

# STIGA

A 4

A 8

A 300

A 500

A 750

A 1000

A 1500

A 3000

A 5000

A 7500

A 10000

FR

Manuel d'utilisation



## SOMMAIRE

|   |           |
|---|-----------|
| <b>1. MODÈLES ET DONNÉES TECHNIQUES</b>   | <b>1</b>  |
| 1.1. MODÈLES .....  | 1         |
| 1.2. DONNÉES TECHNIQUES .....   | 2         |
| <b>2. SÉCURITÉ</b>  | <b>5</b>  |
| 2.1. INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ .....   | 5         |
| 2.2. CONSIGNES DE SÉCURITÉ .....  | 7         |
| 2.2.1. BONNES PRATIQUES DE SÉCURITÉ .....   | 7         |
| 2.2.2. FONCTIONNEMENT .....   | 7         |
| 2.3. ARRÊTER ET ÉTEINDRE LE ROBOT TONDEUSE DANS DES CONDITIONS DE SÉCURITÉ .....                        | 9         |
| 2.4. DÉPLACEMENT .....  | 9         |
| <b>3. INTRODUCTION</b>  | <b>10</b> |
| 3.1. INTRODUCTION GÉNÉRALE .....  | 10        |
| 3.1.1. BUT DE CE MANUEL .....   | 10        |
| 3.1.2. INSTRUCTIONS POUR LA LECTURE DEPUIS UN SMARTPHONE .....  | 10        |
| 3.2. PRÉSENTATION DU PRODUIT .....  | 11        |
| 3.2.1. DESCRIPTION GÉNÉRALE .....   | 11        |
| 3.2.2. PRINCIPAUX COMPOSANTS .....  | 12        |
| 3.3. DÉSEMBALLAGE .....   | 13        |
| 3.4. SYMBOLES ET PLAQUES .....  | 14        |
| 3.5. INSTRUCTIONS GÉNÉRALES POUR LA LECTURE DU MANUEL .....   | 16        |
| <b>4. INSTALLATION</b>  | <b>17</b> |
| 4.1. INFORMATIONS GÉNÉRALES POUR L'INSTALLATION .....   | 17        |
| 4.2. COMPOSANTS POUR L'INSTALLATION .....   | 17        |
| 4.3. CONTRÔLE DES CONDITIONS REQUISES POUR L'INSTALLATION .....   | 18        |
| 4.3.1. CONTRÔLE DU JARDIN .....   | 18        |
| 4.3.2. CONTRÔLES POUR L'INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE ET DU BLOC D'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE ..... | 18        |
| 4.3.3. CONTRÔLES POUR LA DÉFINITION DES LIMITES VIRTUELLES .....  | 24        |
| 4.4. CRITÈRES DE DÉLIMITATION DES ZONES DE TRAVAIL ET DES CHEMINS DE TRANSFERT .....                    | 26        |
| 4.4.1. DISTANCES MINIMALES DES LIMITES VIRTUELLES ET DISTANCES POUR LA DÉLIMITATION .....               | 26        |
| 4.4.2. PASSAGES ÉTROITS .....   | 28        |
| 4.4.3. ZONES FERMÉES .....  | 28        |
| 4.4.4. CHEMINS DE TRANSFERT .....   | 29        |
| 4.5. INSTALLATION DES COMPOSANTS .....  | 30        |
| 4.5.1. INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE .....   | 31        |
| 4.5.2. INSTALLATION DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE .....  | 33        |
| 4.5.3. CHARGE DU ROBOT TONDEUSE APRÈS L'INSTALLATION .....  | 37        |
| 4.6. PROGRAMMATION DES LIMITES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER .....         | 37        |
| 4.7. PARAMÈTRES DU PRODUIT .....  | 39        |
| 4.7.1. PRÉLOGIN .....   | 39        |
| 4.7.2. ENREGISTREMENT (SIGN UP) .....   | 39        |
| 4.7.3. APPARIEMENT DE L'APPAREIL (PAIRING) .....  | 39        |
| 4.7.4. CONNECTIVITÉ À DISTANCE ET ACTIVATION DE LA CARTE SIM .....                                      | 40        |
| 4.7.5. GARAGE ET PAGE PRODUIT (DEVICE PAGE) .....   | 40        |

|         |  |    |
|---------|--|----|
| 4.7.6.  | CONFIGURATION DE LA STATION DE CHARGE .....  | 41 |
| 4.7.7.  | CALIBRAGE DE LA STATION DE CHARGE .....  | 41 |
| 4.7.8.  | INITIALISATION DU ROBOT TONDEUSE .....   | 41 |
| 4.7.9.  | PROGRAMMATION DES BORDURES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER .....            | 42 |
| 4.7.10. | PROGRAMMATION DU CHEMIN DE RETOUR À LA STATION DE CHARGE .....   | 43 |
| 4.7.11. | CARTE DU JARDIN .....  | 44 |
| 4.7.12. | COUPE UNIQUE / PROGRAMMÉE (SPOT CUT / SCHEDULED) .....   | 44 |
| 4.7.13. | PROGRAMMATION DES SÉANCES DE COUPE (MOWING SESSIONS) .....   | 44 |
| 4.7.14. | GESTION DU PAQUET DE DONNÉES .....   | 45 |
| 4.7.15. | INTÉGRATION AVEC DES ASSISTANTS VOCAUX (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME) .....                               | 45 |
| 4.7.16. | VERROUILLAGE DU CLAVIER (APP LOCK) .....   | 45 |
| 4.7.17. | RÉGLAGE DU MODE DE NAVIGATION SOUHAITÉ .....   | 45 |
| 4.7.18. | COUPE DE LA BORDURE (BORDER CUT) .....   | 46 |
| 4.7.19. | CAPTEUR PLUIE .....  | 46 |
| 4.7.20. | MISE À JOUR DU LOGICIEL (FIRMWARE UPDATE) .....  | 46 |
| 4.7.21. | PROFIL / GESTION DES UTILISATEURS / CHOIX DU REVENDEUR PRÉFÉRÉ / MESSAGERIE .....                      | 46 |
| 4.7.22. | ANTI-VOL .....   | 46 |
| 4.7.23. | MODIFICATION OU SUPPRESSION DU PÉRIMÈTRE VIRTUEL, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER ..... | 47 |
| 4.7.24. | DÉFINIR LA PRIORITÉ DE TONTE DES ZONES DU JARDIN .....   | 47 |
| 4.7.25. | ZONE TEMPORAIRE DE NON-TONTE .....   | 47 |
| 4.7.26. | NE PAS S'APPROCHER (STAY AWAY) .....   | 48 |
| 4.7.27. | NOTIFICATION DES OBSTACLES .....   | 48 |
| 4.7.28. | MODE DE TONTE POUR LES GRANDS ESPACES OUVERTS (WIDE AREA MODE) (SELON LE MODÈLE) .....                 | 49 |

## 5. FONCTIONNEMENT 49

|        |   |    |
|--------|---|----|
| 5.1.   | VÉRIFICATION DES SÉCURITÉS POUR LE DÉMARRAGE DU ROBOT TONDEUSE .....  | 49 |
| 5.2.   | FONCTIONNEMENT MANUEL DU ROBOT TONDEUSE .....   | 50 |
| 5.3.   | DESCRIPTION DES COMMANDES PRÉSENTES SUR LE ROBOT TONDEUSE .....   | 51 |
| 5.3.1. | ARRÊT SÉCURISÉ - BOUTON D'ARRÊT .....   | 52 |
| 5.3.2. | ARRÊT SÉCURISÉ - CLÉ DE SÉCURITÉ .....  | 52 |
| 5.3.3. | ALLUMAGE ET ARRÊT - BOUTON ON/OFF .....   | 53 |
| 5.3.4. | SÉLECTION PROGRAMME PLANIFIÉ / CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE / RETOUR FORCÉ À LA STATION DE CHARGE - BOUTON DE SÉLECTION MODE ..... | 54 |
| 5.3.5. | AFFICHAGE DE L'ÉTAT DU BLUETOOTH® ET DÉCOUPLAGE - BOUTON BLUETOOTH® .....   | 56 |
| 5.3.6. | AFFICHAGE DES ÉTATS D'ALARME - ICÔNE D'ALARME .....   | 56 |
| 5.3.7. | AFFICHAGE DE LA CHARGE DE LA BATTERIE - ICÔNE DE LA BATTERIE .....  | 57 |
| 5.3.8. | DÉMARRAGE DU ROBOT TONDEUSE - BOUTON DE DÉMARRAGE .....   | 58 |
| 5.4.   | FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE CHARGE .....  | 58 |
| 5.5.   | CHARGE DE LA BATTERIE .....   | 58 |
| 5.6.   | RÉGLAGE DE LA HAUTEUR DE COUPE .....  | 59 |
| 5.6.1. | RÉGLAGE AUTOMATIQUE DE LA HAUTEUR DE COUPE (SI DISPONIBLE) .....  | 59 |
| 5.7.   | FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE - VOYANT LUMINEUX INDICATEUR D'ÉTAT (SI PRÉSENT) .....                    | 60 |

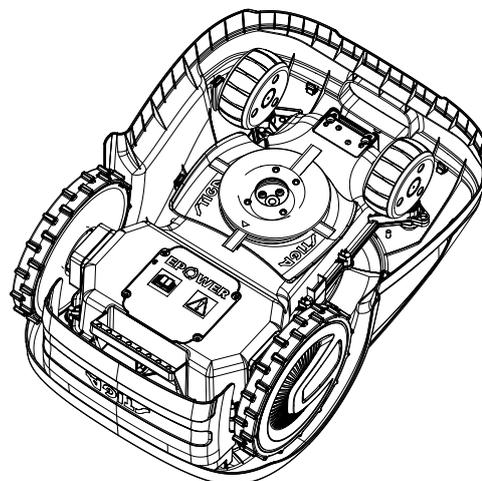
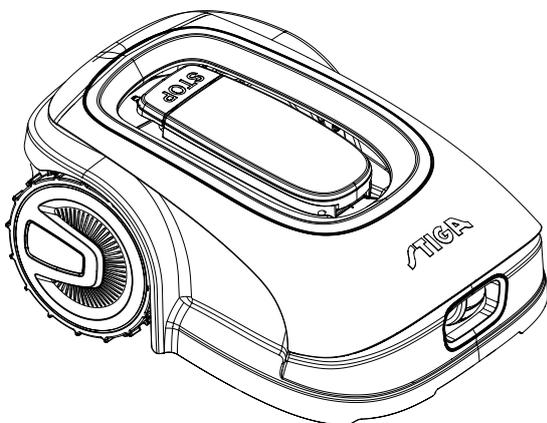
## 6. ENTRETIEN 61

|      |  |    |
|------|--|----|
| 6.1. | ENTRETIEN PROGRAMMÉ .....                          | 61 |
| 6.2. | NETTOYAGE DU PRODUIT .....                         | 62 |
| 6.3. | REMPLACEMENT DES LAMES DE COUPE .....              | 64 |
| 6.4. | ENTRETIEN D'HIVER DE LA BATTERIE ET STOCKAGE ..... | 65 |
| 6.5. | REMPLACEMENT DE LA BATTERIE .....                  | 65 |

