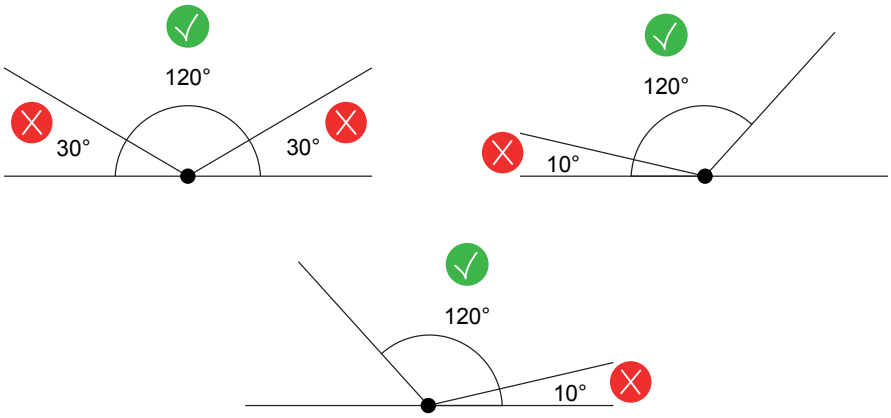
Es posible activar una maniobra de marcha atrás larga (Long Exit) a través de la app, en cuyo caso el robot cortacésped realiza una maniobra de marcha atrás de 2 m de longitud antes de girar 180°, de modo que se encuentra en una posición mejor tanto para realizar la maniobra como para recibir la señal del satélite.
La función de retroceso largo (Salida Larga) debe considerarse como una ayuda en determinadas condiciones especiales de instalación, y en ningún caso debe utilizarse para instalar la base de carga bajo marquesinas o en el interior de locales cerrados.

NOTA: En algunos casos, tras la maniobra de marcha atrás de 2 metros, el robot cortacésped puede encontrarse aún en condiciones de recepción de señal de satélite no óptimas. En este caso, la base de carga debe instalarse en otro lugar.

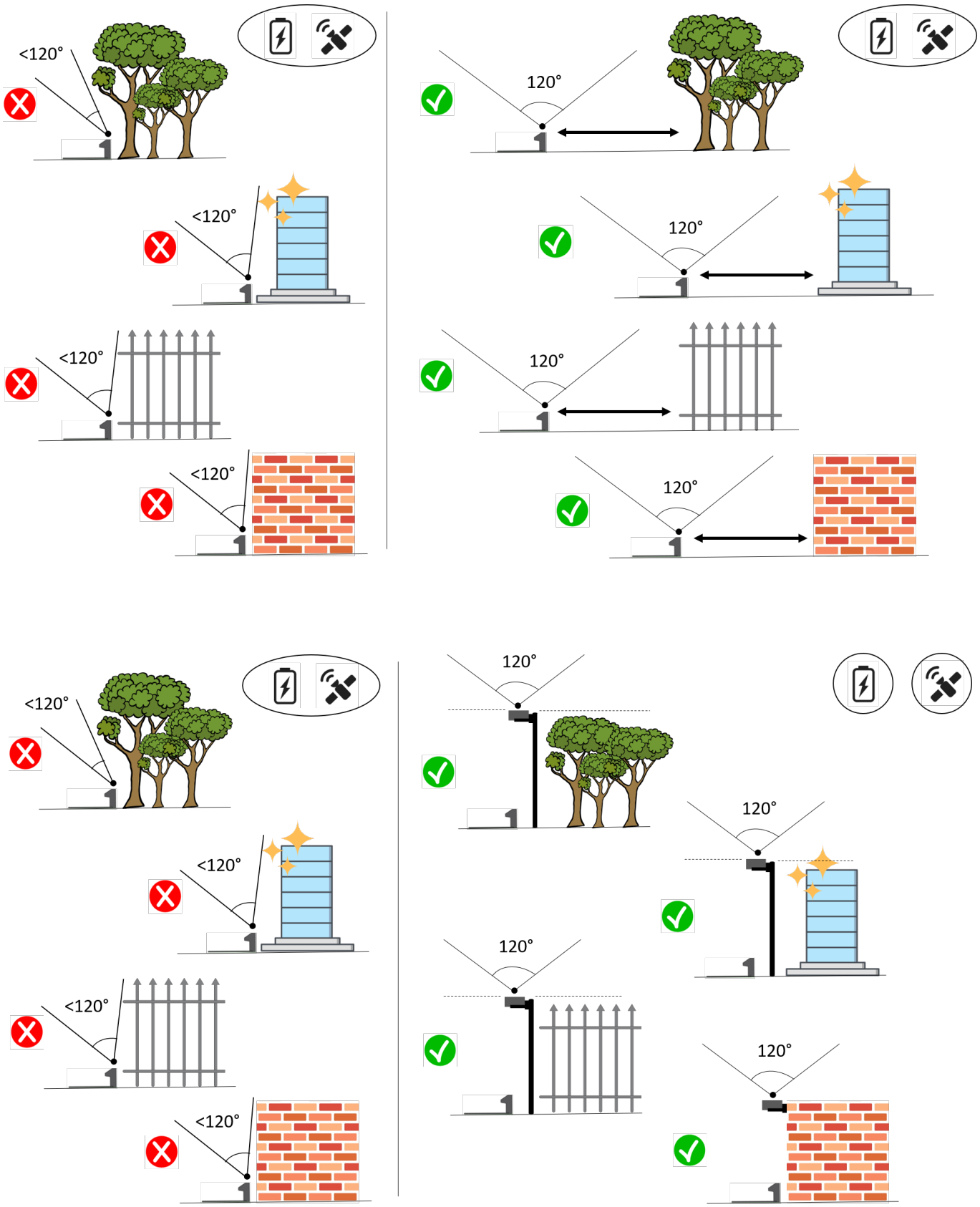
- La base de carga (A) con estación de referencia por satélite (B) debe colocarse en una zona donde el cielo quede completamente visible. En caso de que haya obstáculos como árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristaleras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

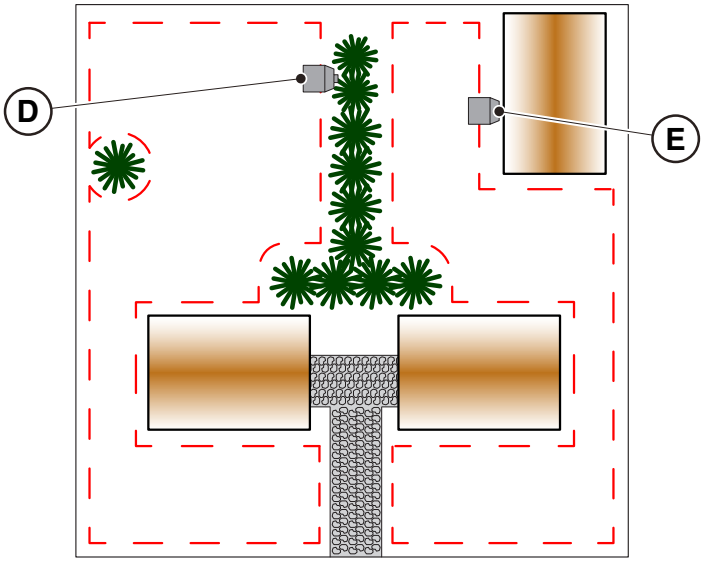


- Si la base de carga (A) con estación de referencia por satélite (B) no está situada en una zona en la que el cielo sea totalmente visible, la estación de referencia por satélite (B) debe retirarse de la base de carga (A) e instalarse en una zona en la que el cielo sea totalmente visible. La estación 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 cristaleras o paredes metálicas. Podría ser necesaria la conexión a una toma de corriente (Ver Párr. 4.5.2).


<120°
<120°
<120°
<120°
120°
120°
120°
120°
<120°
<120°
<120°
<120°
120°
120°
120°
120°

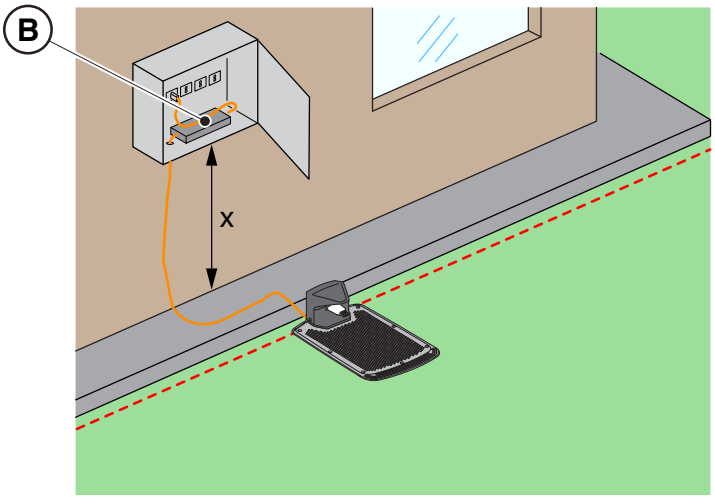
- Asegurarse de que la zona elegida para la instalación de la base de carga (D) esté al menos a 400 cm de distancia de la base de carga (E) de un posible segundo robot cortacésped.

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



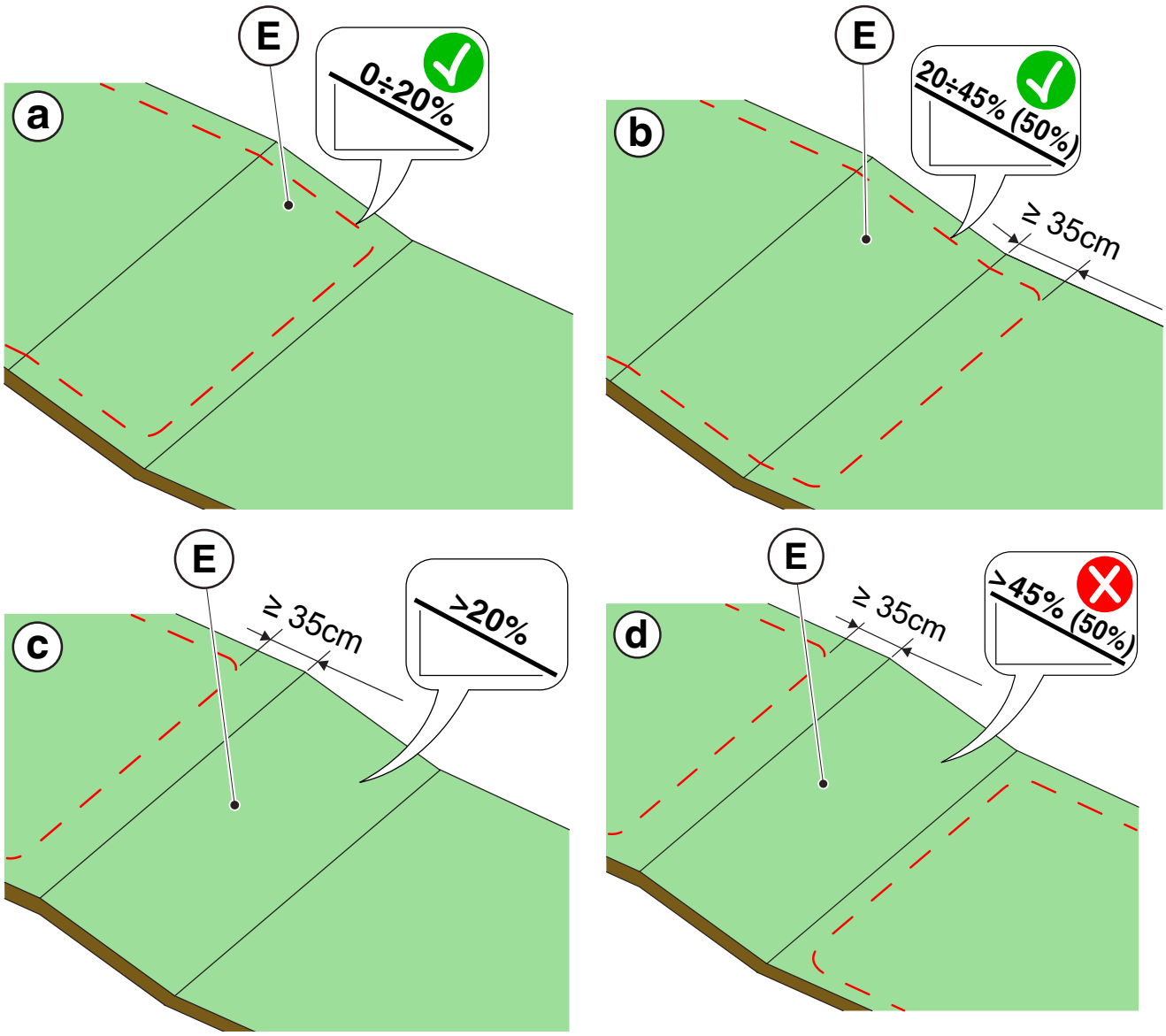
- Preparar la zona de instalación del alimentador (B) de manera que quede protegido por la radiación solar y que no pueda sumergirse en el agua bajo ninguna condición meteorológica.

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:

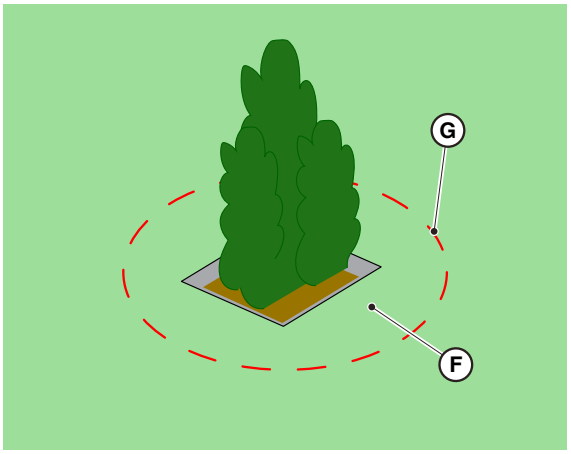
1. Comprobar que la pendiente máxima de la zona de trabajo sea inferior o igual al 45 % o al 50 % y según el modelo (Ver Párr. 1.2 DATOS TÉCNICOS). Para la definición de los confines virtuales respetar las reglas indicadas en las imágenes de abajo:
   a) si la pendiente es ≤ 20 %, el confín virtual puede colocarse como en la figura;
   b) si la pendiente es >20 % y ≤ 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

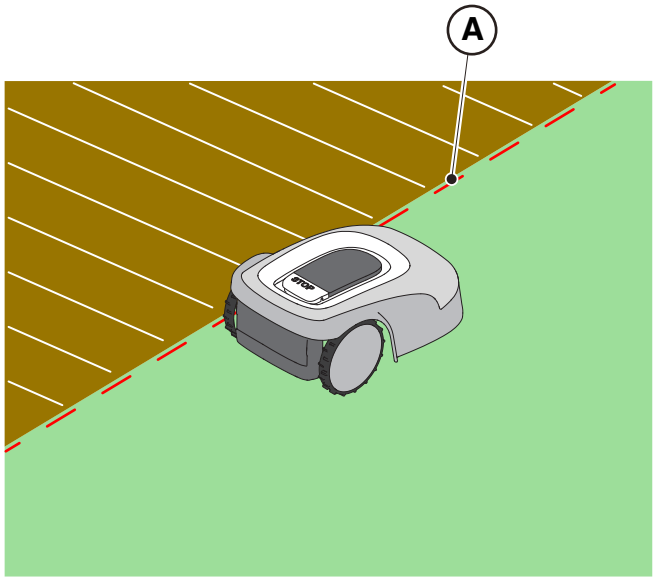
4.4.1. DISTANCIAS MÍNIMAS DE LOS CONFINES VIRTUALES Y DISTANCIAS DE DELIMITACIÓN

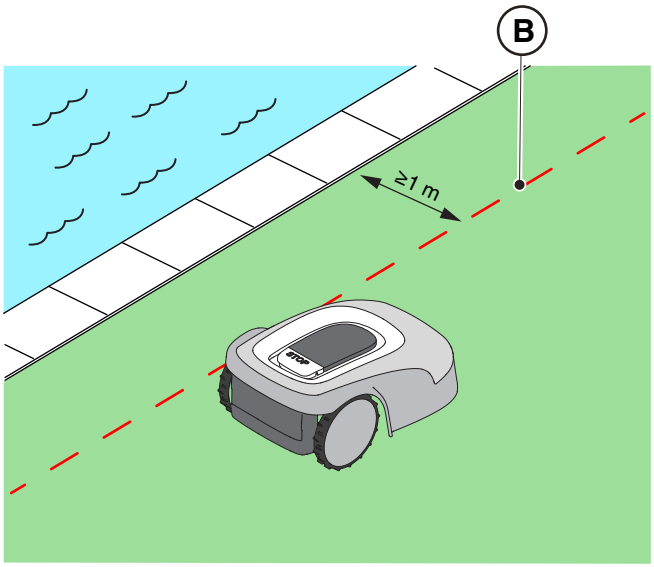
Procedimiento:

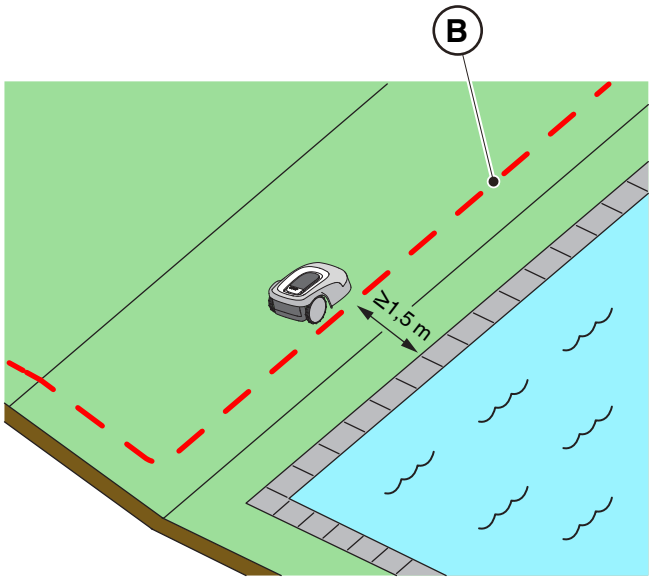
1. Si hay una acera o calzada (A) al mismo nivel que el césped, el confín virtual puede coincidir con el borde de la acera. También es posible programar el confín virtual conduciendo el robot cortacésped por el borde de la acera.
2. Cuando haya una piscina, un estanque o una excavación (B), el confín 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 150 cm (G), márquelos como un solo obstáculo respetando las distancias indicadas anteriormente.

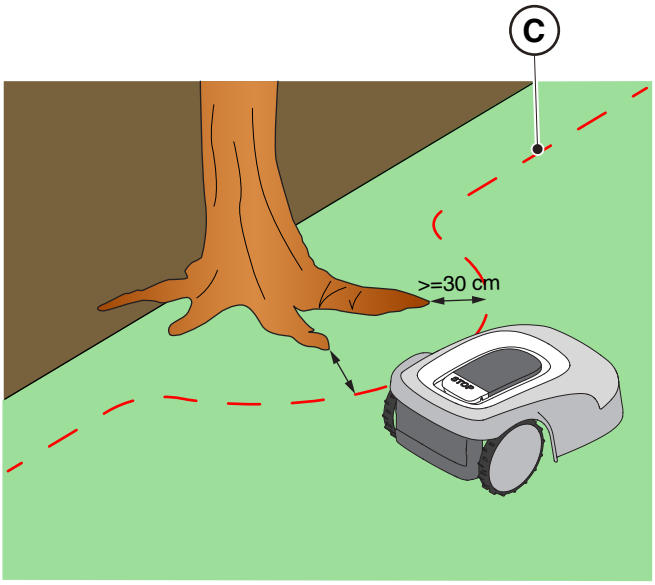
ADVERTENCIA:
La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una valla que no se pueda cruzar.

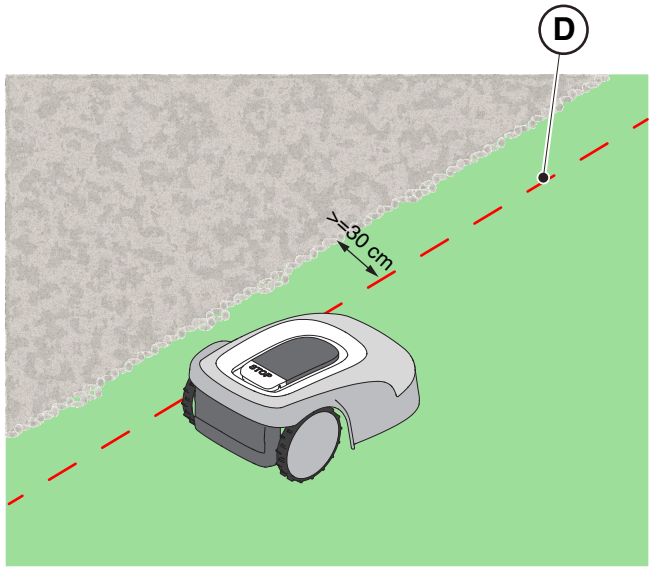
ATENCIÓN:
Si la pendiente es superior al 45 % o al 50 % , según el modelo, la zona inclinada debe excluirse de la zona de corte (Ver Párr. 4.3).

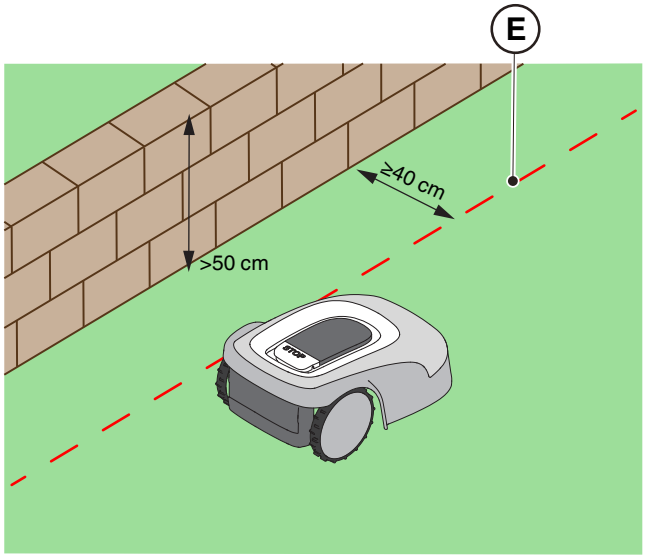


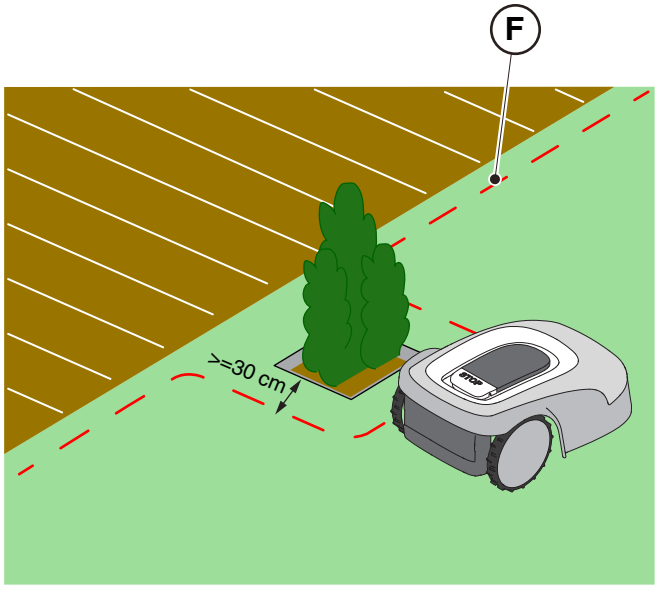


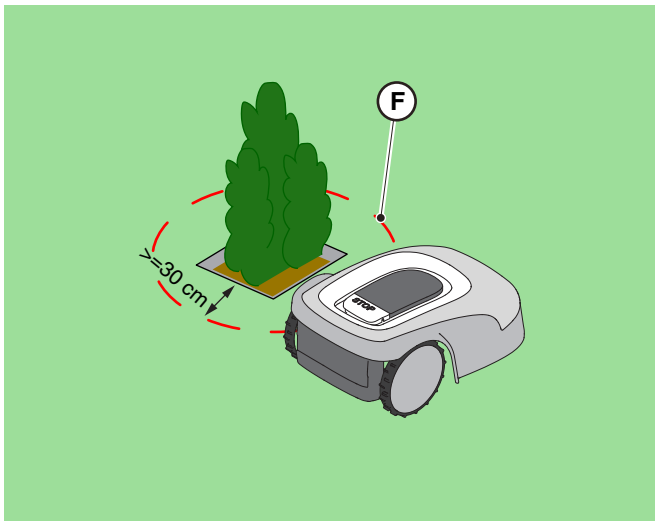

B
≥1,5 m

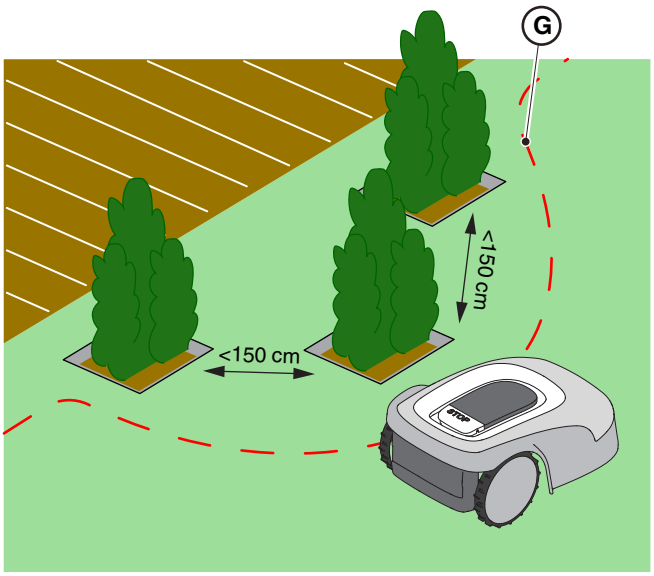

C
>=30 cm


D
>=30 cm


E
≥40 cm
>50 cm


F
>=30 cm

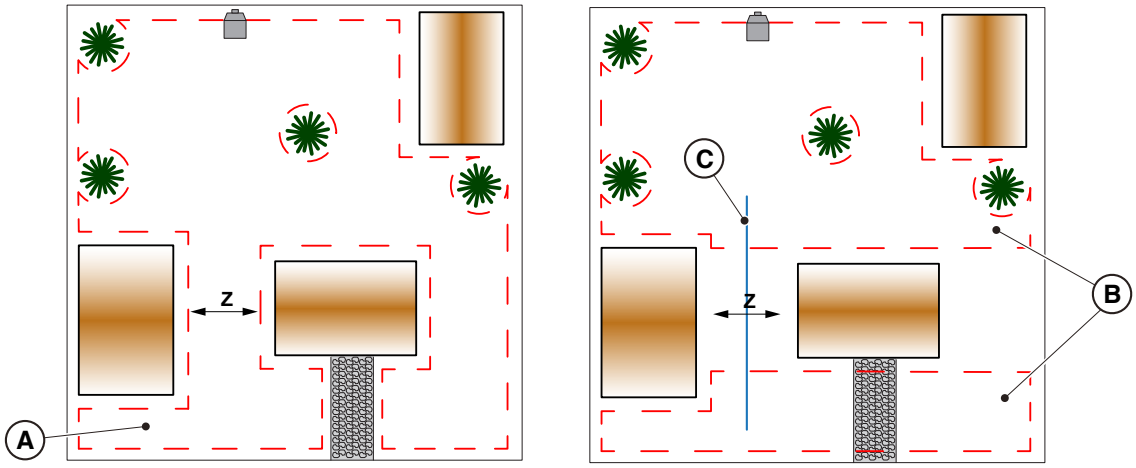

F
>=30 cm



4.4.2. PASOS ESTRECHOS

Procedimiento:

1. En caso de pasos estrechos, la distancia entre dos confines virtuales debe ser Z ≥2 m (A).
2. En el caso de un paso en el que la distancia entre los límites virtuales fuera <2m, la parte de la zona situada más allá del paso estrecho (A) no podrá ser alcanzada por el robot cortacésped de forma automática. En este caso, es necesario programar dos zonas de corte virtuales separadas (B) y conectarlas con una ruta de desplazamiento virtual (C).
3. Si no es posible conectar las dos zonas con una ruta de desplazamiento virtual, la parte de la zona situada más allá del paso estrecho (A) se considerará una "Zona cerrada" (véase Párr. 4.4.3).



4.4.3. ÁREAS CERRADAS

Las áreas a las que el robot cortacésped no puede acceder de forma independiente a través de una ruta de desplazamiento virtual deben programarse como "Área cerrada" (opción en App).
Cada Área Cerrada puede tener una superficie máxima en función del modelo (véase la tabla de datos técnicos). Si es necesario cubrir una superficie mayor que la máxima gestionable por una sola Zona Cerrada, subdivídala en varias Zonas Cerradas.
Para el registro de zonas cerradas, es necesario seguir los mismos criterios que en Párr. 4.4.1.
El robot cortacésped debe introducirse a mano en cada recinto cerrado y arrancarse manualmente.