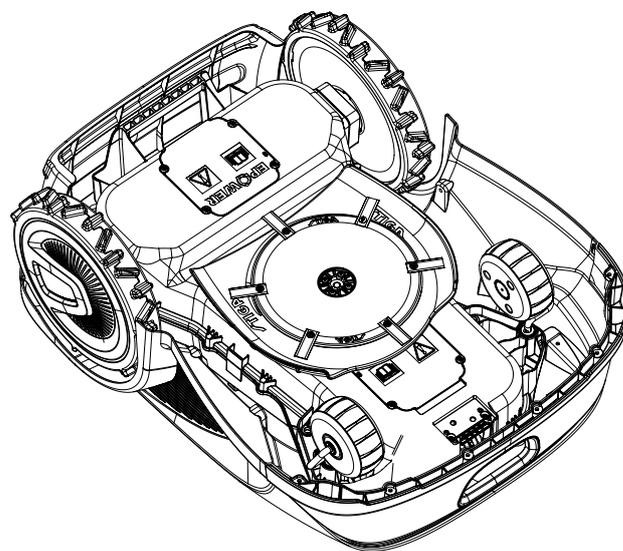
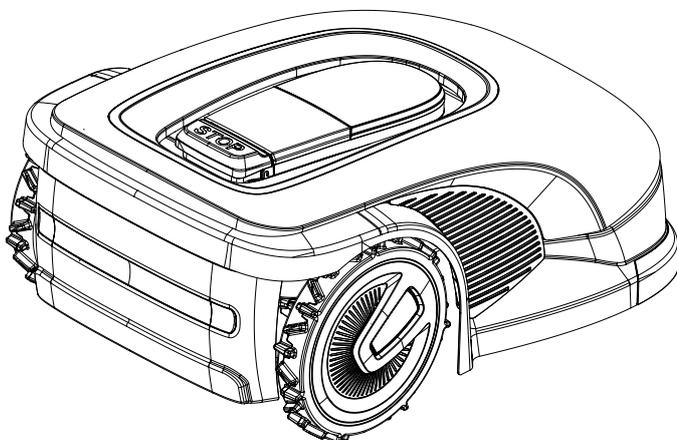
|   |           |
|---|-----------|
| <b>7. RÉSOLUTION DES PROBLÈMES</b>              | <b>66</b> |
| <b>8. TRANSPORT, ENTREPOSAGE ET ÉLIMINATION</b> | <b>68</b> |
| 8.1. TRANSPORT .....                            | 68        |
| 8.2. STOCKAGE .....                             | 68        |
| 8.3. ÉLIMINATION .....                          | 68        |
| <b>9. ACCESSOIRES</b>                           | <b>69</b> |
| <b>10. GARANTIE</b>                             | <b>70</b> |
| 10.1. COUVERTURE DE LA GARANTIE .....           | 70        |
| <b>11. MARQUES DÉPOSÉES ET LICENCES</b>         | <b>70</b> |
| <b>12. DÉCLARATION DE CONFORMITÉ CE</b>         | <b>71</b> |
| <b>13. BLOC D'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE</b>       | <b>73</b> |

# 1. MODÈLES ET DONNÉES TECHNIQUES

## 1.1. MODÈLES



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



A3000, A5000, A7500, A10000  
(TYPE SRBA01)

---

REMARQUE : Les instructions de ce Manuel s'appliquent à les modèles de robots tondeuses autonomes. Les figures, sauf indication contraire, font référence au modèle SRSA01.

---

## 1.2. DONNÉES TECHNIQUES

| SPÉCIFICATIONS  | STIGA<br>A 300              | STIGA<br>A 4<br>A 500 | STIGA<br>A 750 | STIGA<br>A 8<br>A 1000 | STIGA<br>A 1500 | STIGA<br>A 3000             | STIGA<br>A 5000  | STIGA<br>A 7500  | STIGA<br>A 10000 |
|---|-----------------------------|-----------------------|----------------|------------------------|-----------------|-----------------------------|------------------|------------------|------------------|
| Dimensions (Lxhxl)  | 413 x 252 x 560 [mm]        |                       |                |                        |                 | 529 x 299 x 695 [mm]        |                  |                  |                  |
| Poids du robot tondeuse                                       | 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] |                  |
| Hauteur de coupe (Min-Max)                                    | 20-60 [mm]                  |                       |                |                        |                 | 20-65 [mm]                  |                  |                  |                  |
| Diamètre lame   | 180 [mm]                    |                       |                |                        |                 | 260 [mm]                    |                  |                  |                  |
| Vitesse de coupe  | 2850+/-50 [tr/min]          |                       |                |                        |                 | 2400+/-50 [tr/min]          |                  |                  |                  |
| Vitesse d'avancement  | 22 [m/min]                  |                       |                |                        |                 | 24 [m/min]                  |                  | 26 [m/min]       |                  |
| Déclivité maximum   | 45 %                        |                       |                |                        |                 | 50 %                        |                  |                  |                  |
| Déclivité maximum le long du périmètre                        | 20 %                        |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |
| Type du système de coupe                                      | 4 lames de coupe pivotantes |                       |                |                        |                 | 6 lames de coupe pivotantes |                  |                  |                  |
| Code de l'organe de coupe                                     | 322104105/0                 |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |
| Niveau de puissance acoustique relevé                         | 57 [dB] (A)                 |                       |                |                        |                 | 56 [dB] (A)                 |                  | 60 [dB] (A)      |                  |
| Incertitude des émissions sonores, KWA                        | 1.47 [dB] (A)               |                       |                |                        |                 | 0,56 [dB] (A)               |                  | 0,65 [dB] (A)    |                  |
| Niveau de puissance sonore garanti                            | 59 [dB] (A)                 |                       |                |                        |                 | 57 [dB] (A)                 |                  | 60 [dB] (A)      |                  |
| Niveau de pression acoustique à l'oreille de l'opérateur      | 46,3 [dB] (A)               |                       |                |                        |                 | 45,2 [dB] (A)               |                  | 48,6 [dB] (A)    |                  |
| Classe IP du robot tondeuse                                   | IPX5                        |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |
| Classe IP station de charge                                   | IPX1                        |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |
| Classe IP bloc d'alimentation                                 | IP67                        |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |
| Température ambiante de fonctionnement du robot tondeuse [°C] | 0 ÷ 50                      |                       |                |                        |                 |                             |                  |                  |                  |

|   |  |                           |                       |                           |                        |                        |   |                        |                         |
|---|--|---------------------------|-----------------------|---------------------------|------------------------|------------------------|---|------------------------|-------------------------|
| Température ambiante de fonctionnement de la station de charge [°C]   | -10 ÷ 50   |                           |                       |                           |                        |                        |   |                        |                         |
| Température ambiante de fonctionnement du bloc d'alimentation [°C]  | -10 ÷ 50   |                           |                       |                           |                        |                        |   |                        |                         |
| Capacité de travail optimale et préconisée (2 cycles de travail par jour - 3 cycles de travail par jour pour A7500 et A10000) | 300 [m <sup>2</sup> ]  | 500 [m <sup>2</sup> ]     | 750 [m <sup>2</sup> ] | 1000 [m <sup>2</sup> ]    | 1500 [m <sup>2</sup> ] | 3000 [m <sup>2</sup> ] | 5000 [m <sup>2</sup> ]  | 7500 [m <sup>2</sup> ] | 10000 [m <sup>2</sup> ] |
|   |  | A4: 400 [m <sup>2</sup> ] |                       | A8: 800 [m <sup>2</sup> ] |                        |                        |   |                        |                         |
| Capacité de travail maximale  | 450 [m <sup>2</sup> ]  | 700 [m <sup>2</sup> ]     | 900 [m <sup>2</sup> ] | 1400 [m <sup>2</sup> ]    | 2500 [m <sup>2</sup> ] | 4500 [m <sup>2</sup> ] | 7000 [m <sup>2</sup> ]  | 9000 [m <sup>2</sup> ] | 12000 [m <sup>2</sup> ] |
|   |  | A4: 440 [m <sup>2</sup> ] |                       | A8: 880 [m <sup>2</sup> ] |                        |                        |   |                        |                         |
| Surface maximale pouvant être gérée par chaque Zone Fermée  | 70 [m <sup>2</sup> ]   |                           | 100 [m <sup>2</sup> ] | 150 [m <sup>2</sup> ]     | 250 [m <sup>2</sup> ]  | 450 [m <sup>2</sup> ]  | 800 [m <sup>2</sup> ]   | 800 [m <sup>2</sup> ]  | 1200 [m <sup>2</sup> ]  |
| Alimentation  | <p>Entrée : 100-240 Vca, 1,2 A ; Sortie : 30 Vcc, 2 A</p> <p>Utiliser l'un des codes originaux ci-dessous ou les mises à jour ultérieures (consulter un revendeur agréé STIGA)</p> <p>118204158/0 (UE)</p> <p>118204161/0 (UK)</p> <p>118204163/0 (CH)</p> |                           |                       |                           |                        |                        | <p>Entrée : 200-240 Vca, 0,8 A ;</p> <p>Sortie : 30 Vcc, 4 A</p> <p>Utiliser l'un des codes originaux ci-dessous ou les mises à jour ultérieures (consulter un revendeur agréé STIGA)</p> <p>118204159/0 (UE)</p> <p>118204162/0 (UK)</p> <p>118204164/0 (CH)</p> |                        |                         |
| Câbles d'extension 30 Vcc admis   | <p>Utiliser l'un des codes originaux ci-dessous ou les mises à jour ultérieures (consulter un revendeur agréé STIGA)</p> <p>Code : 1127-0010-01, Longueur 5 m</p> <p>Code : 1127-0020-01, Longueur 15 m</p>  |                           |                       |                           |                        |                        |   |                        |                         |
| Modèle batterie   | 25,2V - 2Ah  | 25,2V - 2,5 Ah            |                       | 25,2V - 5 Ah              |                        | 25,2V - 2x 5Ah         |   | 25,2V - 2x 6Ah         |                         |
| Temps de recharge   | 40 [min]   | 60 [min]                  | 80 [min]              | 150 [min]                 |                        |                        |   | 180 [min]              |                         |
| Durée de travail  | 40 [min]   | 60 [min]                  | 90 [min]              | 150 [min]                 |                        | 270 [min]              |   | 330 [min]              |                         |
| Connectivité  | Bluetooth®, 4G, GNSS-RTK   |                           |                       |                           |                        |                        |   |                        |                         |

|  |   |
|--|---|
| <p>Classe de puissance Modules RF</p>                        | <p>Bluetooth LE Puissance de sortie - 9 dBm<br/>                 2G GSM / E-GSM - Classe 4 - 33 dBm<br/>                 2G DCS / PCS - Classe 1 - 30 dBm<br/>                 2G GSM / E-GSM - Classe E2 - 27 dBm<br/>                 2G DCS / PCS - Classe E2 - 26 dBm<br/>                 4G - Classe 3 - 23 dBm</p>   |
| <p>Gamme de fréquence - Bluetooth®</p>                       | <p>Bluetooth LE - Intervalle de fréquence 2400 - 2483,5 MHz</p>   |
| <p>Gamme de fréquence - 2G</p>                               | <p>GSM 850 MHz<br/>                 E-GSM 900 MHz<br/>                 DCS 1800 MHz<br/>                 PCS 1900 MHz</p>   |
| <p>Gamme de fréquence - 4G</p>                               | <p>Bande 1 (2100 MHz)<br/>                 Bande 2 (1900 MHz)<br/>                 Bande 3 (1800 MHz)<br/>                 Bande 4 (2100 MHz)<br/>                 Bande 5 (850 MHz)<br/>                 Bande 7 (2600 MHz)<br/>                 Bande 8 (900 MHz)<br/>                 Bande 12 (700 MHz)<br/>                 Bande 13 (750 MHz)<br/>                 Bande 17 (700 MHz)<br/>                 Bande 18 (850 MHz)<br/>                 Bande 19 (850 MHz)<br/>                 Bande 20 (800 MHz)<br/>                 Bande 26 (850 MHz)<br/>                 Bande 28 (800 MHz)<br/>                 Bande 34 (2000 MHz)<br/>                 Bande 38 (2500 MHz)<br/>                 Bande 39 (1900 MHz)<br/>                 Bande 40 (2300 MHz)<br/>                 Bande 41 (2500 MHz)<br/>                 Bande 66 (2100 MHz)</p> |
| <p>Câble périphérique et antenne de la station de charge</p> | <p>Bande de fréquence opérationnelle 500 - 50000 (Hz)</p>   |
|  | <p>Puissance maximale d'émission radio &lt; 70 µA/m @ 10m</p>   |

## 2. SÉCURITÉ

### 2.1. INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

Lors de la conception de cet équipement, une attention particulière a été accordée aux aspects pouvant entraîner des risques pour la sécurité et la santé des personnes. L'objectif de ces informations est de sensibiliser les utilisateurs à la nécessité de prévenir tout risque en évitant les comportements non conformes aux instructions.

**DANGER :**

Avant d'utiliser le robot tondeuse, il est nécessaire de connaître toutes les informations contenues dans ce document.

**DANGER :**

Ce robot tondeuse n'est pas destiné à être utilisé par des enfants ou des personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites ou manquant d'expérience et de connaissances.

**DANGER ÉLECTRIQUE :**

Avant d'effectuer toute intervention de réglage ou d'entretien, débrancher l'alimentation électrique et actionner le dispositif de sécurité.

**DANGER ÉLECTRIQUE :**

Ne pas utiliser le robot tondeuse si le câble d'alimentation du transformateur est endommagé. Un câble endommagé peut provoquer des contacts avec des parties sous tension. Le câble doit être remplacé par le fabricant ou son service après-vente ou par une personne ayant une qualification appropriée afin de prévenir tout risque.

**DANGER ÉLECTRIQUE :**

Utiliser uniquement le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'un bloc d'alimentation électrique non appropriés peut provoquer un choc électrique et/ou une surchauffe.

**AVERTISSEMENT :**

En cas de fuite de liquide de la batterie, les composants concernés doivent être rincés à l'eau ou avec un produit neutralisant.

Éviter tout contact direct avec le liquide de la batterie.

En cas de contact avec les yeux, consulter un médecin.

**AVERTISSEMENT :**

Pendant le fonctionnement du robot tondeuse, vérifier qu'il n'y a personne, en particulier des enfants, et/ou des animaux domestiques dans la zone de travail. Le cas échéant, programmer le passage du robot tondeuse pendant les heures où il n'y a personne à proximité.

**AVERTISSEMENT :**

La zone d'opération et en général les zones où le robot tondeuse peut naviguer doivent être délimitées par une clôture infranchissable.

**AVERTISSEMENT :**

La zone d'opération ou les chemins utilisés par la machine pour son transfert doivent être établis de manière à ne pas inclure les espaces publics afin d'éviter les dommages aux personnes, aux choses ou les accidents aux véhicules.



**AVERTISSEMENT :**

Pour des raisons de sécurité, la station de référence satellite ne doit jamais être déplacée après la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter. Le robot tondeuse pourrait sortir de la zone de travail programmée. Si la station de référence est déplacée, une reprogrammation est nécessaire.



**AVERTISSEMENT :**

Ne pas toucher l'organe de coupe lors du réglage de la hauteur de coupe.



**AVERTISSEMENT :**

Pour sa propre sécurité et pour éviter tout dommage aux personnes, aux animaux ou aux choses, l'opérateur doit préalablement se familiariser avec la zone dans laquelle le robot tondeuse est piloté manuellement (par exemple, pendant la phase d'installation). Lors de la conduite du robot, marcher prudemment pour éviter de tomber.



**AVERTISSEMENT :**

Utiliser exclusivement des pièces détachées d'origine.



**AVERTISSEMENT :**

Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.



**ATTENTION :**

Vérifier qu'il n'y a pas de jouets, d'outils, de branches, de vêtements ou d'autres objets sur la pelouse car ils pourraient endommager l'équipement.



**INTERDICTION :**

Ne pas s'asseoir sur le dessus du robot tondeuse.



**INTERDICTION :**

Ne jamais soulever le robot tondeuse pour inspecter la lame ou pour le transporter lorsqu'il est en marche. Ne pas mettre ses mains ou ses pieds sous l'équipement.



**INTERDICTION :**

Ne pas faire fonctionner le robot tondeuse lorsqu'un arroseur est en marche.



**INTERDICTION :**

Ne pas laver le robot tondeuse avec des nettoyeurs à haute pression et ne pas le plonger, partiellement ou complètement, dans l'eau.



**INTERDICTION :**

Ne pas utiliser le robot tondeuse s'il n'est pas parfaitement intact dans toutes ses parties. En cas de dommage, remplacer les parties concernées.



**INTERDICTION :**

Il est strictement interdit d'utiliser et de recharger le robot tondeuse dans des atmosphères explosives et inflammables.



**OBLIGATION :**

Inspecter visuellement le robot tondeuse à intervalles réguliers pour vérifier que les lames et le mécanisme de coupe ne sont pas usés ou endommagés. Vérifier que le robot tondeuse est en bon état de marche.



**OBLIGATION :**

Lire attentivement l'intégralité du manuel, en particulier l'ensemble des informations de sécurité, et vérifier de bien l'avoir assimilé. Suivre scrupuleusement les instructions d'utilisation, d'entretien et de réparation.



**OBLIGATION :**

Les techniciens qui effectuent des travaux d'entretien et de réparation doivent connaître parfaitement les caractéristiques spécifiques et les règles de sécurité de ces opérations.



**PORT DE GANTS OBLIGATOIRE :**

Utiliser les équipements de protection individuelle fournis par le fabricant ; en particulier, lorsqu'on intervient sur le mécanisme de coupe, utiliser des gants de protection.

## 2.2. CONSIGNES DE SÉCURITÉ



**OBLIGATION :**

Lire attentivement ce Manuel avant utilisation et le conserver pour toute référence future.

### 2.2.1. TRAVAILLER EN TOUTE SÉCURITÉ

#### Formation

- Lire attentivement les instructions, se familiariser avec les commandes et l'utilisation correcte de la machine.
- Ne jamais laisser les enfants, les personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissances, ou les personnes ne connaissant pas ces instructions, utiliser la machine. La réglementation locale pourrait limiter l'âge de l'utilisateur.
- L'opérateur, ou utilisateur, est responsable des accidents ou des dangers impliquant des tiers ou des équipements de tiers.

#### Préparation

- Vérifier que le système de délimitation automatique du périmètre est correctement programmé conformément aux instructions.
- Inspecter périodiquement la zone où la machine est utilisée et enlever pierres, bâtons, câbles et autres corps étrangers qui pourraient gêner son fonctionnement.
- Effectuer périodiquement une inspection visuelle des lames, des boulons des lames et de l'organe de coupe pour vérifier qu'ils ne sont pas usés ou endommagés. Remplacer les lames et les boulons usés ou endommagés à deux afin de maintenir l'équilibre de la machine.
- Des panneaux d'avertissement doivent être placés autour de la zone de travail de la machine si elle est utilisée dans des zones publiques ou accessibles au public. Les panneaux doivent contenir le texte suivant : « Attention ! Tondeuse automatique ! Ne pas s'approcher de la machine ! Surveiller les enfants ! ».

### 2.2.2. FONCTIONNEMENT

#### Informations générales

- Ne pas démarrer la machine avec des protections défectueuses ou des dispositifs de sécurité manquants, par exemple sans protections.
- Ne pas mettre les mains ou les pieds à proximité ou sous les parties en rotation. Toujours se tenir à l'écart de l'ouverture d'éjection.
- Ne pas toucher les parties mobiles de la machine avant leur arrêt complet.
- Lors du fonctionnement de la machine, toujours porter des chaussures de travail solides et des pantalons longs.
- Ne jamais soulever ni transporter le robot lorsque le moteur est en marche.
- Retirer le dispositif de désactivation de l'unité :
  - Avant d'éliminer une obstruction ;
  - Avant toute opération de nettoyage, de vérification ou de réparation de la machine ;
  - En cas de choc avec un objet étranger, pour vérifier que la machine n'est pas endommagée ;
  - Si la machine commence à vibrer anormalement, pour vérifier les dommages éventuels avant de la remettre en marche ;
- Ne pas laisser la machine en marche sans surveillance lorsque des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes se trouvent à proximité.

## Entretien et conservation

- a. Serrer tous les écrous, boulons et vis pour que la machine fonctionne en toute sécurité.
- b. Vérifier fréquemment l'usure ou la détérioration du robot tondeuse.
- c. Pour des raisons de sécurité, les parties usées ou endommagées doivent être remplacées.
- d. Veiller à ce que les lames soient remplacées uniquement par des pièces détachées d'origine.
- e. Vérifier que la batterie est rechargée à l'aide du chargeur préconisé par le producteur. Une utilisation incorrecte peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie.
- f. En cas de fuite d'électrolyte, rincer avec de l'eau/un agent neutralisant et consulter un médecin en cas de contact avec les yeux, etc.
- g. L'entretien de la machine doit être effectué conformément aux instructions du producteur.

## Risques résiduels

- Bien que le produit soit conforme à toutes les exigences en matière de sécurité, des risques supplémentaires peuvent subsister en raison d'une installation incorrecte et/ou de situations imprévisibles. Il est donc nécessaire de maintenir la zone sur laquelle le produit fonctionne exempte d'objets, de personnes et d'animaux, et d'informer toutes les personnes qui peuvent avoir accès, même occasionnellement, à la zone de travail, des dangers possibles.
- En cas d'orage avec risque de foudre et en général en prévision de mauvaises conditions météorologiques, il est recommandé de ne pas utiliser le produit et de déconnecter tous les périphériques du réseau électrique. Pour utiliser le produit, reconnecter les périphériques au réseau électrique conformément aux instructions du manuel.

## Batterie / chargeur de batterie



### ATTENTION :

**Les batteries lithium-ion peuvent exploser ou provoquer un incendie si elles sont démontées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, ou si elles sont court-circuitées. Manipuler la batterie avec précaution, ne pas démonter et éviter toute contrainte électrique ou mécanique. Éviter d'exposer la batterie à la lumière directe du soleil.**

---

REMARQUE : Il est recommandé d'utiliser uniquement et exclusivement des produits d'origine fournis par le fabricant. Les produits non conformes ou non appropriés peuvent causer des dommages au robot tondeuse ou des dangers pour les personnes, les animaux et les choses.

---

- a. La batterie ne doit être installée et/ou désinstallée du robot tondeuse que par le revendeur ou un centre d'assistance agréé.
- b. Conserver la batterie inutilisée en lieu sûr, à l'écart des sources de chaleur ou d'objets pouvant provoquer des courts-circuits (chevilles, vis, objets métalliques de divers types).
- c. Utiliser le chargeur de batterie loin des surfaces ou des substances inflammables et de préférence dans un endroit sec.
- d. Transporter la batterie et le chargeur dans leur emballage d'origine.