4.4.4. RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

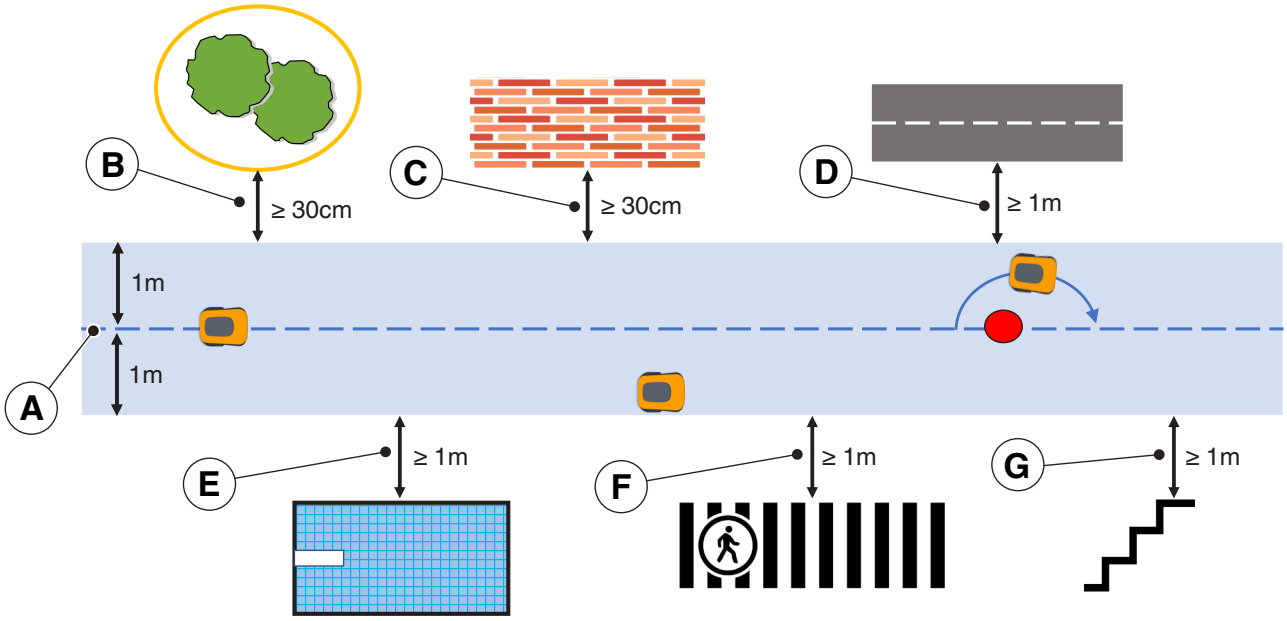
Si hay zonas del jardín que están separadas entre sí por zonas que no se van a cortar o en las que no hay césped, sino, por ejemplo, superficies duras al mismo nivel que el jardín, es posible conectar las zonas que se van a cortar mediante rutas de desplazamiento. El robot cortacésped se desplazará de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

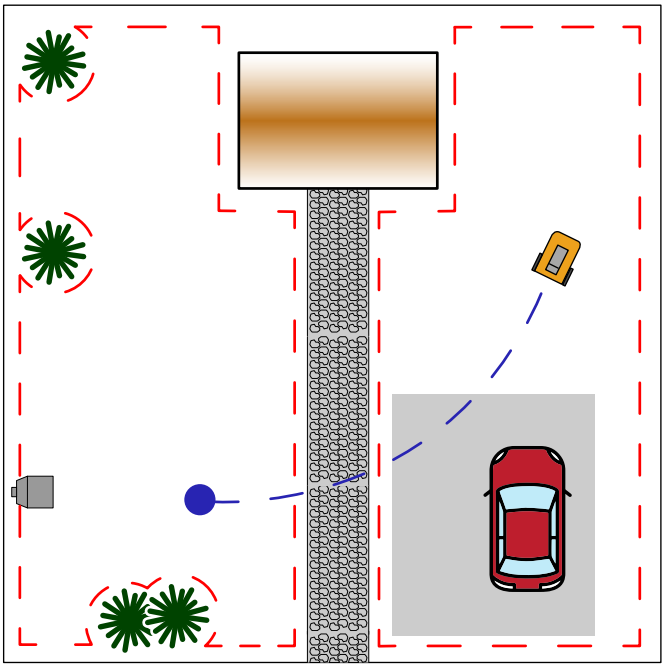
La ruta de desplazamiento también puede utilizarse para llegar a la base de carga cuando ésta no está instalada dentro de una zona de trabajo.

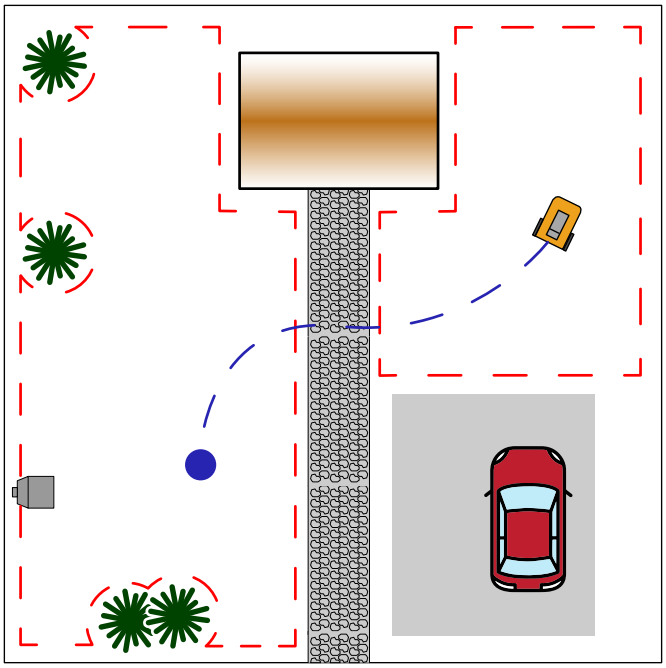
Procedimiento:

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 ruta de desplazamiento incluye una zona de maniobra que se extiende 1 m a la derecha y 1 m a la izquierda de la ruta registrada (A). Deben respetarse las siguientes distancias mínimas entre la zona de maniobras y los distintos elementos del jardín:
   - 30 cm de los obstáculos delimitados por perímetros virtuales o zonas de no corte (B);
   - 30 cm de obstáculos fijos no delimitados o de elementos estructurales continuos (C);.
   - 1 m de la vía pública (D);
   - 1 m de las piscinas (E);
   - 1 m de los senderos (F);
   - 1 m de acantilados o pendientes pronunciadas (G).
3. Las rutas de desplazamiento deben respetar el límite máximo de pendiente del 20%.
4. En el caso de pasos estrechos en los que no puedan respetarse las distancias anteriores, el paso deberá delimitarse con barreras no transitables, si no existieran ya.

NOTA: Las rutas de desplazamiento registradas dentro de pasos estrechos pueden tener una recepción de señal de satélite inadecuada, lo que afecta a la precisión de funcionamiento del robot cortacésped.







4.5. INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES

	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.		**ADVERTENCIA:** El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.
	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.		**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.
	ADVERTENCIA: Peligro de corte de manos.		**ADVERTENCIA:** Peligro de polvo en los ojos.
	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.

4.5.1. INSTALACIÓN BASE DE CARGA

ADVERTENCIA: **Peligro de corte de manos.**	**ADVERTENCIA:** **Peligro de polvo en los ojos.**
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.**	

Requisitos y obligaciones:

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

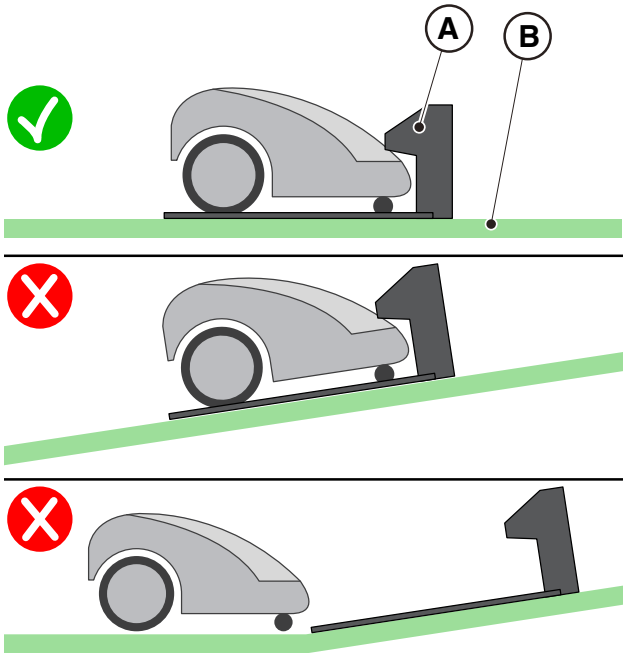
USO OBLIGATORIO DE GUANTES: **Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.**	**USO OBLIGATORIO DE GAFAS:** **Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.**

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 2 metros de ancho y 3 metros de largo delante de ella.

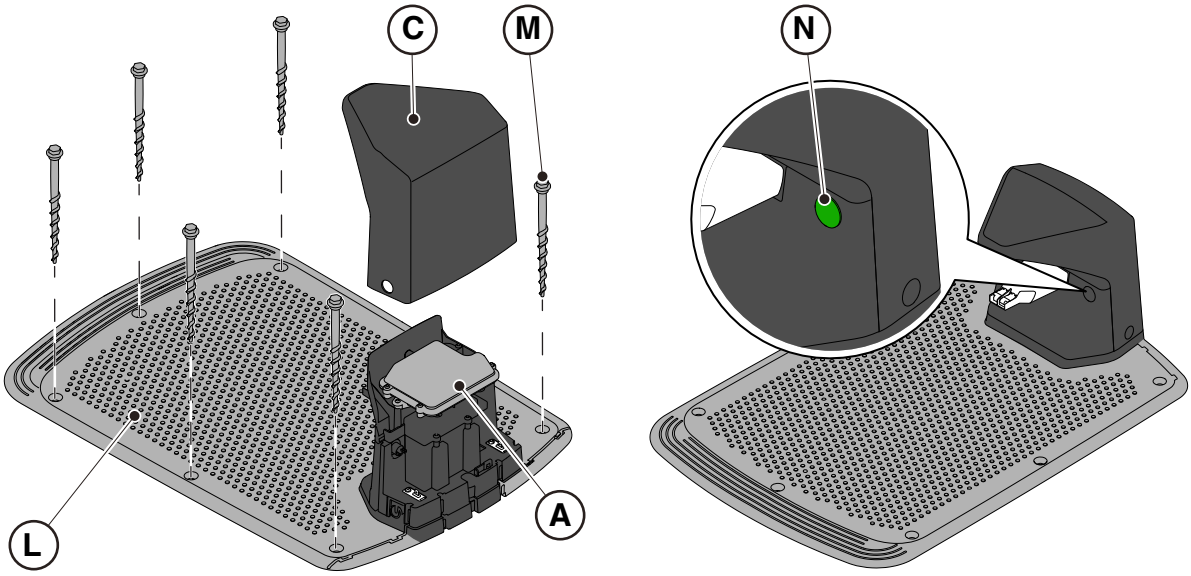
Procedimiento:

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

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.**	**ADVERTENCIA:** **El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.**
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.**	**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.**

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:

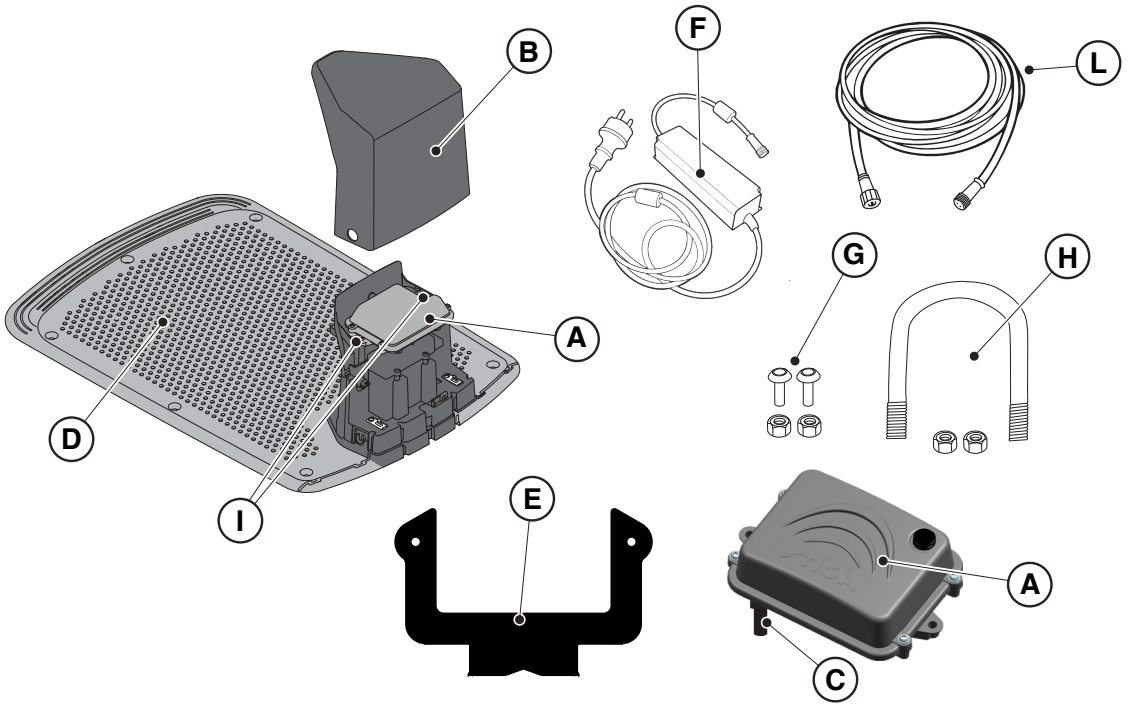
- un cable alargador de 5 metros (L) (incluido para algunos modelos - véase par. 3.2.2);
- un cable de extensión de 15 metros que puede adquirirse por separado (L);
- una fuente de alimentación (F) que puede adquirirse por separado y la conexión a una toma de corriente.

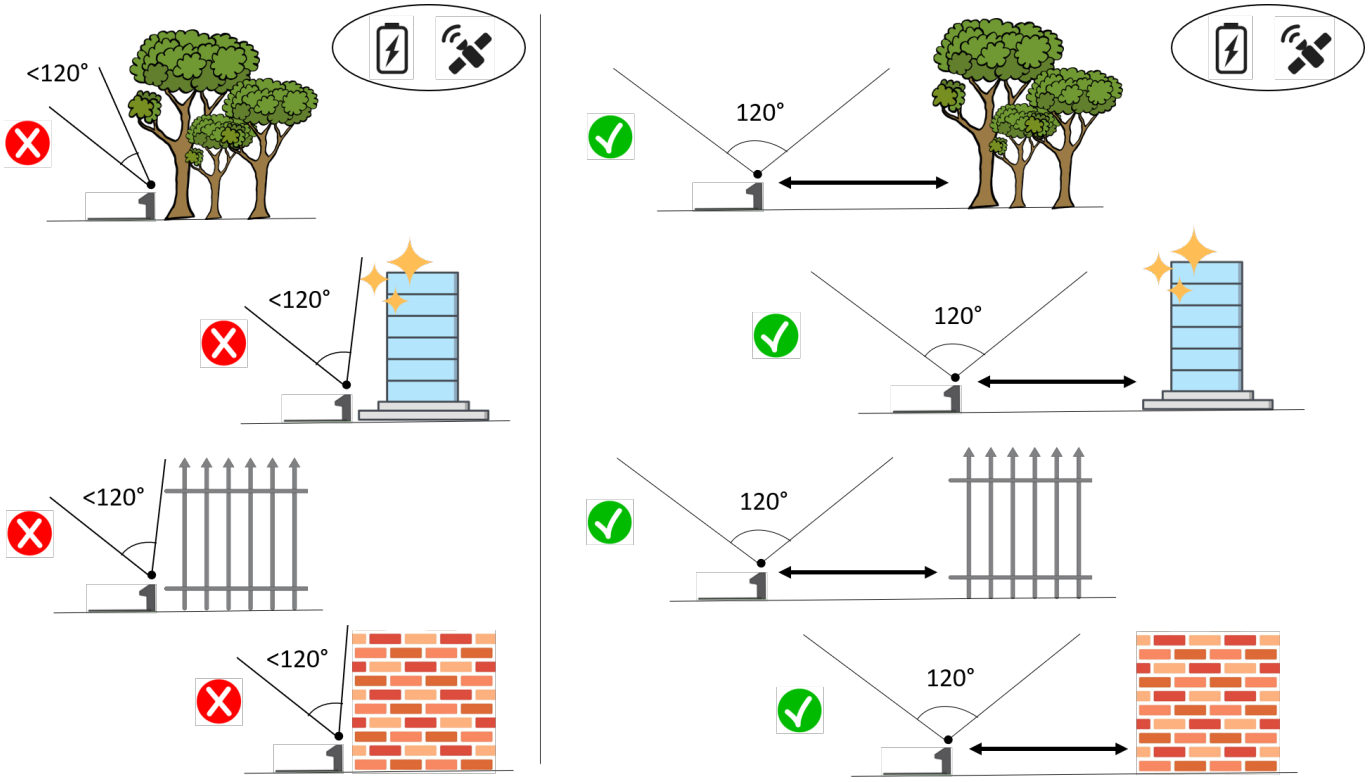
Preparar la zona de instalación del alimentador (F) de manera que quede protegido por la radiación solar y que no pueda sumergirse en el agua bajo ninguna condición meteorológica.