---

REMARQUE : La batterie du robot tondeuse est un élément périssable et sa capacité de charge diminue avec le temps, ce qui réduit l'autonomie de travail du robot tondeuse sans compromettre son fonctionnement.

---

## Protection de l'environnement

---

REMARQUE : La protection de l'environnement doit être un aspect important et prioritaire dans l'utilisation de la machine, au bénéfice de la coexistence civile et de l'environnement où nous vivons.

---

- a. Éliminer les emballages et les parties détériorées conformément à la réglementation locale du pays d'utilisation.
- b. Éliminer les équipements électriques (Robot Tondeuse, Batterie, Blocs d'alimentation électrique, etc.) conformément à la Directive Européenne 2012/19/UE et aux réglementations nationales. Pour des

informations plus approfondies, contacter l'autorité compétente ou son revendeur pour l'élimination des déchets ménagers.

- c. Il est recommandé de faire un tri sélectif des produits et des emballages.

## 2.3. ARRÊTER ET ÉTEINDRE LE ROBOT TONDEUSE DANS DES CONDITIONS DE SÉCURITÉ



### OBLIGATION :

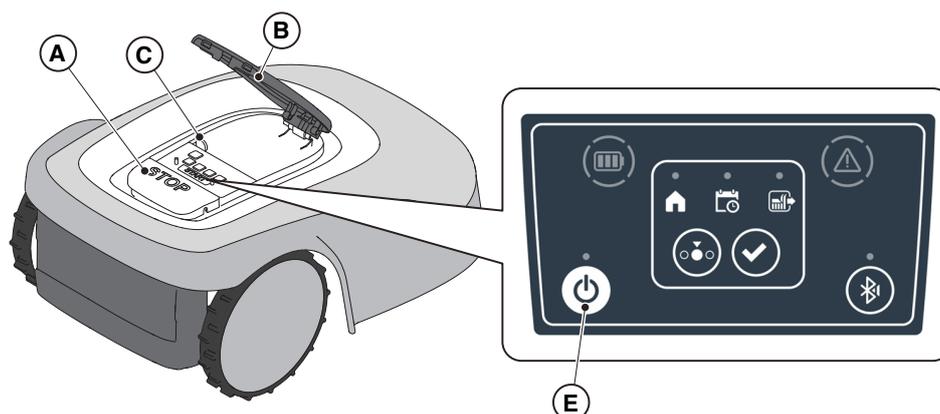
Avant toute opération de nettoyage, de transport ou d'entretien, toujours éteindre le robot tondeuse dans des conditions de sécurité.

### Exigences et obligations :

- Clé de sécurité.

### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour arrêter le robot tondeuse en toute sécurité et ouvrir la coque de protection (B).
2. Appuyer sur le bouton d'arrêt (E) quelques secondes et attendre que le voyant du bouton en question s'éteigne.
3. Seulement après que le voyant (E) se soit éteint, ôter la clé de sécurité (C) pour éteindre le robot tondeuse en toute sécurité.
4. Fermer la coque de protection (B).
5. Le robot tondeuse est arrêté ou désactivé dans des conditions de sécurité.



## 2.4. DÉPLACEMENT



### OBLIGATION :

Le robot tondeuse doit être éteint dans des conditions de sécurité avant d'être soulevé ou transporté.

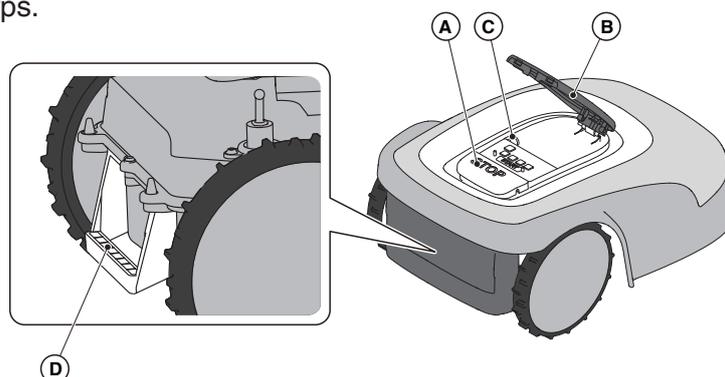


### ATTENTION :

Vérifier qu'il n'y a pas de jouets, d'outils, de branches, de vêtements ou d'autres objets sur la pelouse car ils pourraient endommager l'équipement.

### Procédure :

1. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.3).
2. Soulever le robot tondeuse par la poignée (D) et le transporter en prenant soin de garder la lame de coupe loin du corps.



## 3. INTRODUCTION

### 3.1. INTRODUCTION GÉNÉRALE

#### 3.1.1. OBJET DE CE MANUEL

Ce Manuel fait partie intégrante de l'équipement et vise à fournir les informations nécessaires à son utilisation.

Conserver ce Manuel pendant toute la durée de vie de l'équipement afin qu'il soit toujours disponible en cas de besoin.

Ce Manuel est destiné à l'utilisateur de l'équipement, qui doit lire attentivement les informations qu'il contient et les appliquer strictement afin de protéger la sécurité des personnes et d'éviter tout dommage. Les informations sont rédigées dans la langue d'origine du fabricant (l'italien) et traduites dans d'autres langues, si nécessaire, pour des raisons juridiques et/ou commerciales.

Les symboles suivants ont été utilisés pour mettre en évidence les textes importants :



**DANGER \ AVERTISSEMENT \ ATTENTION :**

Les pictogrammes contenus dans un triangle sur fond jaune et une ligne noire indiquent un danger/avertissement/attention.



**INTERDICTION :**

Les pictogrammes contenus dans un cercle barré sur fond blanc et une ligne rouge indiquent une interdiction.



**OBLIGATION :**

Les pictogrammes contenus dans un cercle sur fond bleu indiquent une obligation.

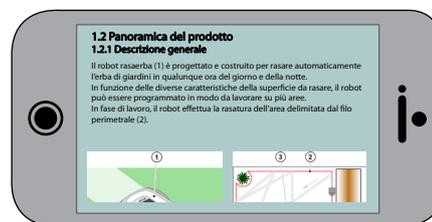
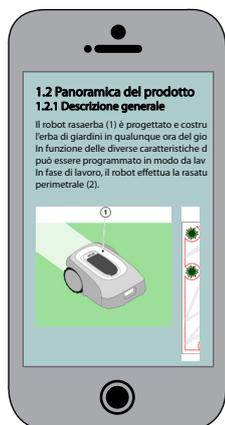
---

REMARQUE : Les textes figurant dans ce Manuel signalent des informations techniques d'une grande importance, qui ne doivent pas être négligées.

---

#### 3.1.2. INSTRUCTIONS POUR LA LECTURE SUR SMARTPHONE

Pour une meilleure lecture du Manuel d'utilisation, il est recommandé de maintenir le smartphone en position horizontale, comme indiqué sur la figure.



## 3.2. PRÉSENTATION DU PRODUIT

### 3.2.1. DESCRIPTION GÉNÉRALE

Ce robot tondeuse (A) est conçu et fabriqué pour tondre automatiquement le gazon de jardins à toute heure du jour ou de la nuit.

En fonction des différentes caractéristiques de la surface à tondre, le robot tondeuse peut être programmé pour travailler sur plusieurs zones délimitées par une bordure virtuelle et reliées par des chemins de transfert virtuels.

Lorsqu'il est en marche, le robot tondeuse effectue la tonte de la zone délimitée par la limite virtuelle (B). Lorsque le robot tondeuse est proche de la limite virtuelle (B) ou rencontre un obstacle (C), il change de trajectoire en fonction de la stratégie de navigation choisie.

Le robot tondeuse effectue une tonte automatique et complète de la pelouse délimitée.

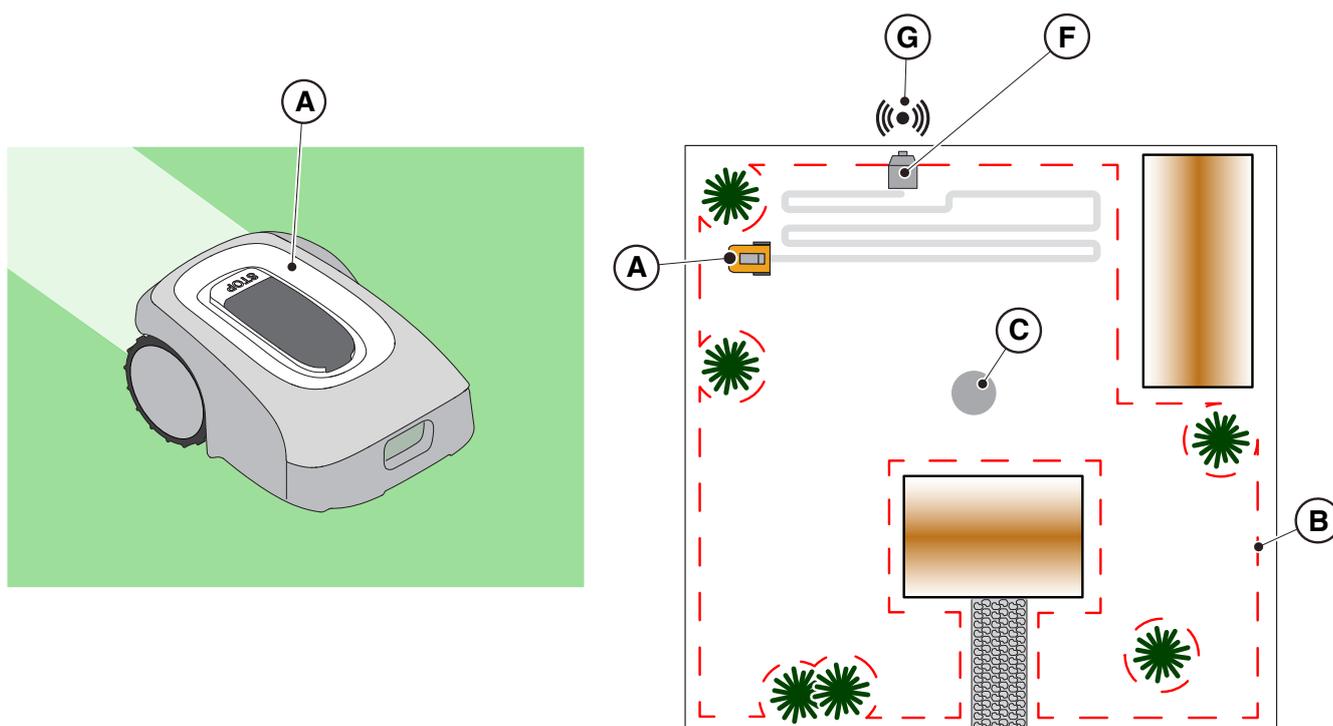
Le produit fonctionne par signal satellite et nécessite l'installation d'une station de charge (F) avec une station de référence satellite intégrée (G), qui peut également être installée séparément. Le robot tondeuse et la station de référence satellite communiquent entre eux via des modules 3G/4G équipés de cartes SIM. La technologie de fonctionnement du robot tondeuse est basée sur la communication de données entre le Cloud (nuage) STIGA et le robot lui-même. Un appareil mobile (smartphone) est également nécessaire pour utiliser le produit.

Toute autre utilisation peut s'avérer dangereuse et causer des dommages aux personnes et/ou aux choses. L'utilisation inappropriée comprend (sans s'y limiter) : transport de personnes, enfants ou animaux sur la machine ; transport de l'utilisateur par la machine ; utilisation de la machine pour tirer ou pousser des charges ; utilisation de la machine pour couper des végétaux autres que l'herbe.