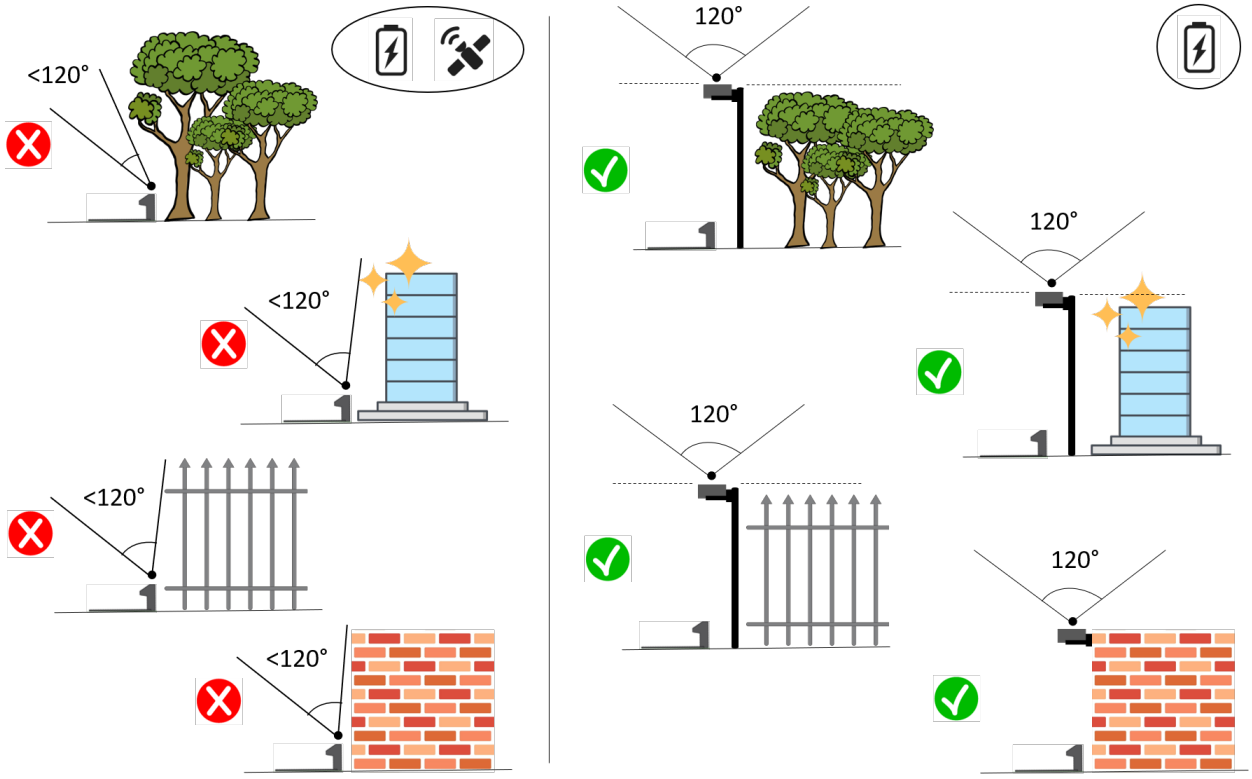
ATENCIÓN:
El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto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


B
F
L
G
H
A
D
I
E
A
C


<120°
<120°
<120°
<120°
120°
120°
120°
120°



Requisitos y obligaciones:

- Estación de referencia satélite (A)
- cable alargador de 5 metros (L) (incluido para algunos modelos - véase par. 3.2.2).
- 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).

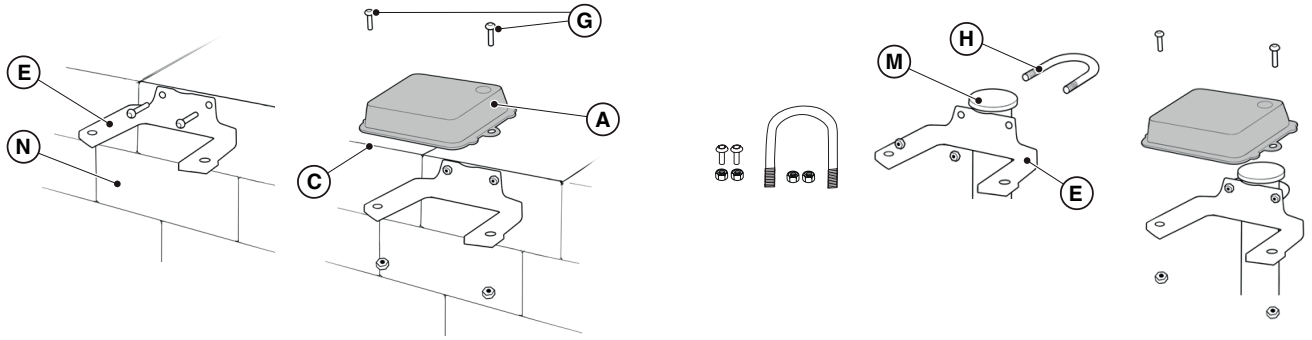
Requisitos y obligaciones:

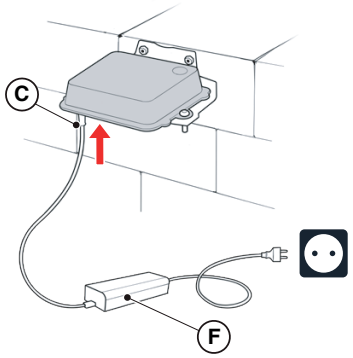
1. Verificar los requisitos de instalación en el párr. 4.3.2.
2. Abrir la cubierta (B).
3. Desconectar el conector (C) de la estación de referencia por satélite (A) de la base de carga (D).
4. Desenroscar los tornillos de fijación (I) y extraer la estación de referencia por satélite (A) de la base de 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. Conecte la estación de referencia por satélite al alimentador (F) o al cable alargador a través del conector (C) y atornillar la tuerca.
7. Asegure el cable de alimentación para que no se dañe ni suponga un peligro.
8. 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.

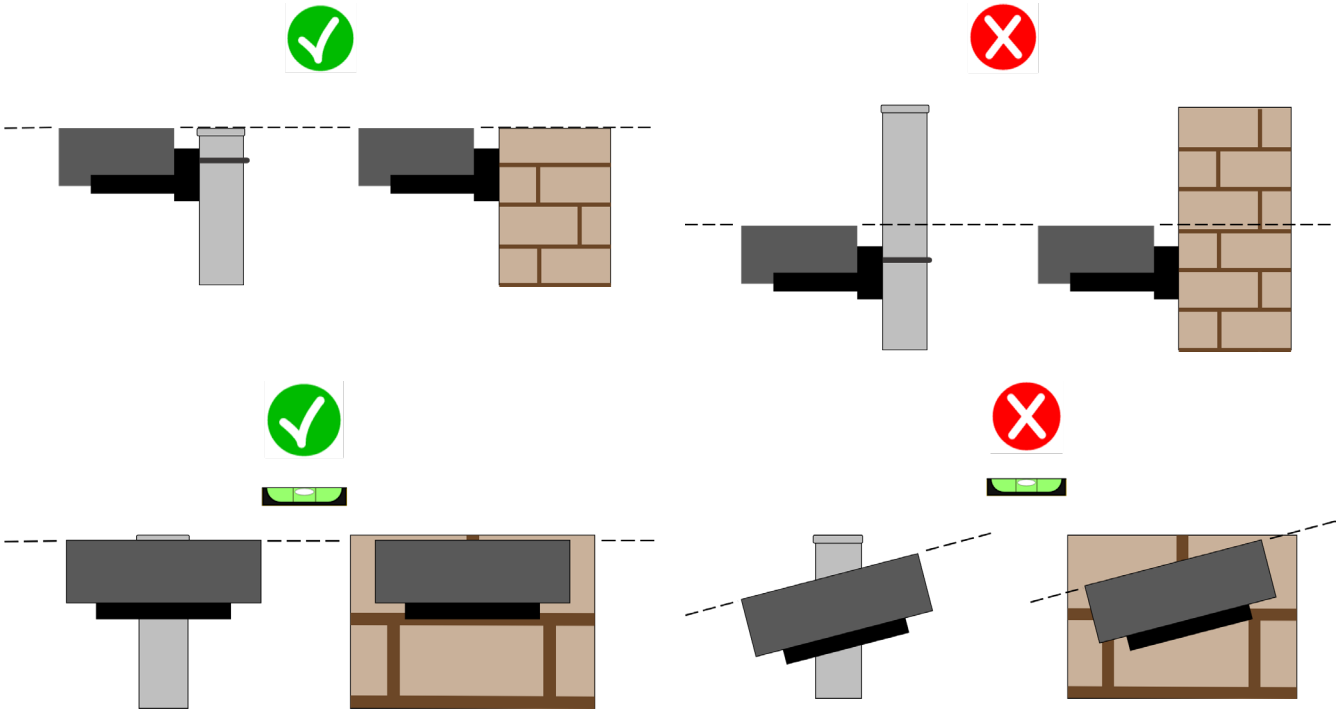
NOTA: La parte superior de la estación de referencia por satélite debe estar lo más cerca posible de la parte superior de la pared o del poste.

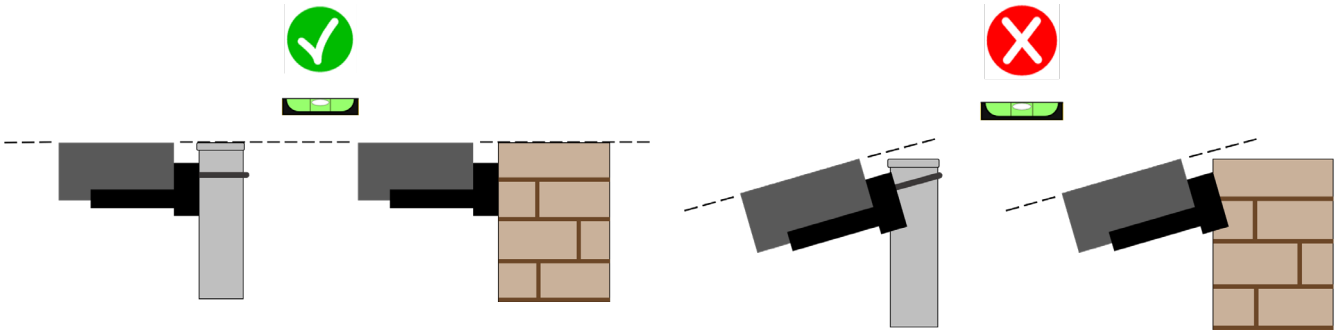
NOTA: Si fuera necesario, el cable que alimenta la estación de referencia por satélite puede extenderse con los cables de extensión. Está permitido utilizar un máximo de dos cables de extensión de 5 metros o un cable de 15 metros (ver cap. 9 “Accesorios”).

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 QUE EVITAR

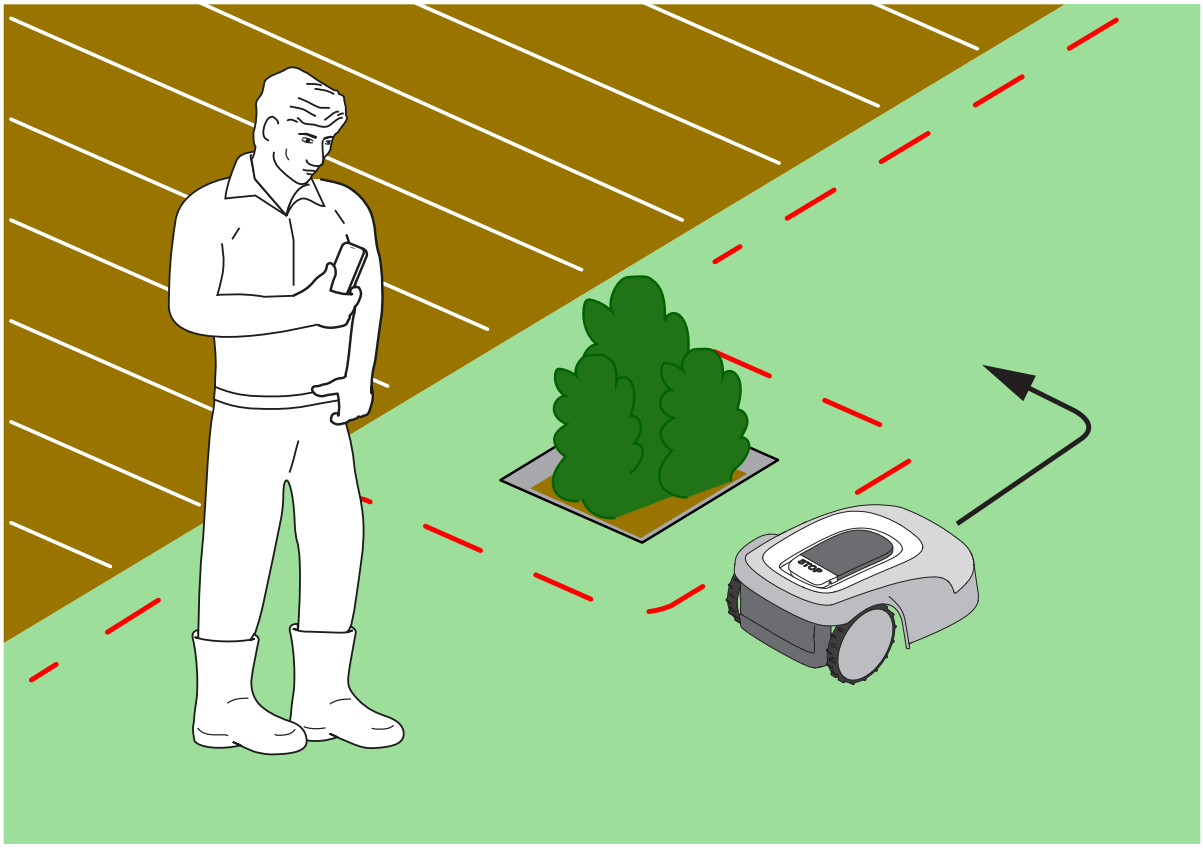
La programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar se realiza mediante los respectivos asistentes de la APP "STIGA.GO". El procedimiento requiere que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado según los criterios generales indicados en el 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 configuraciones 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 39
4.7.2. REGISTRO (SIGN UP) 39
4.7.3. ASOCIACIÓN DEL DISPOSITIVO (PAIRING) 39
4.7.4. CONECTIVIDAD REMOTA Y ACTIVACIÓN DE LA TARJETA SIM 40
4.7.5. GARAJE Y PÁGINA DEL PRODUCTO (DEVICE PAGE) 40
4.7.6. CONFIGURACIÓN DE LA BASE DE CARGA 41
4.7.7. CALIBRACIÓN DE LA BASE DE CARGA 41
4.7.8. INICIALIZACIÓN DEL ROBOT CORTACÉSPED 41
4.7.9. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR 42
4.7.10. PROGRAMACIÓN DE LA RUTA DE REGRESO A LA BASE DE CARGA 43
4.7.11. MAPA DEL JARDÍN 44
4.7.12. CORTE PUNTUAL / PROGRAMADO (SPOT CUT / SCHEDULED) 44
4.7.13. PROGRAMACIÓN DE LAS SESIONES DE CORTE (MOWING SESSIONS) 44
4.7.14. GESTIÓN DEL PAQUETE DE DATOS 44
4.7.15. INTEGRACIÓN CON ASISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME) 45
4.7.16. BLOQUEO DEL TECLADO (APP LOCK) 45
4.7.17. CONFIGURACIÓN DE LA MODALIDAD DE NAVEGACIÓN DESEADA 45
4.7.18. CORTE DEL BORDE (BORDER CUT) 46
4.7.19. SENSOR DE LLUVIA 46
4.7.20. ACTUALIZACIÓN DEL SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE) 46
4.7.21. PERFIL / GESTIÓN DE USUARIOS / ELECCIÓN DEL CONCESIONARIO PREFERIDO / MENSAJERÍA 46
4.7.22. ANTIRROBO 46
4.7.23. MODIFICACIÓN O CANCELACIÓN DEL PERÍMETRO VIRTUAL DE LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS DQUE EVITAR 47
4.7.24. CONFIGURACIÓN DE LA PRIORIDAD DE CORTE DE LAS ZONAS DEL JARDÍN 47
4.7.25. ZONA DE NO CORTE TEMPORAL 47
4.7.26. MANTENTE ALEJADO (STAY AWAY) 48
4.7.27. NOTIFICACIÓN DE OBSTÁCULOS 48
4.7.28. MODO DE CORTE PARA GRANDES ÁREAS ABIERTAS (WIDE AREA MODE) (SEGÚN EL MODELO)

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. CONECTIVIDAD REMOTA Y ACTIVACIÓN DE LA TARJETA SIM

El robot cortacésped está equipado con un módulo de conectividad 3G/4G con tarjeta SIM que permite la conexión a la nube de STIGA y el control remoto del robot cortacésped. Una vez completada la asociación del dispositivo con la cuenta de usuario, debe activarse la tarjeta SIM.