---

**REMARQUE :** La présence d'une connexion de réseau cellulaire dans le lieu d'installation est obligatoire pour le fonctionnement du robot tondeuse. Vérifier à l'avance que la couverture du réseau cellulaire est suffisante sur [stiga.com](http://stiga.com) ou via APPLI. Le fournisseur de la connexion de réseau peut changer à tout moment en fonction des accords commerciaux.

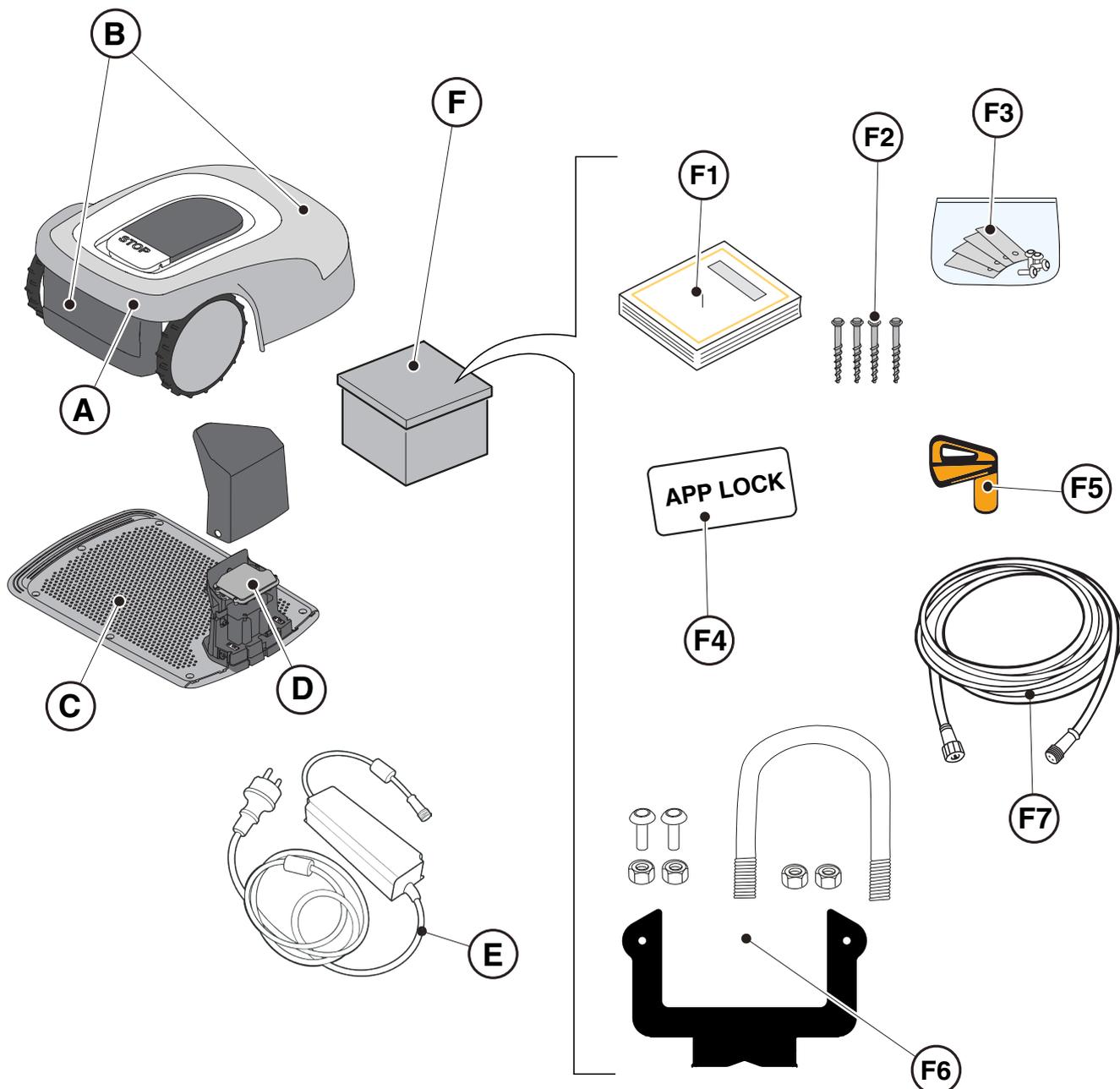
---



## 3.2.2. PRINCIPAUX COMPOSANTS

- (A) Robot tondeuse
- (B) Batterie/s (selon le modèle)
- (C) Station de charge
- (D) Station de référence satellite (à l'intérieur de la station de charge)
- (E) Bloc d'alimentation électrique de la station de charge

- (F1) Manuel d'utilisation
  - (F2) Vis de fixation de la station de charge
  - (F3) Blister avec lames et vis de fixation
  - (F4) Étiquette App Lock
  - (F5) Clé de sécurité
  - (F6) Support de fixation, étrier fileté et vis
  - (F7) Câble d'extension de 5 m
- Pour les modèles A4 et A8, les articles (F3), (F4), (F7) ne sont pas inclus.



### 3.3. DÉBALLAGE

Voici les étapes à suivre pour désemballer correctement l'équipement :

1. Ouvrir l'emballage du robot tondeuse ;
2. Retirer le boîtier de bloc d'alimentation électrique ;
3. Retirer le carton supérieur de calage ;
4. Retirer le robot tondeuse ;
5. Retirer la station de charge.



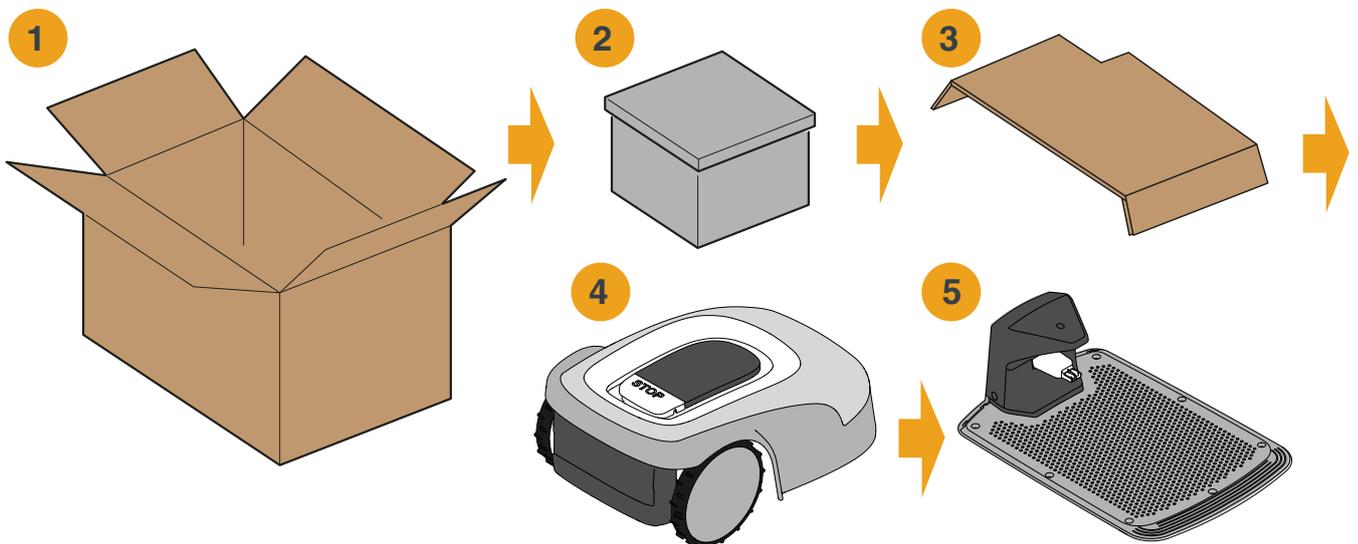
**ATTENTION :**

**Veiller à retirer tous les matériaux d'emballage du robot tondeuse avant de l'utiliser.**



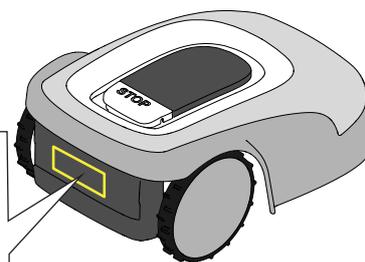
**ATTENTION :**

**Pour éviter toute blessure ou tout dommage, il faut faire preuve de prudence lors du déballage du robot tondeuse pour éviter tout contact avec les lames de coupe ou d'autres éléments dangereux.**



## 3.4. SYMBOLES ET PLAQUES

Symboles figurant sur l'étiquette de sécurité :



**ATTENTION :**

Lire le mode d'emploi avant de commencer à utiliser le produit.



**ATTENTION :**

Risque de projection d'objets contre soi.



Garder une distance de sécurité de la machine pendant son fonctionnement.



**ATTENTION :**

Ne pas introduire les mains et les pieds à l'intérieur du logement de l'organe de coupe.



Enlever le dispositif de désactivation avant de travailler sur la machine ou de la soulever.



**ATTENTION :**

Ne pas introduire les mains et les pieds à l'intérieur du logement de l'organe de coupe.



Ne pas monter sur la machine.



**INTERDICTION :**

Ne pas utiliser de nettoyeurs à haute pression sur la machine pour la nettoyer ou la laver.



**INTERDICTION :**

Veiller à ce qu'il n'y ait pas de personnes (en particulier des enfants, des personnes âgées ou en situation de handicap) et d'animaux domestiques dans la zone de travail pendant que la machine fonctionne.

Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à une distance de sécurité par rapport à la machine lorsque celle-ci est en marche.

Symboles sur les étiquettes des modèles :



**Appareil de classe d'isolation III, alimenté par une batterie (Robot tondeuse) ou par un bloc d'alimentation électrique spécial (Station de charge et Station de référence).**



**Utiliser le bloc d'alimentation électrique d'origine présentant les caractéristiques indiquées sur la plaque signalétique.**



**Symbole d'alimentation en courant continu.**

**IPXX**

**Degré de protection contre la pénétration de solides et d'eau.**

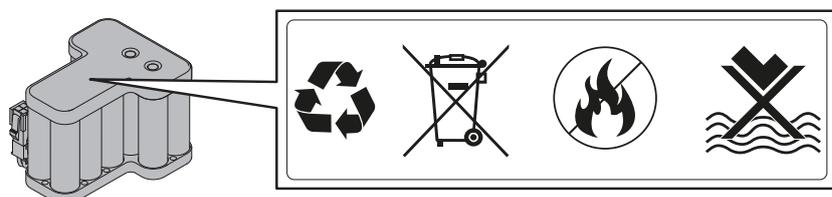


**Déchets d'équipements électriques et électroniques, à acheminer vers des installations appropriées en vue de leur recyclage et de leur élimination.**



**Niveau de puissance sonore garanti**

Ci-après tous les symboles présents sur la batterie :



**ATTENTION :**

**Lire le mode d'emploi avant de commencer à utiliser le produit.**



**Ne pas jeter la pile avec les déchets ménagers normaux.  
La batterie doit être traitée dans un point de collecte agréé.**



**Ne pas jeter la batterie dans le feu et ne pas l'exposer à des sources de chaleur.**

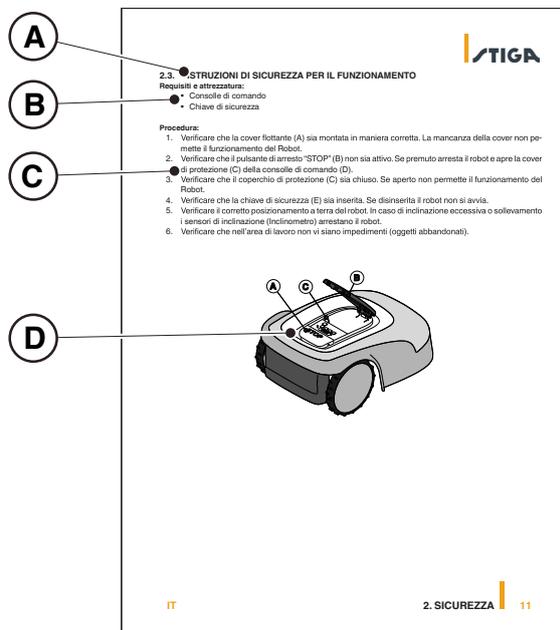


**Ne pas plonger la batterie dans l'eau et ne pas l'exposer à l'humidité.**

## 3.5. INSTRUCTIONS GÉNÉRALES POUR LA LECTURE DU MANUEL

Voici les critères choisis pour la rédaction de ce document.

1. Titre du sujet (A).
2. Exigences et outils pour l'exécution de cette procédure (B).
3. Description de la procédure (C).
4. Photos décrivant la procédure (D).



## 4. INSTALLATION

### 4.1. INFORMATIONS GÉNÉRALES POUR L'INSTALLATION



**AVERTISSEMENT :**

**Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.**

---

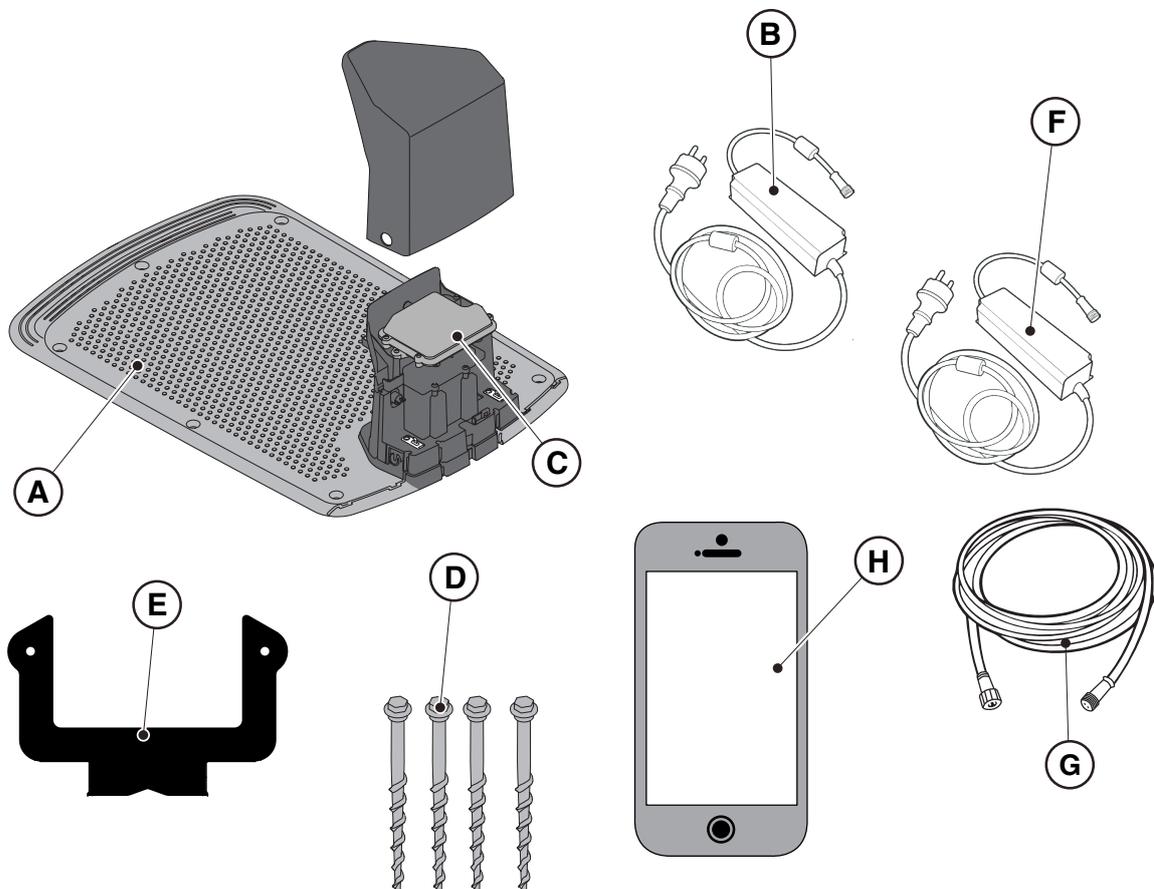
REMARQUE : Pour plus de précisions sur l'installation du produit, prière de contacter un revendeur STIGA.

---

### 4.2. COMPOSANTS POUR L'INSTALLATION (L'ÉQUIPEMENT DE SÉRIE PEUT VARIER SELON LE MODÈLE)

- (A) Station de charge
- (B) Bloc d'alimentation électrique
- (C) Station de référence satellite
- (D) Vis de fixation de la station de charge
- (E) Support pour fixation séparée de la station de référence satellite
- (F) Bloc d'alimentation électrique pour l'installation séparée de la station de référence satellite (en option)
- (G) Câble d'extension de 5m
- (H) Appareil mobile (non inclus)

Voir le chapitre 9 « Accessoires »



## 4.3. VÉRIFICATION DES EXIGENCES D'INSTALLATION

Ci-après la procédure pour vérifier que les exigences sont respectées et préparer le jardin avant de procéder à l'installation.

### 4.3.1. CONTRÔLE DU JARDIN :

- Effectuer une inspection de l'ensemble de la zone afin de bien évaluer l'état du jardin, des obstacles et des zones à exclure.
- Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme, exempte de trous, de pierres ou d'autres obstacles et, si nécessaire, effectuer les interventions correctives nécessaires.
- Nivelier le sol afin d'éviter la formation de flaques d'eau en cas de pluie.
- Lors de la première installation, la hauteur initiale du gazon doit se situer dans la fourchette de fonctionnement du robot tondeuse : 20-60 mm. Si nécessaire, préparer le jardin à l'aide d'une tondeuse classique.

Le robot tondeuse fonctionne via un signal satellite. La précision du signal satellite peut être affectée par :

- La présence d'obstacles autour du périmètre de l'installation ou dans la zone de travail, tels que : arbres à feuillage dense, haies, murs d'enceinte, clôtures métalliques, bâtiments et surfaces réfléchissantes comme des baies vitrées ou des parois métalliques.
- Des conditions météorologiques défavorables, telles qu'un brouillard dense, une forte nébulosité, de fortes pluies ou des chutes de neige.

En cas de dysfonctionnement, déplacer la station de référence satellite vers une autre zone libre d'obstacles et/ou exclure la zone de la zone de travail du robot tondeuse.

### 4.3.2. CONTRÔLES POUR L'INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE ET DU BLOC D'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE :

|   |   |
|---|---|
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Afin d'effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'il y ait une prise de courant à proximité de la zone d'installation. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière dans le pays d'installation.</p> |  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Ne pas brancher le bloc d'alimentation à une prise électrique si la fiche ou le câble sont endommagés.<br/>Ne pas connecter ni toucher un câble endommagé avant qu'il ne soit débranché de l'alimentation électrique.<br/>Un câble endommagé peut provoquer des contacts avec des parties sous tension.</p> |
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.</p>   |   |

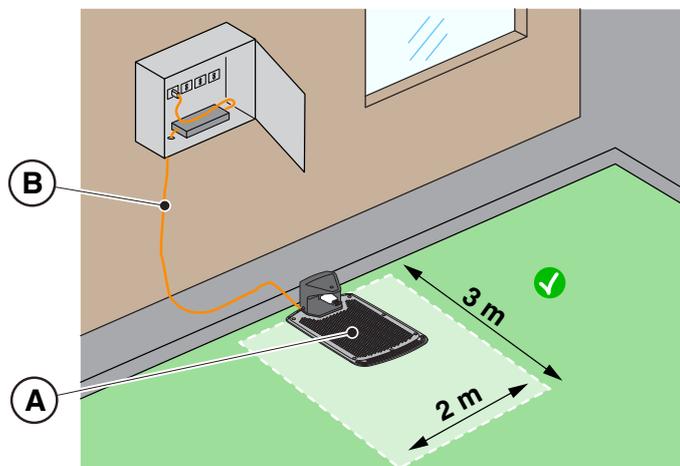
#### Procédure :

- Prévoir une zone plane pour positionner la station de charge (A). La station de charge doit être installée dans un endroit accessible par le signal satellite, de préférence dans une zone du jardin où le ciel est entièrement visible et à proximité d'une prise électrique.
- Vérifier qu'il y a suffisamment de place pour installer la station de charge, de sorte qu'il y ait dans la zone située devant un espace sans obstacles d'au moins 2 mètre de largeur et 3 mètres de longueur. Le sol doit être parfaitement plat et compact afin d'éviter la déformation de la surface de la station de la charge.



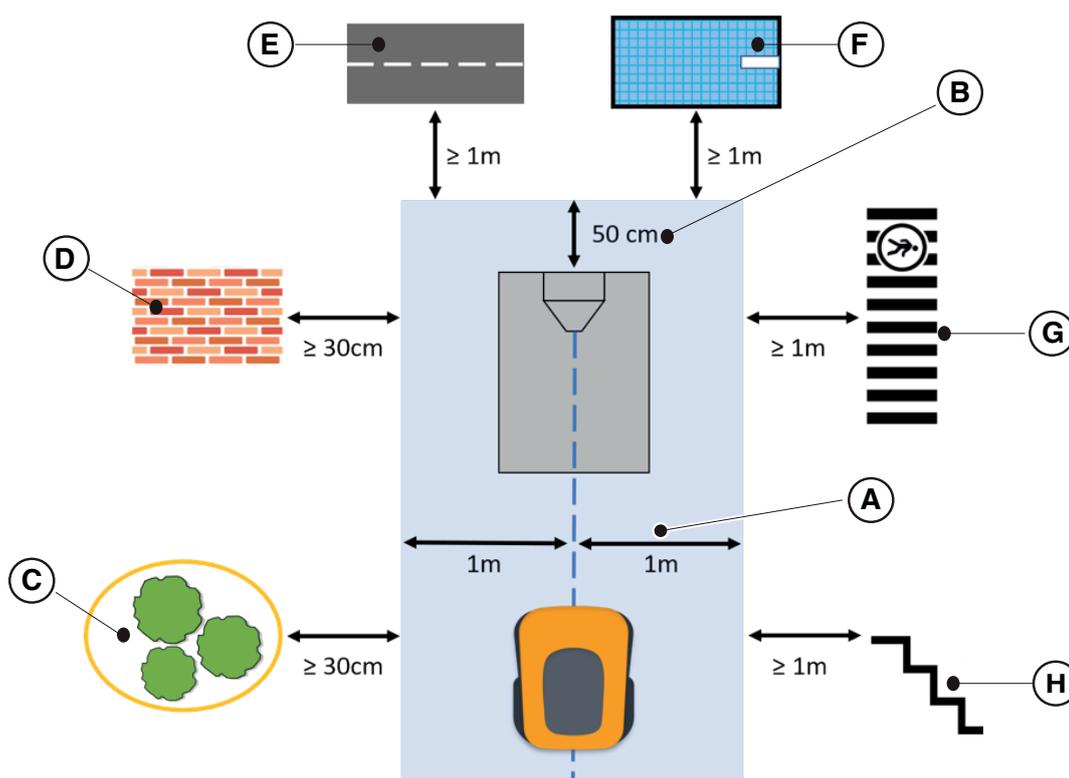
**ATTENTION :**

Le câble d'alimentation (B), le bloc d'alimentation, la rallonge et tout autre câble électrique n'appartenant pas au produit doivent rester à l'extérieur de la zone de coupe afin de les garder loin des parties dangereuses en mouvement et d'éviter tout dommage aux câbles pouvant entraîner un contact avec des parties sous tension.