Procedimiento:
Siga el procedimiento guiado de la APP.

4.7.5. 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 las 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.
- 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.
- Activar la función antirrobo.
- Activar funciones adicionales.

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.
- Ajuste la dirección de corte deseada.
- Ponga en marcha el robot cortacésped para trabajar en una zona específica del jardín.

4.7.6. CONFIGURACIÓN DE LA BASE DE CARGA

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

4.7.7. 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.

4.7.8. 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.

4.7.9. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS DQUE 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 límites virtuales de las diferentes Zonas y Áreas Cerradas, Rutas de Desplazamiento y Zonas que evitar se realiza a través de los respectivos asistentes de la App STIGA.GO. Los procedimientos requieren que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado. El robot puede conducirse en dos modos:

- Mediante el joystick virtual de la aplicación.
- Mediante el accesorio Trolley cod: 1127-0021-01.

A continuación se detallan los pasos más relevantes:

1. Siga el procedimiento de puesta en marcha del robot en APP, elija entre las opciones joystick y Trolley.
2. Guíe el robot cortacésped con el joystick virtual 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 con el joystick virtual o Trolley alrededor del perímetro o ruta que programar. el punto inicial y el punto final del perímetro virtual deben coincidir. También es posible registrar el perímetro o las rutas virtuales mediante el método punto a punto. En este caso, el robot registra el perímetro o ruta como una secuencia de líneas rectas entre los puntos seleccionados por el usuario.

ADVERTENCIA:
Respete las distancias mínimas de los obstáculos y las instrucciones del Párr. 4.4

5. Confirme el registro.

NOTA: El número máximo de zonas de corte virtuales y zonas de evasión que se pueden registrar depende del modelo de robot cortacésped.

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.

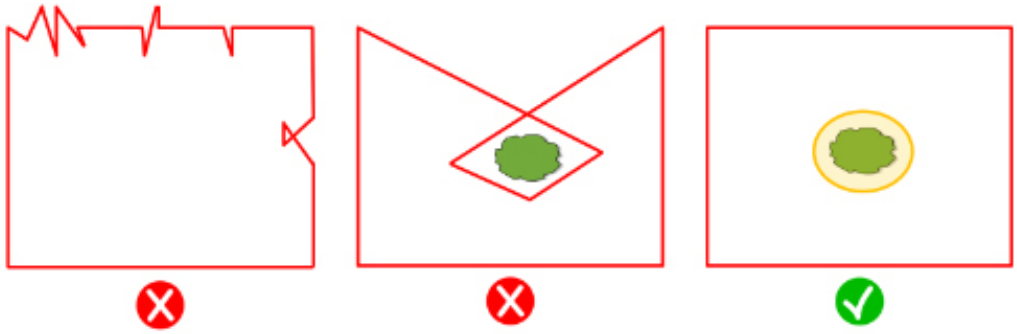
NOTA: para gestionar de forma diferente las distintas áreas del jardín, se pueden programar varias zonas virtuales

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.



4.7.10. 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 3 m.
- El tramo que termina en la base de carga debe tener una longitud mínima de 3 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.

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

NOTA: respete las distancias mínimas de los obstáculos y las instrucciones del Párr. 4.4

En algunos casos es posible activar una maniobra de marcha atrás larga (Long Exit) a través de la app, en cuyo caso el robot cortacésped realiza una maniobra de marcha atrás de 2 m antes de girar 180°. Ver Párr. 4.3.2 para más detalles.

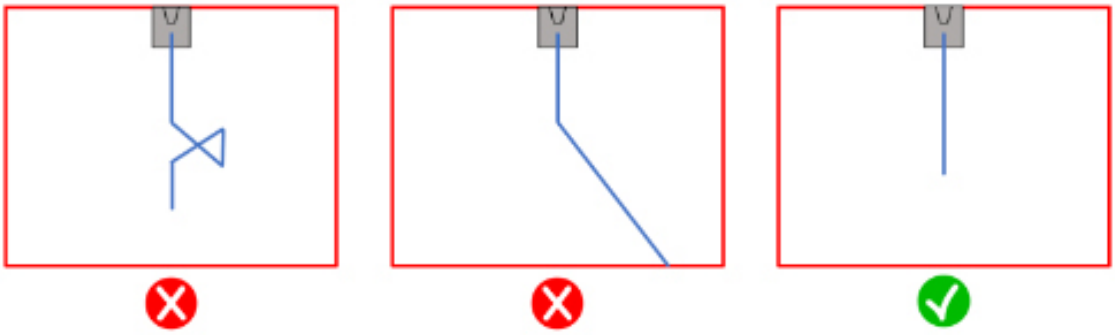
Procedimiento:

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.



4.7.11. 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 la base de carga y la ruta correspondiente de regreso.

4.7.12. 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.

NOTA: cuando el robot cortacésped finaliza un ciclo de cobertura de una sola zona, continúa directamente a la siguiente zona de corte.

4.7.13. 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.

4.7.14. GESTIÓN DEL PAQUETE DE DATOS

Consultar las condiciones de uso del paquete de datos en stiga.com

4.7.15. INTEGRACIÓN CON ASISTENTES DE VOZ (SEGÚN MODELO) (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)

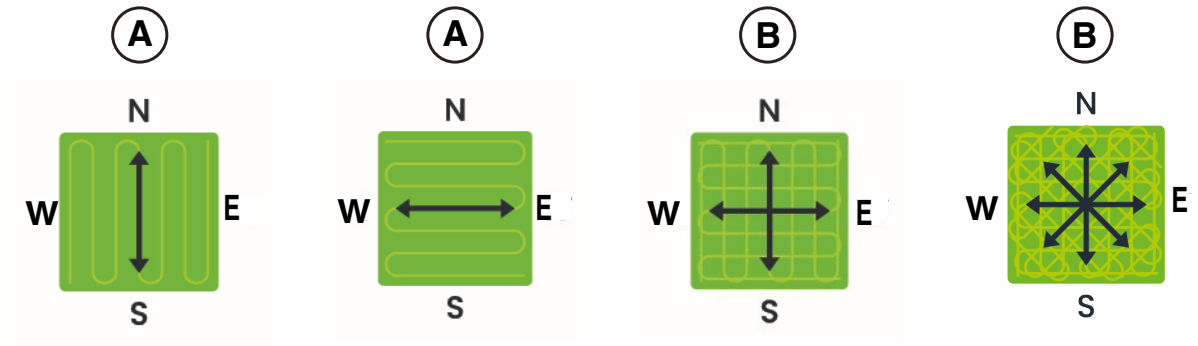
La integración con un asistente de voz permite interactuar con el robot cortacésped según las opciones disponibles en la app, por ejemplo es posible:

- 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.

NOTA: la integración del robot cortacésped con un asistente de voz no se realiza a través de la app Stiga.GO, sino que debe configurarse a través de la propia app del asistente de voz.

4.7.16. 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 "configuraciones" de la aplicación.

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

4.7.17. 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). También es posible ajustar con precisión la dirección de corte seleccionada para alinearla con cualquier estructura o forma del jardín. El ajuste puede realizarse en un rango de -90° a +90°, con una precisión de 0,1°.

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 "configuraciones" de la aplicación.
2. Si es necesario, ajuste la dirección de corte con los botones "+" y "-" hasta conseguir el ajuste deseado.

4.7.18. CORTE DEL BORDE (BORDER CUT)

La sección "Corte del borde", si está activada, permite cortar el borde del jardín y de las zonas de no corte. El corte del borde la efectúa el robot cortacésped tras haber finalizado el corte de la zona programada.

Procedimiento:

1. Activar la función "corte del borde" del menú "configuraciones" de la aplicación. Es posible activar la función por separado para cada zona virtual programada o zona de no corte programada.

4.7.19. 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 "configuraciones" de la aplicación.

4.7.20. 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.
Dependiendo de la versión de firmware instalada en el producto, también es posible actualizar a distancia a través de una conexión de red celular (Firmware-Over-The-Air). Siga el procedimiento guiado de la APP.

4.7.21. 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.

4.7.22. ANTIRROBO (SEGÚN EL MODELO)

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 "configuraciones" de la aplicación. Asegurarse de que as notificaciones para la App y Stiga. GO se hayan activado en el dispositivo móvil.
2. Active la notificación "Antirrobo" en la barra lateral de la aplicación Stiga.GO.

4.7.23. MODIFICACIÓN O CANCELACIÓN DEL PERÍMETRO VIRTUAL DE LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR

El perímetro virtual de las distintas zonas puede modificarse de dos maneras:

- Cancelación del elemento: el elemento se cancela por completo y se requiere un nuevo registro.
- Modificación del elemento: es posible modificar sólo una parte del elemento sin borrarlo por completo.

Si fuera necesario modificar las rutas de desplazamiento o las zonas que deben evitarse, éstas deberán borrarse y volver a registrarse.

Procedimiento:

1. Para eliminar un elemento del mapa, selecciónelo en el menú "configuraciones" de la aplicación y pulse el botón "eliminar".
2. Para cambiar el perímetro virtual, seleccione la zona virtual deseada en el menú "Configuraciones" de la aplicación y pulse el botón "Modificar". A continuación, siga el procedimiento guiado de la aplicación.

4.7.24. ESTABLECER LA PRIORIDAD DE CORTE DE LAS ZONAS DEL JARDÍN

Las distintas zonas virtuales del jardín se cortan en el orden en que se registran.

Es posible cambiar la prioridad de corte de zonas individuales para variar el orden en que se cortan.

Procedimiento:

1. Seleccione la zona de corte virtual deseada en el menú "Configuraciones" de la aplicación y arrástrela hasta la posición deseada en la lista de zonas.

NOTA: Para cada zona del jardín, también se indica el porcentaje de finalización del corte, identificando así las zonas que ya se han segado completamente y la progresión de la zona que se está cortando actualmente.

4.7.25. ZONA DE NO CORTE TEMPORAL (SEGÚN MODELO)

La función "Zona de no corte temporal" permite excluir temporalmente una parte del jardín de la zona de corte. El área seleccionable debe ser una porción del perímetro entre dos puntos A y B seleccionados por el usuario, y el segmento recto que los une. El área seleccionada no puede intersectar rutas de desplazamiento.
El robot cortacésped no entrará en la zona excluida hasta que haya transcurrido el tiempo establecido, pero seguirá trabajando en las demás partes del jardín.

Procedimiento:

1. Seleccionar la función del menú "Configuraciones" de la aplicación.
2. Siga el procedimiento guiado de la aplicación para seleccionar la parte del jardín que desea excluir y establecer la duración deseada.

NOTA: El número máximo de zonas que evitar que se pueden registrar depende del modelo de robot cortacésped.

4.7.26. MANTÉNGASE ALEJADO (STAY AWAY) (SEGÚN EL MODELO)

La función "Manténgase alejado" (Stay Away) permite excluir temporalmente una parte del jardín de la zona de corte. El área seleccionable es un círculo de radio elegido por el usuario y tiene como centro la posición GPS del dispositivo móvil, o un punto seleccionado en el mapa virtual. El área seleccionada no puede intersectar rutas de desplazamiento.
El robot cortacésped no entrará en la zona excluida hasta que haya transcurrido el tiempo establecido, pero seguirá trabajando en las demás partes del jardín.

Procedimiento:

1. Seleccionar la función del menú "Configuraciones" de la aplicación.
2. Siga el procedimiento guiado de la aplicación para seleccionar la parte del jardín que desea excluir y establecer la duración deseada.

NOTA: si se utiliza la posición GPS del dispositivo móvil para fijar el centro del círculo, la posición de este punto, y por lo tanto de la zona de no corte, depende de la precisión de la señal GPS recibida del dispositivo móvil, que suele ser de +/- 5 metros.

NOTA: El número máximo de zonas que evitar que se pueden registrar depende del modelo de robot cortacésped.

4.7.27. NOTIFICACIÓN DE OBSTACULOS (SEGÚN MODELO)

La función "Notificación de obstáculos" le permite recibir una notificación push si el robot cortacésped detecta obstáculos durante el corte.
Si la función está activada y el robot cortacésped golpea un obstáculo por un determinado número de veces, la posición de ese obstáculo se memoriza. Cuando el robot cortacésped regresa a la base de carga, envía una notificación push al dispositivo móvil del usuario con todos los obstáculos detectados durante la sesión de corte.
El usuario puede:

- Ignorar la presencia de tales obstáculos y dejar que el robot cortacésped choque contra ellos.
- Retirar físicamente los obstáculos de la zona de trabajo.
- Delimitar automáticamente los obstáculos mediante una zona de no corte virtual de forma circular. En este caso, el usuario selecciona de la lista de obstáculos detectados los obstáculos que deben delimitarse virtualmente, eligiendo el radio del círculo de la zona de no corte que debe crearse.
- Delimitar los obstáculos mediante una zona virtual de no corte grabada manualmente. Esta opción se recomienda en caso de obstáculos grandes o de forma no circular.

Procedimiento:

1. Activar la función del menú "Configuraciones" de la aplicación.
2. En caso de obstáculos, se enviará una notificación push al dispositivo móvil.
3. Abra la notificación push y vea los obstáculos detectados.
4. Si desea delimitar estos obstáculos con una zona de no corte virtual, siga el procedimiento guiado de la aplicación.

NOTA: El número máximo de zonas que evitar que se pueden registrar depende del modelo de robot cortacésped.

4.7.28. MODO DE CORTE PARA GRANDES ÁREAS ABIERTAS (WIDE AREA MODE) (SEGÚN EL MODELO)

La función "grandes superficies abiertas" permite optimizar el resultado del corte en superficies grandes, de forma regular y sin complicaciones, como los campos deportivos.
Si la función está activada, la velocidad de movimiento del robot cortacésped aumenta y la planificación de la trayectoria de corte se optimiza para este tipo de aplicación.

Procedimiento:

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

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)

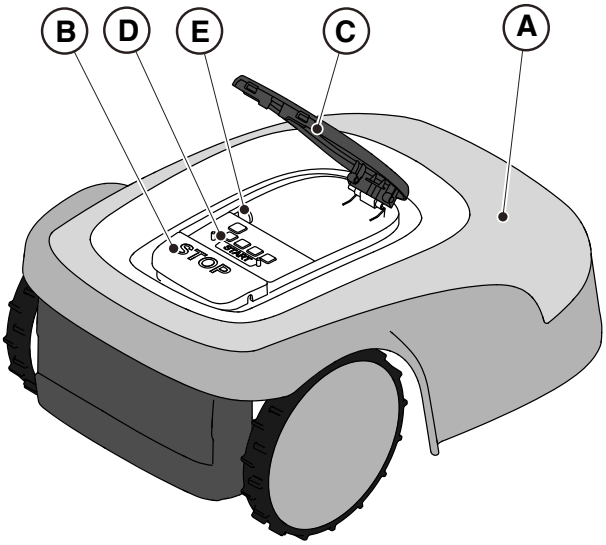
5.1. CONTROL DE SEGURIDAD PARA LA PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED

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 activo. 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 (≥ 45 % o 50 %) o elevación, los sensores de inclinación (inclinómetro) detienen el robot cortacésped.



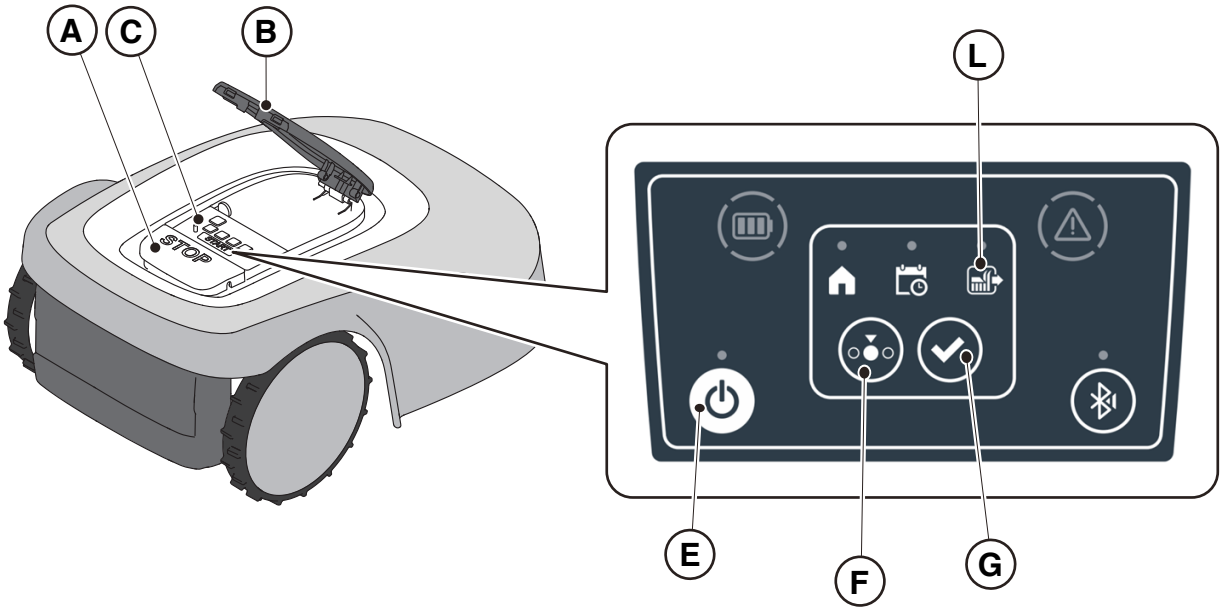
5.2. FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED

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).

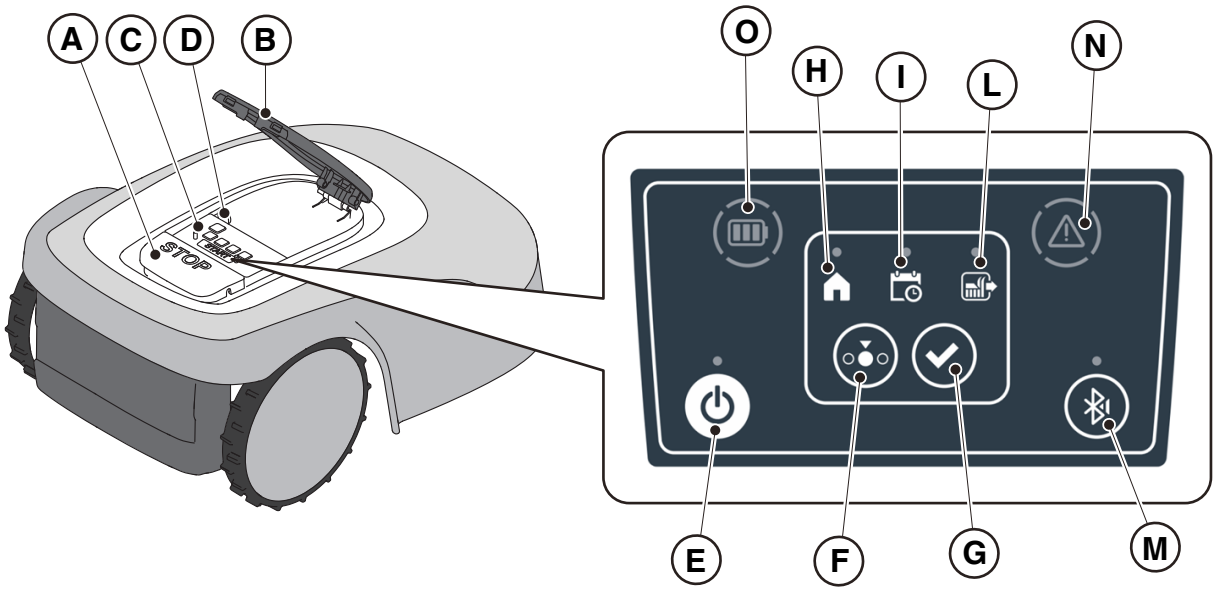
NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **“CONFIRMACIÓN”** (G) Los iconos volverán 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 PEROGRAMADO"**(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.
- El botón "**BLUETOOTH®**" (M): solo lo utiliza el centro de asistencia para actividades de diagnóstico.
- Icono luminoso "**ALARMA**" (N): sirve para visualizar estados de alarma.
- Icono luminoso "**BATERÍA**" (O): sirve para ver la carga de la batería.

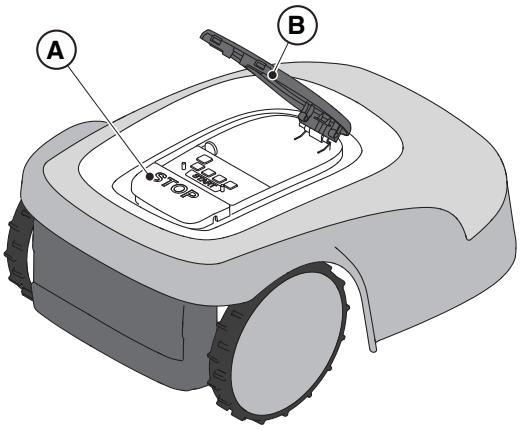


5.3.1. PARADA SEGURA - BOTÓN DE PARADA

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.



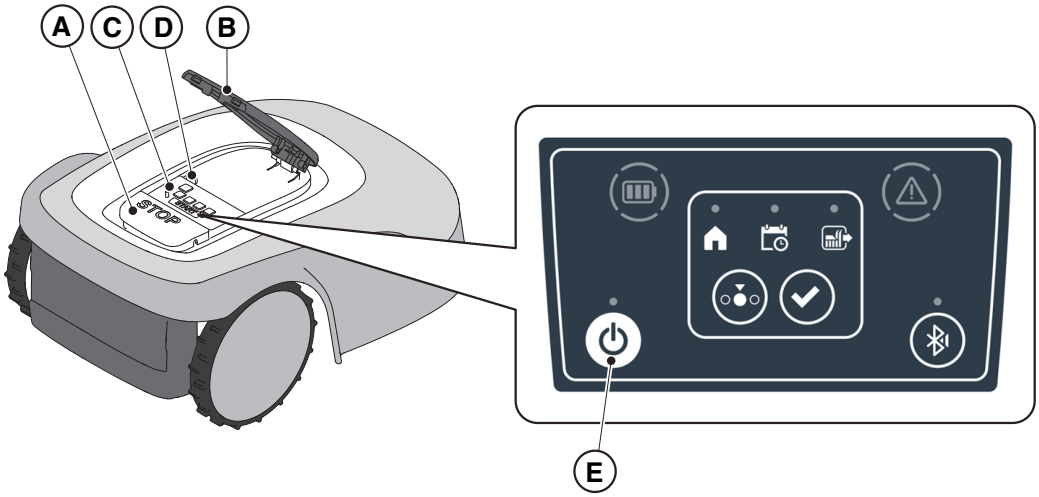
5.3.2. APAGADO SEGURO - LLAVE DE SEGURIDAD

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. Pulse el botón de apagado (E) durante unos segundos y espere a que se apague el LED del mismo botón.
3. Sólo después de que el LED (E) se haya apagado, apague la llave de seguridad (D) para desconectar el robot cortacésped de forma segura. Guarde la llave de seguridad en un lugar seguro.
4. 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

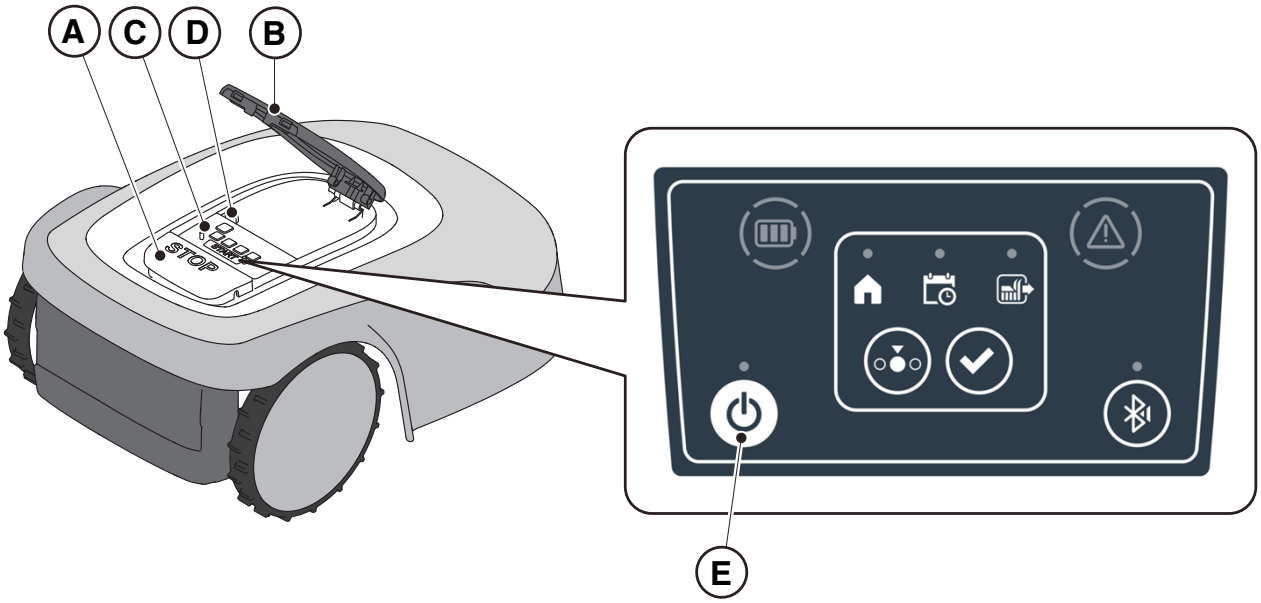
El botón "**ON/OFF**" (E) permite encender y apagar de forma manual el robot cortacésped.

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: 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.

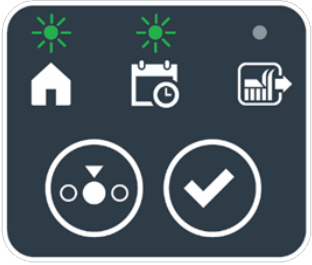
SELECCIONES DEL TECLADO Y FUNCIONAMIENTO DEL ROBOT

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

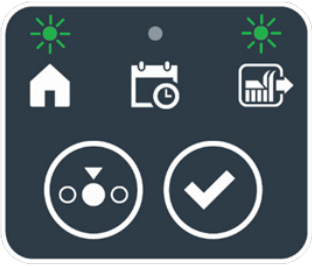
El robot cortacésped realiza un único ciclo de trabajo forzado y vuelve a la base de carga cuando termina.
El robot cortacésped reanuda su trabajo a partir de la siguiente hora de inicio establecida.

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.

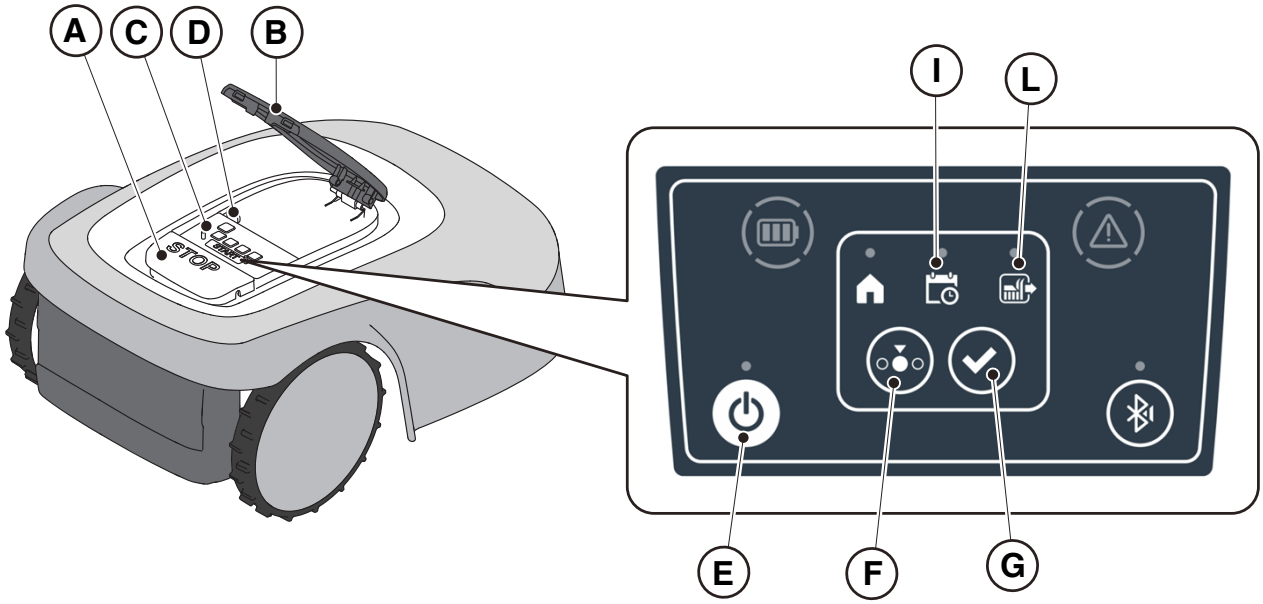
NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN"** (G) Los iconos volverán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