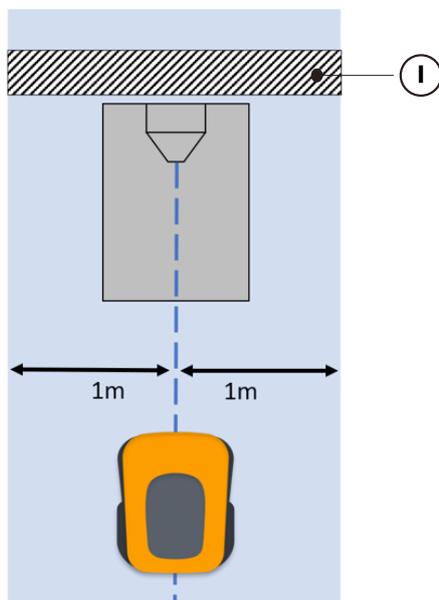


• Le retour à la station du robot tondeuse a lieu par un parcours de retour virtuel, qui inclut une zone de manœuvre s'étendant à 1 m à droite et à 1 m à gauche du parcours enregistré (A), et s'étendant à 50 cm derrière la station de charge (B). Les distances minimales suivantes entre la zone de manœuvre et les différents éléments du jardin doivent être respectées :

- à 30 cm des obstacles délimités par des périmètres virtuels ou des zones de non-tonte (C) ;
- à 30 cm des obstacles fixes non délimités ou des éléments structurels continus (D) ;
- à 1 m des routes publiques (E) ;
- à 1 m des piscines (F) ;
- à 1 m des chemins piétonniers (G) ;
- à 1 m des talus ou pentes raides (H).



- Si les distances susmentionnées ne peuvent être respectées, le parcours de retour virtuel et la zone située derrière la station de charge doivent être délimités par des barrières infranchissables (I), si elles ne sont pas déjà présentes.
- La zone par laquelle passe le câble d'alimentation de la station de charge doit être en dehors de la zone de tonte.



- Lorsqu'il quitte la station de charge, le robot tondeuse effectue une rotation de 180° tout de suite après s'être décroché des contacts de charge. Dans certains cas particuliers, lorsqu'il est impératif d'installer la station de charge :
  - à proximité de structures verticales susceptibles de réduire la qualité du signal satellite.
  - dans des zones à manœuvrabilité réduite, qui doivent dans tous les cas être délimitées par des barrières infranchissables.

Il est possible d'activer, via l'application, une longue manœuvre de marche arrière (Long Exit), auquel cas le robot tondeuse effectue une manœuvre de marche arrière de 2 m de long avant sa rotation de 180°, de sorte qu'il se trouve dans une meilleure position à la fois pour effectuer la manœuvre et pour recevoir le signal satellite.

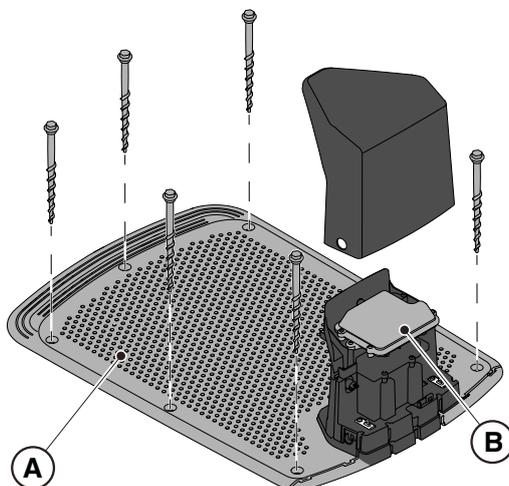
La fonction de marche arrière longue (Long Exit) doit être considérée comme une aide dans certaines conditions d'installation particulières, et ne doit en aucun cas être utilisée pour installer la station de charge sous des auvents ou à l'intérieur de locaux fermés.

---

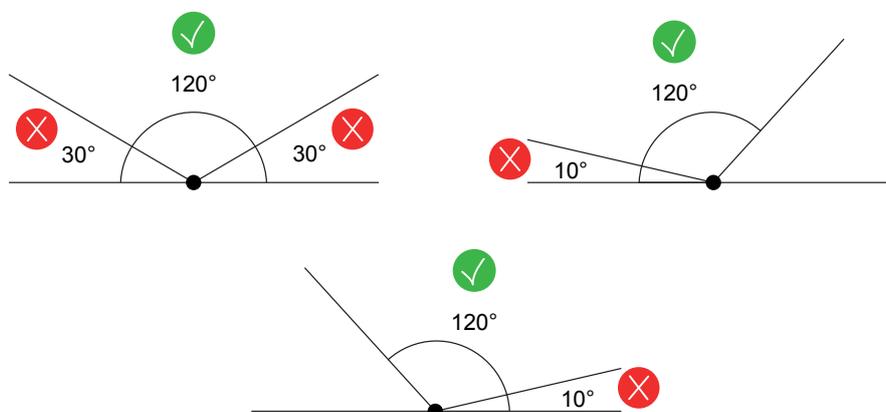
**REMARQUE :** Dans certains cas, après la manœuvre de marche arrière de 2 mètres, le robot tondeuse peut encore se trouver dans des conditions de réception du signal satellite qui ne sont pas optimales. Dans ce cas, la station de charge doit être installée ailleurs.

---

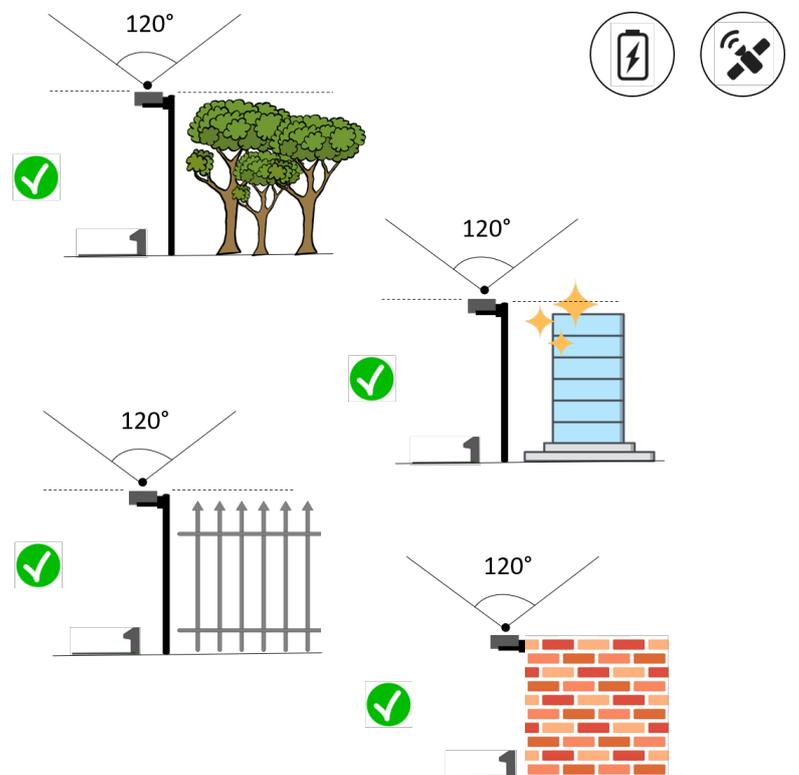
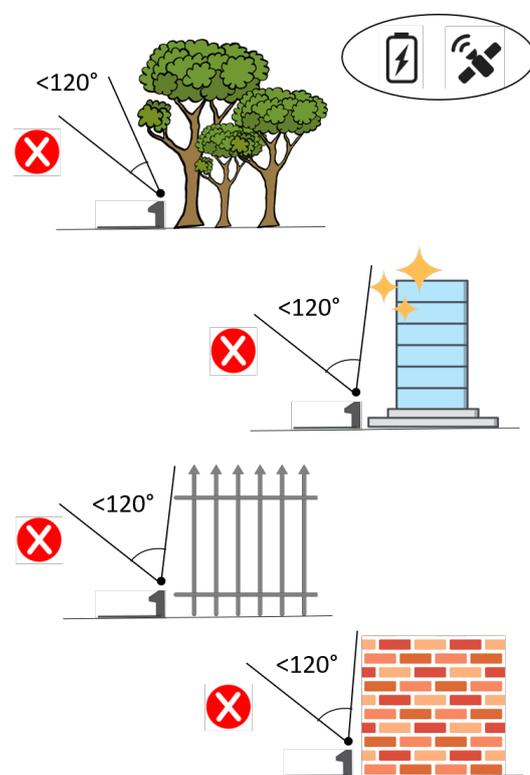
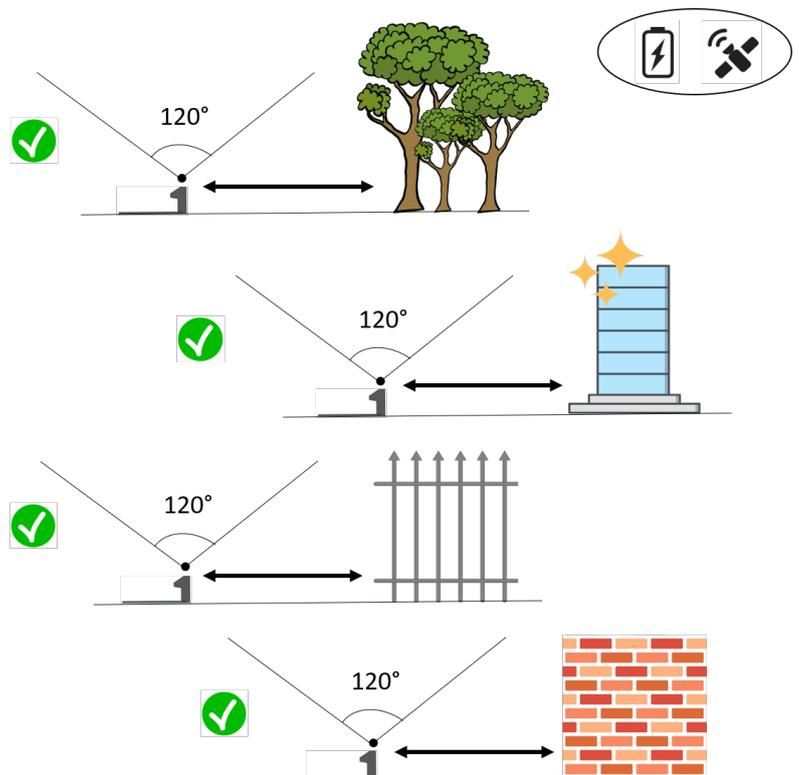
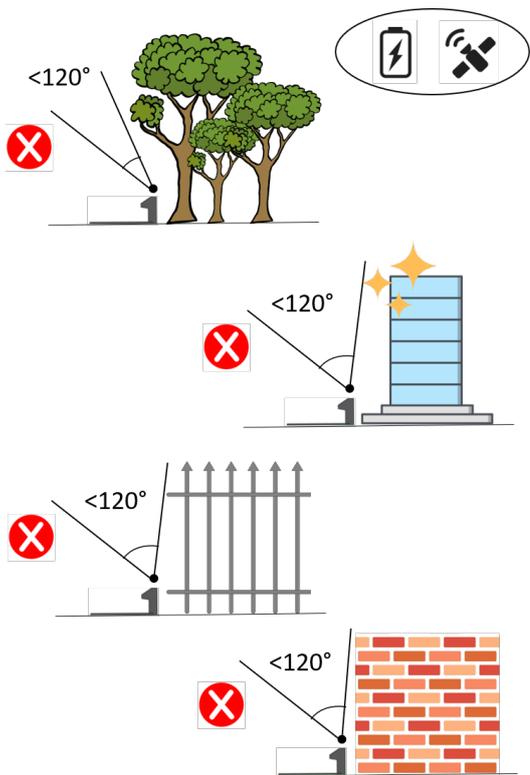
- La station de charge (A) avec la station de référence satellite (B) doit être placée dans une zone où le ciel est entièrement visible. En présence d'obstacles tels que des arbres au feuillage dense, des haies, des murs d'enceinte, des clôtures métalliques, des bâtiments et des surfaces réfléchissantes telles que des baies vitrées ou des parois métalliques, la station de charge avec station de référence satellite doit être installée loin de ces éléments perturbateurs, dans une position où le ciel est entièrement visible.