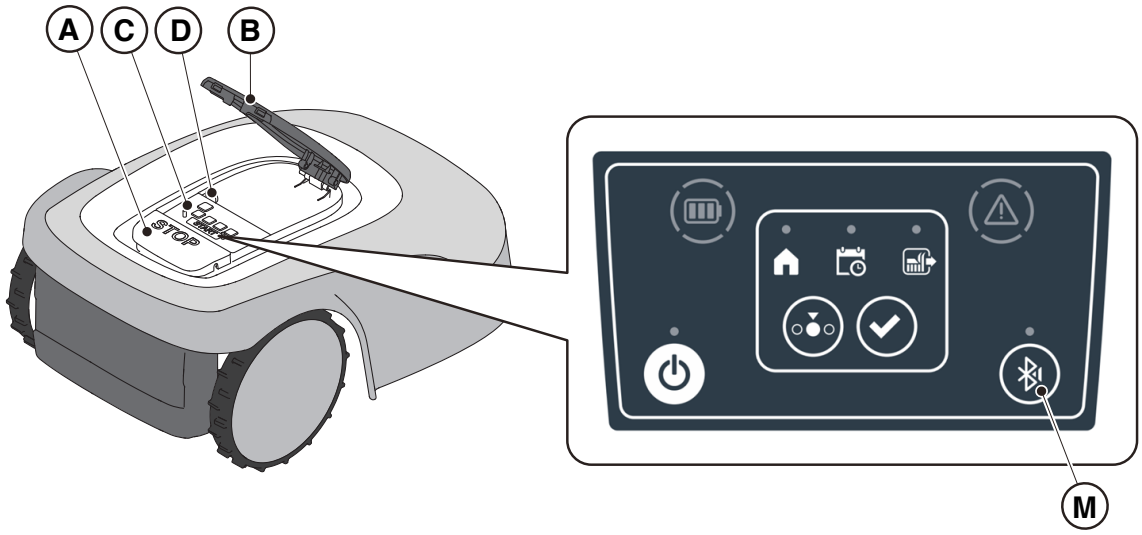
NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**" (G), se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" (F), los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN"** (G) Los iconos volverán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



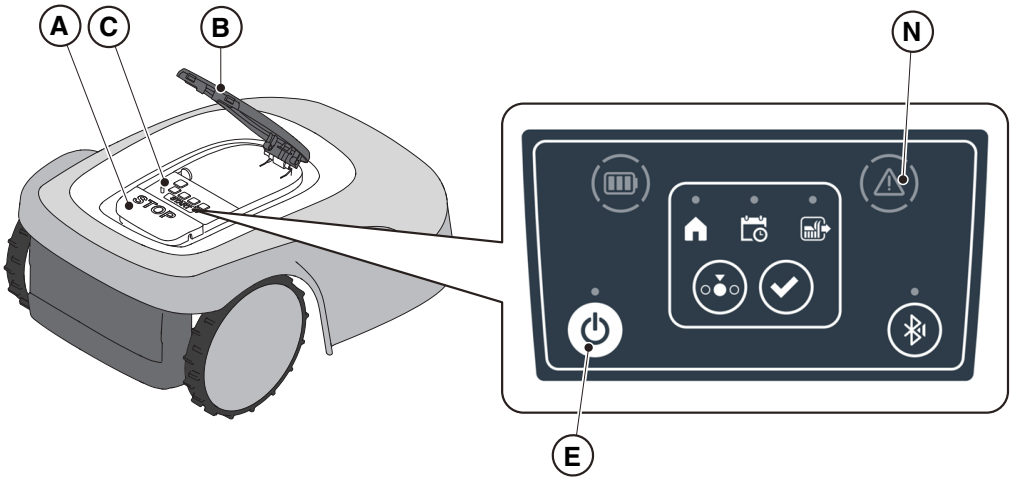
5.3.6. VISUALIZACIÓN DE ESTADOS DE ALARMA - ICONO DE ALARMA

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, apague el robot cortacésped con el botón **“ON/OFF”** (E), 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.



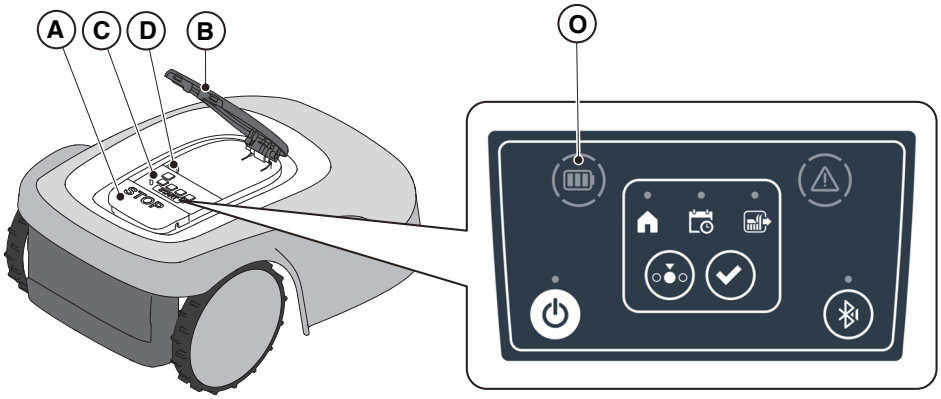
5.3.7. VISUALIZACIÓN DE LA CARGA DE LA BATERÍA – ICONO DE LA BATERÍA

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 (O) parpadea rápidamente con una luz roja, la operación no podrá realizarse y será necesario cargar la batería manualmente (Ver Párr. 5.5).



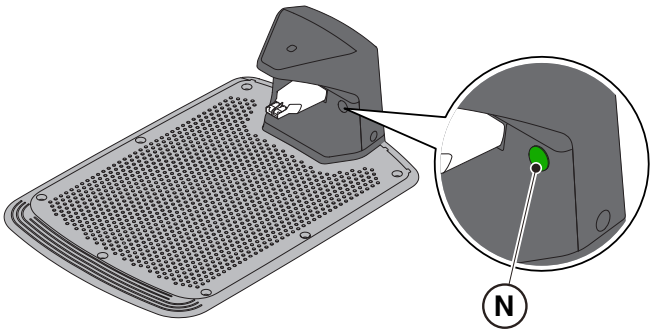
5.3.8. PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED

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 recarga (Ver Cap. 7).



5.5. CARGA DE LA BATERÍA

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

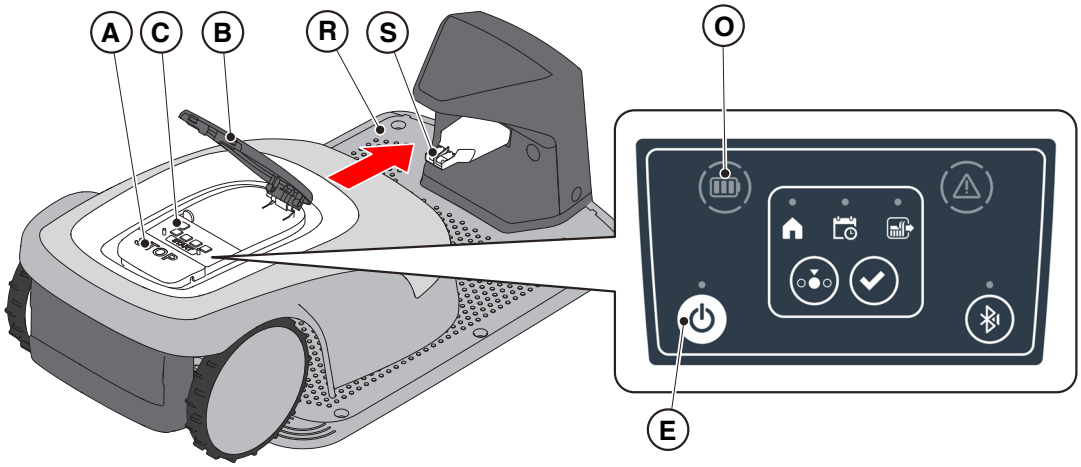
Requisitos y obligaciones:

- 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. Tras unos segundos, 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.



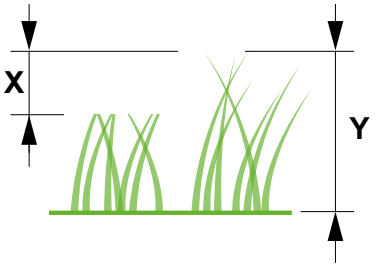
5.6. REGULACIÓN DE ALTURA DE CORTE

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 ajuste de la altura de las cuchillas requiere una calibración inicial y calibraciones periódicas que se realizan automáticamente. La calibración también puede realizarse manualmente desde el menú específico de la aplicación.

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.

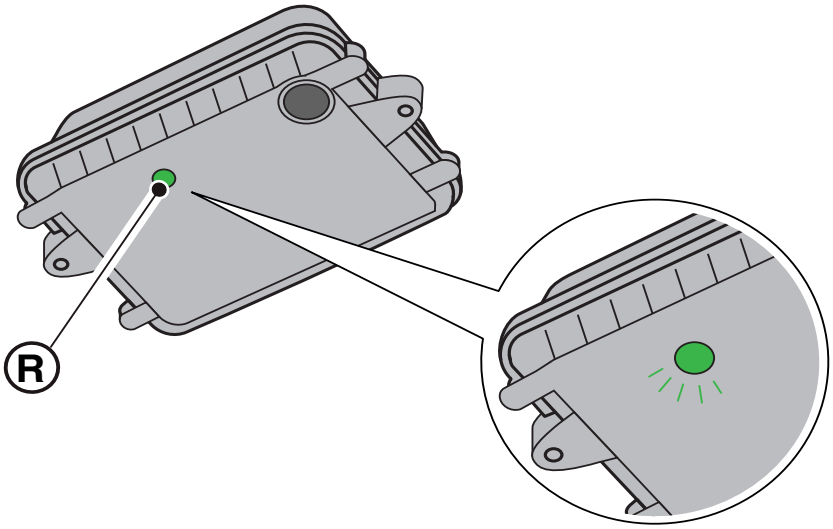
Procedimiento:

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

5.7. FUNCIONAMIENTO DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE- PILOTO LUMINOSO DE ESTADO (SI ESTÁ INSTALADO)

La Estación de Referencia Satélite está equipada con un piloto luminoso (R) en la parte de abajo que se ilumina de la siguiente manera:

- Luz apagada: la Estación de Referencia está apagada, o la luz se ha desactivado a través de la APP.
- Luz verde intermitente: escaneo de satélites en curso, espere unos minutos a que la Estación esté lista. En esta fase no es posible registrar un perímetro virtual ni poner en funcionamiento el robot cortacésped. Si el piloto sigue parpadeando durante mucho tiempo (más de 30 min.), la Estación no está instalada correctamente. Volver a instalar la Estación siguiendo las instrucciones descritas en el par. 4.5.2.
- Piloto verde fijo: la Estación de Referencia está lista para su uso. Es posible registrar un perímetro virtual y poner en marcha el robot cortacésped para que trabaje.
- Piloto amarillo intermitente: la Estación de Referencia no está conectada a la red celular. No es posible registrar un perímetro virtual ni obviar el robot cortacésped en funcionamiento. Asegúrese de haber completado la fase de asociación del producto a través de la APP (véase párr. 4.7). Si el problema persiste, reinicie la Estación de Referencia (desconéctela de la red eléctrica y vuelva a conectarla transcurridos 30 segundos).
Si el problema persiste, contactar con un Centro de Asistencia.
- Piloto rojo intermitente: hay un fallo en Estación de Referencia. Contactar con un Centro de Asistencia.



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 o cada 50 horas de corte	Cuchilla	Limpiar 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	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	(Ver Párr. 6.2)
Mensual o cada 100 horas de corte	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.**

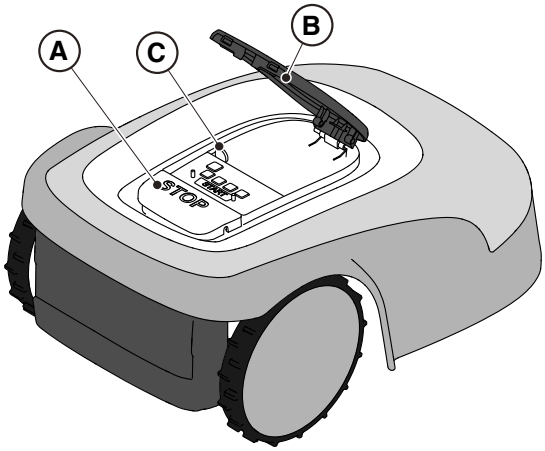
Requisitos y obligaciones:

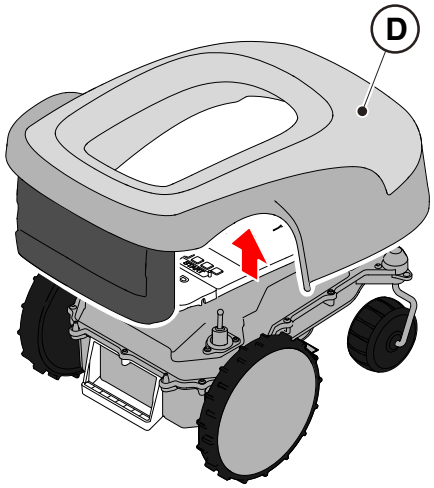
- Esponja
- Jabón neutro
- Cepillo
- Agua
- Paño seco
- Guantes
- Gafas

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. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3).
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.

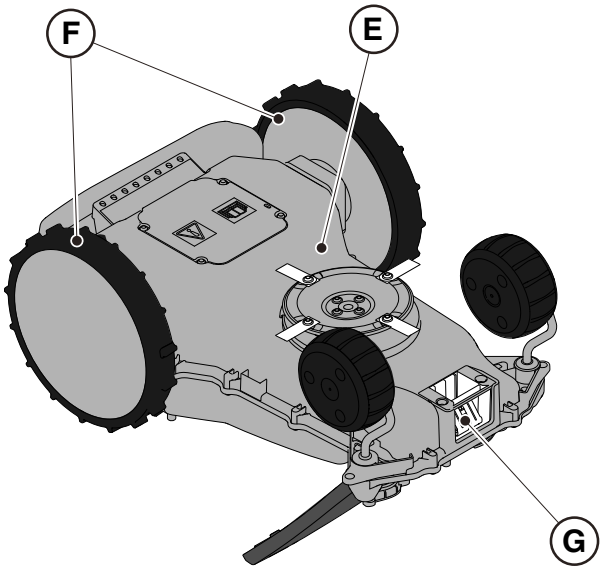
PROHIBICIÓN:
No utilizar chorros de agua a presión.

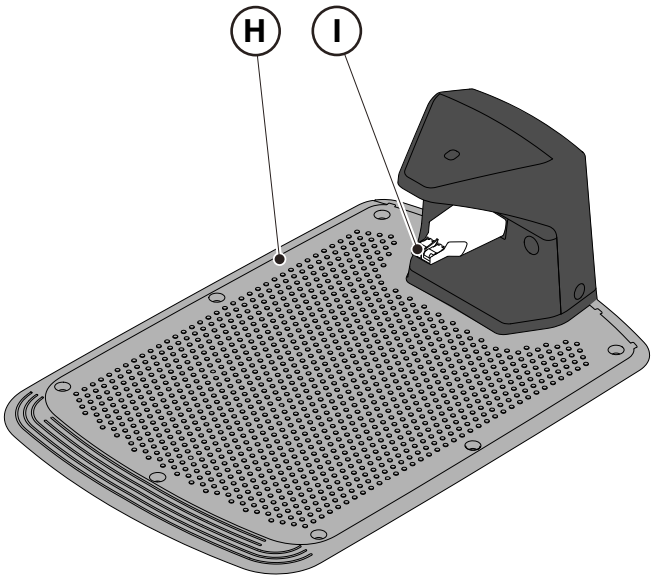
PROHIBICIÓN:
Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot cortacésped, ni parcial ni totalmente, en agua.

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. Compruebe que los fuelles de goma están correctamente encajados y vuelva a colocar la tapa flotante (D), asegurándose de que está correctamente encajada en 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.

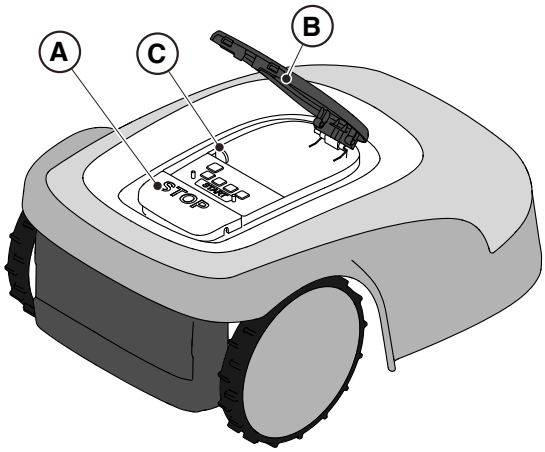
Requisitos y obligaciones:

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

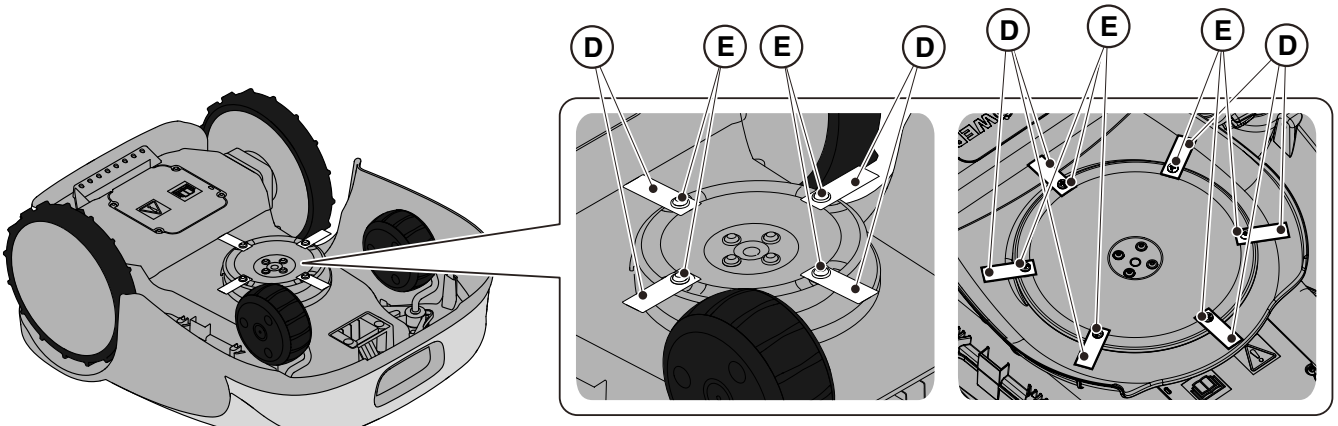
USO OBLIGATORIO DE GUANTES:
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" (A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (B).
2. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3).



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).



A4, A8, A300, A500, A750, A1000, A1500 (TYPE SRSA01)

A3000, A5000, A7500, A10000 (TYPE SRBA01)

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 "Configuraciones".
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.
4. Desconecte la base de carga y la estación de referencia satélite de la red eléctrica.

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.

NOTA: Si desea retirar la base de carga y/o la estación de referencia satélite del lugar de instalación durante el invierno, debe asegurarse de que su posición sigue siendo exactamente la misma al volver a montarlas. 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.

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).
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.

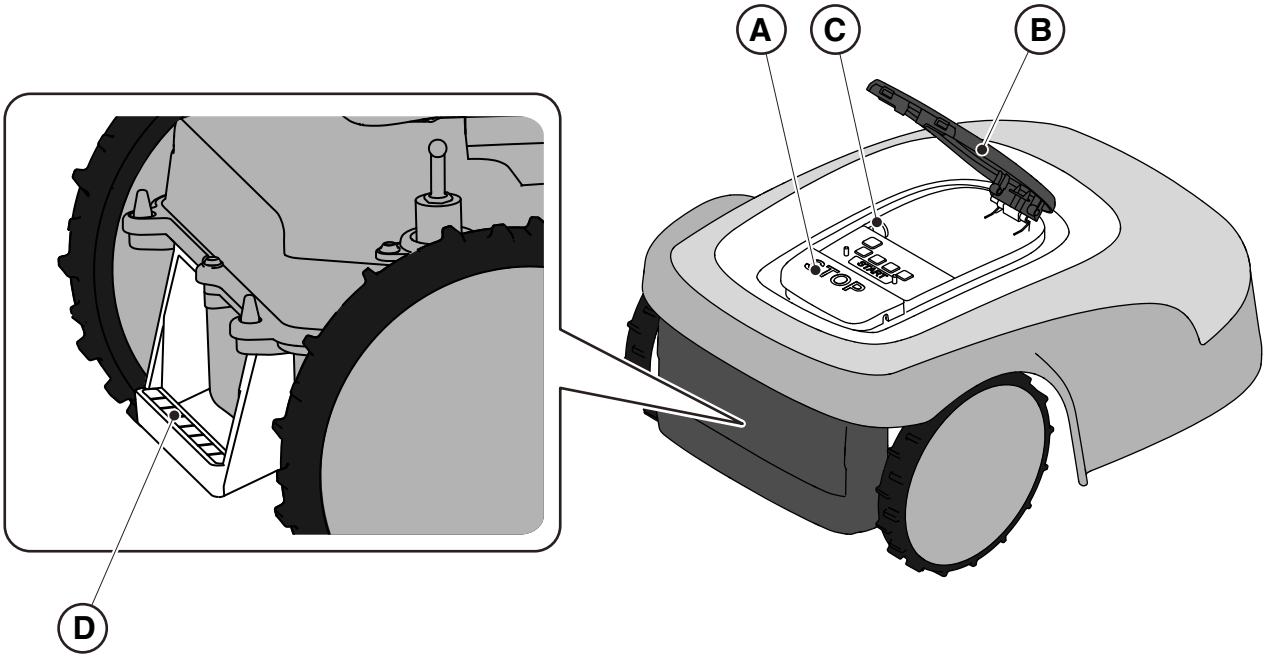
8. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN

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. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.3).
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 la plataforma TYPE: SRSA01	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
1127-0024-01	Tapa de la base de carga - para la plataforma TYPE: SRBA01	Para una protección adicional contra la lluvia y la radiación solar.
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 - L= 15 m
1127-0008-01	Tornillos de fijación para la base de carga	8 uds.
1127-0023-01	Kit de ruedas de alto agarre - para plataforma TYPE: SRSA01	Para una mayor tracción en terrenos resbaladizos o irregulares.
1127-0027-01	Kit de ruedas de alto agarre - para plataforma TYPE: SRBA01	Para una mayor tracción en terrenos resbaladizos o irregulares.
1127-0021-01	Trolley (Robot instalación KIT)	Para reducir el tiempo de instalación en el caso de jardines grandes.
1127-0026-01	Kit de disco de fricción de cuchilla - para plataforma TYPE: SRBA01	Reduce la fricción que ejerce la hierba sobre el disco de corte, mejorando la eficacia.

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. MARCAS REGISTRADAS Y LICENCIAS

La marca denominativa y el logotipo Bluetooth® son marcas registradas propiedad de Bluetooth SIG, inc. y cualquier uso de dichas marcas por parte de STIGA se realiza bajo licencia.

12. 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. Dichiara 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 e/o a norme tecniche:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 (V1.9.2)
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4
ETSI EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETSI EN 301 908-1 V15.1.1
ETSI EN 301 908-13 V13.1.1
ETSI EN 303 413 V1.1.1

EN 61000-3-2:2014
EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN 55014-1:2017 / A11:2020
EN IEC 55014-1:2021
EN 55014-2:1997 / A1:2001 / A2:2008 / AC:1997
EN IEC 55014-2:2021
EN 62233:2008
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, 07/02/2024

CEO Stiga Group
Sean Robinson

171514261/2

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. Dichiara 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 e/o a norme tecniche:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017
/A1:2019 / A2:2019 / A14:2019
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 (V1.9.2)
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4
ETSI EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETSI EN 301 908-1 V15.1.1
ETSI EN 301 908-13 V13.1.1
ETSI EN 303 413 V1.1.1
EN 61000-3-2:2014
EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN 55014-1:2017 / A11:2020
EN IEC 55014-1:2021
EN 55014-2:1997 / A1:2001 / A2:2008 / AC:1997
EN IEC 55014-2:2021
EN 62233:2008
EN 62311:2008

i) Ampiezza di taglio: 26 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, 07/02/2024

CEO Stiga Group
Sean Robinson

171514262/2

13. ALIMENTADOR

Manual de instrucciones OWA-60E-30STG

0. Modelos: OWA-60E-30STG
Nombre del modelo de certificado: OWA-60E-30

VI IP67 (for power body) DEKRA CB IEC61558-1,-2-16 EAC CE

1. Características:

- Entrada CA universal 100-240VAC
- Alimentación de conmutación
- IP67 (sólo el cuerpo de la batería)
- Unidades de potencia de clase Ⅱ, sin puesta a tierra funcional
- La temperatura ambiente máxima es de 50 °C (Tmra).

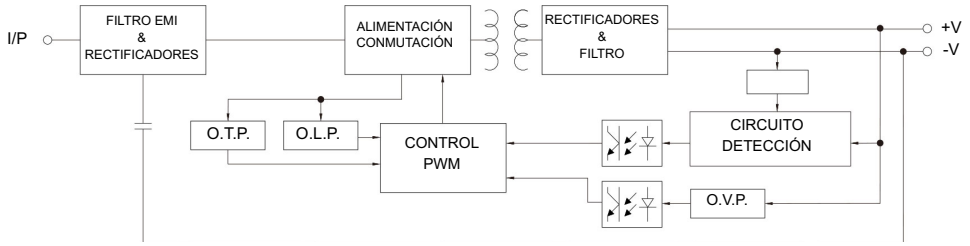
Seguridad IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Evaluación eléctrica como se indica a continuación:

	Entrada (ac)			Salida (dc)	
Modelo	Vac	A	Hz	Vdc	A
OWA-60E-30STG	100-240	1,2	50/60	+29,2	2A

3. Diagrama de bloques

PWM fosc : 25~67KHz



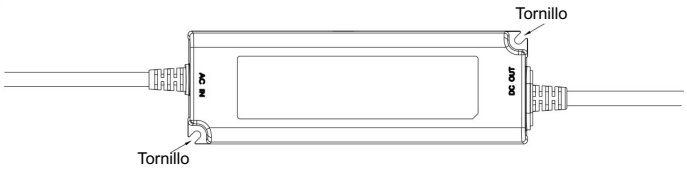
4. INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD

4.1 Instalar únicamente en una toma de corriente cubierta y resistente a la intemperie, con el tapón de fijación insertado o extraído.

4.2 No utilizar con enchufes eléctricos que sólo son resistentes a la intemperie cuando el enchufe está cubierto (tapón del enchufe no insertado y tapa de la toma eléctrica cerrada).

4.3 La toma de corriente debe ser fácilmente accesible.

4.4 Cuando el aparato se instala en la pared o en el techo, se recomienda utilizar tornillos M3x8 para fijarlo. Posición fija como se muestra a continuación:



4.5 Este aparato no está destinado a ser utilizado por personas (incluidos niños) con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o falta de experiencia y conocimientos, a menos que hayan sido supervisadas o instruidas en su uso por una persona responsable de su seguridad.

4.6 Los niños deben ser vigilados para asegurarse de que no jueguen con el aparato.

4.7 El cable de alimentación no se puede sustituir. Si el cable está deteriorado, el aparato debe desecharse.

4.8 : Protección del medio ambiente. Este símbolo aplicado al producto indica que se trata de un dispositivo cuya eliminación está sujeta a la Directiva sobre Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (RAEE). Este aparato no debe tratarse en ningún caso como basura doméstica y debe eliminarse de forma específica para esta categoría de residuos. Existen sistemas de reciclado y recuperación en su zona (eliminación de residuos) y a través de distribuidores. Llevando el dispositivo al final de su vida útil a un centro de reciclaje, contribuirá a la protección del medio ambiente y evitará daños a su salud.

Manual de instrucciones OWA-120E-30STG

0. Modelos: OWA-120E-30STG
Nombre del modelo de certificado: OWA-120E-30

VI IP67 (for power body) DEKRA CB IEC61558-1,-2-16 EAC CE

1. Características:

- Entrada CA universal 200~240VAC
- Alimentación de conmutación
- IP67 (sólo el cuerpo de la batería)
- Unidades de potencia de clase Ⅱ, sin puesta a tierra funcional
- La temperatura ambiente máxima es de 40°C (Tmra).

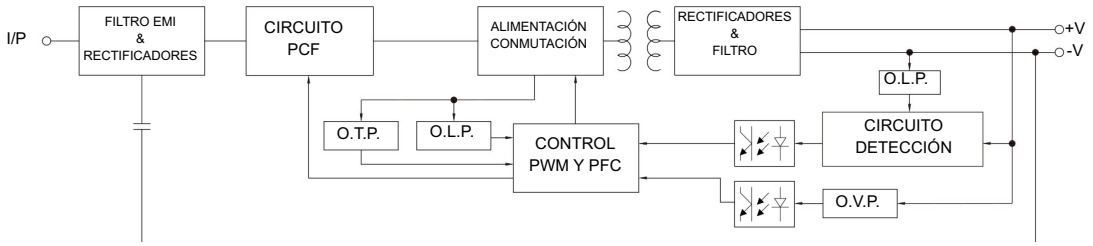
Seguridad IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Evaluación eléctrica como se indica a continuación:

	Entrada (ac)			Salida (dc)	
Modelo	Vac	A	Hz	Vdc	A
OWA-120E-30STG	200-240	0,8	50/60	+29,2	4A

3. Diagrama de bloques

PFC fosc : 50~120KHz
PWM fosc : 60~130KHz



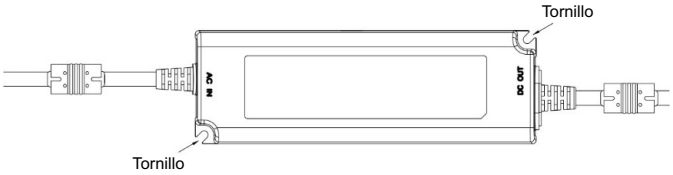
4. INSTRUCCIONES IMPORTANTES DE SEGURIDAD

4.1 Instalar únicamente en una toma de corriente cubierta y resistente a la intemperie, con el tapón de fijación insertado o extraído.

4.2 No utilizar con enchufes eléctricos que sólo son resistentes a la intemperie cuando el enchufe está cubierto (tapón del enchufe no insertado y tapa de la toma eléctrica cerrada).

4.3 La toma de corriente debe ser fácilmente accesible.

4.4 Cuando el dispositivo se instala en la pared o en el techo, se recomienda utilizar tornillos M3x8 para fijarlo. Posición fija como se muestra a continuación:



4.5 Este aparato no está destinado a ser utilizado por personas (incluidos niños) con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o falta de experiencia y conocimientos, a menos que hayan sido supervisadas o instruidas en su uso por una persona responsable de su seguridad.

4.6 Los niños deben ser vigilados para asegurarse de que no jueguen con el aparato.

4.7 El cable de alimentación no se puede sustituir. Si el cable está deteriorado, el aparato debe desecharse.

4.8 : Protección del medio ambiente. Este símbolo aplicado al producto indica que se trata de un dispositivo cuya eliminación está sujeta a la Directiva sobre Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (RAEE). Este aparato no debe tratarse en ningún caso como basura doméstica y debe eliminarse de forma específica para esta categoría de residuos. Existen sistemas de reciclado y recuperación en su zona (eliminación de residuos) y a través de distribuidores. Llevando el dispositivo al final de su vida útil a un centro de reciclaje, contribuirá a la protección del medio ambiente y evitará daños a su salud.

STIGA S.p.A.
Via del lavoro, 6
31033 Castelfranco Veneto (TV)
Italy

STIGA S.p.A.

171501848/P5