REMARQUE : Le ciel est considéré comme entièrement visible lorsqu'il est dégagé sur un angle d'au moins 120 degrés dans toutes les directions.



- Si la station de charge (A) avec station de référence satellite (B) n'est pas positionnée dans une zone où le ciel est entièrement visible, il est nécessaire d'enlever la station de référence satellite (B) de la station de charge (A) et de l'installer dans une zone où la visibilité du ciel est totale. La station de référence satellite (B) doit être placée au-dessus des éléments perturbateurs tels que les arbres à feuillage dense, les haies, les murs d'enceinte, les clôtures métalliques, les bâtiments et les surfaces réfléchissantes telles que les baies vitrées ou les parois métalliques. Un raccordement à une prise électrique peut être nécessaire (voir le paragraphe 4.5.2).

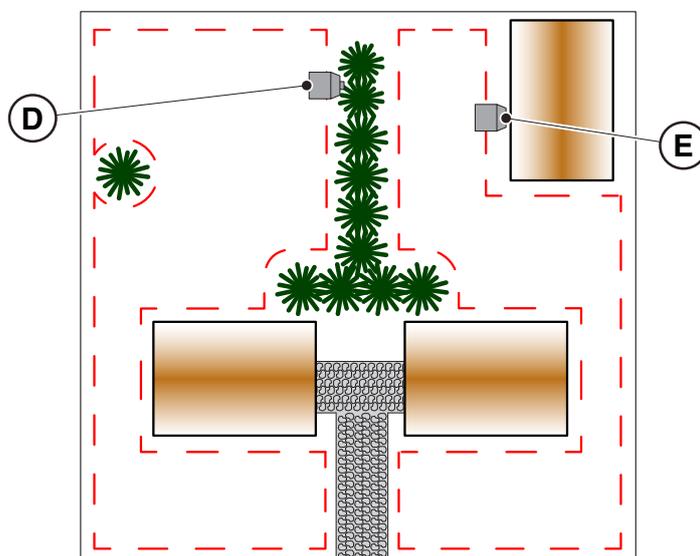


- Vérifier que la zone choisie pour l'installation de la station de charge (D) se trouve à au moins 400 cm de la station de charge (E) d'un éventuel deuxième robot tondeuse.



**ATTENTION :**

**Une proximité excessive entre deux stations de charge pourrait provoquer une interférence.**

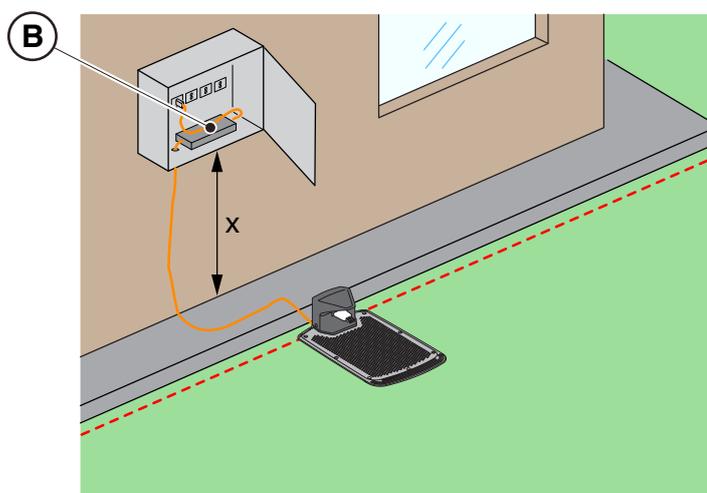


- Préparer la zone d'installation du bloc d'alimentation électrique (B) de sorte qu'il soit protégé du rayonnement solaire et qu'il ne puisse pas être au contact de l'eau, quelles que soient les conditions météorologiques.

---

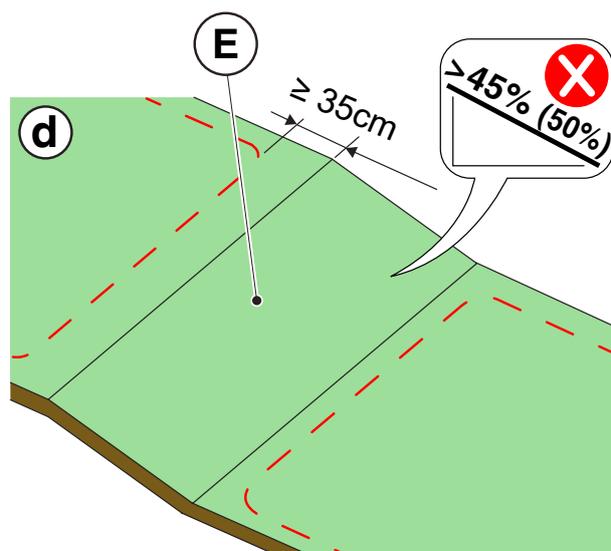
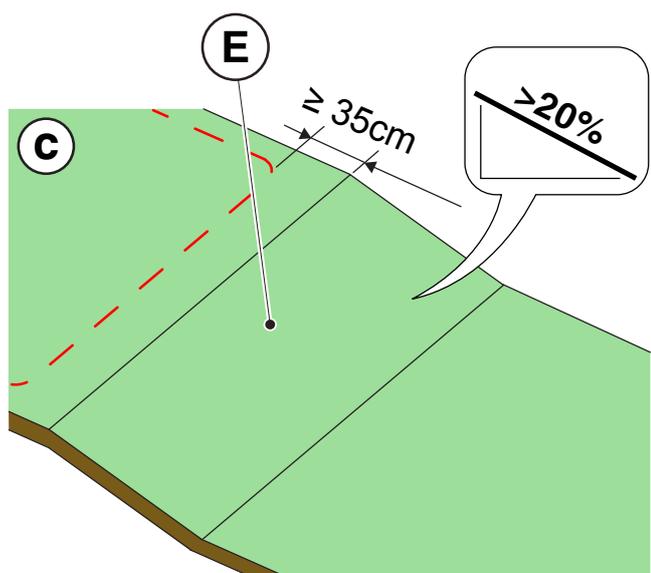
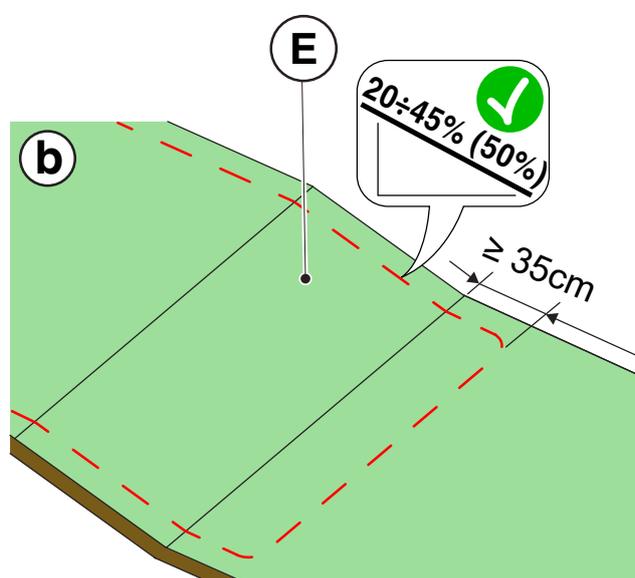
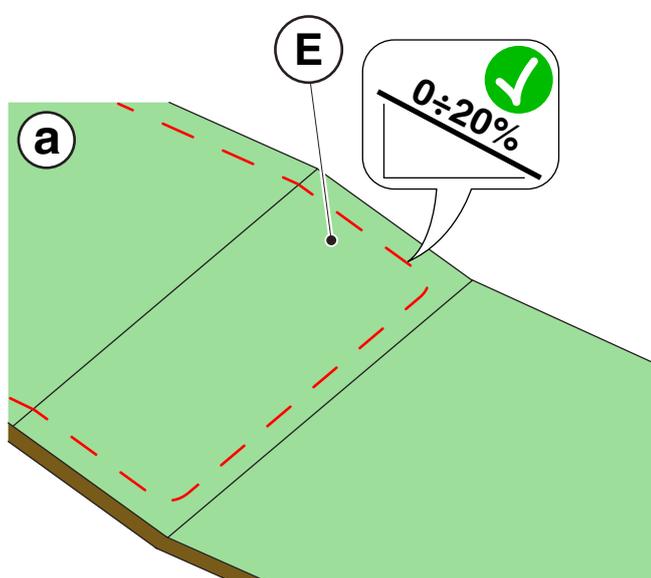
**REMARQUE :** Il est préférable et conseillé d'installer le bloc d'alimentation électrique (B) dans un boîtier fermé et protégé des agents atmosphériques, dans un endroit qui n'est pas facilement accessible aux personnes non autorisées telles que les enfants ( $X > 160$  cm).

---



## 4.3.3. CONTRÔLES POUR LA DÉFINITION DES BORDURES VIRTUELLES :

1. Vérifier que la déclivité maximale de la zone de travail est inférieure ou égale à 45% ou 50%, selon le modèle (voir le paragraphe 1.2 DONNÉES TECHNIQUES). Pour la définition des limites virtuelles, suivre les règles indiquées dans les images ci-dessous :
  - a) si la déclivité est  $\leq 20\%$ , il est possible de positionner la limite virtuelle comme indiqué sur la figure ;
  - b) si la déclivité est  $>20\%$  et  $\leq 45\%$  (50%), l'installation doit inclure la zone en déclivité en respectant la distance indiquée sur la figure ;
  - c) si la déclivité est  $>20\%$  et que la zone en pente ne fait pas partie de la section du jardin à tondre, respecter la distance indiquée sur la figure ;
  - d) si la déclivité est  $> 45\%$  (50%), exclure la zone en déclivité en respectant la distance indiquée sur la figure.



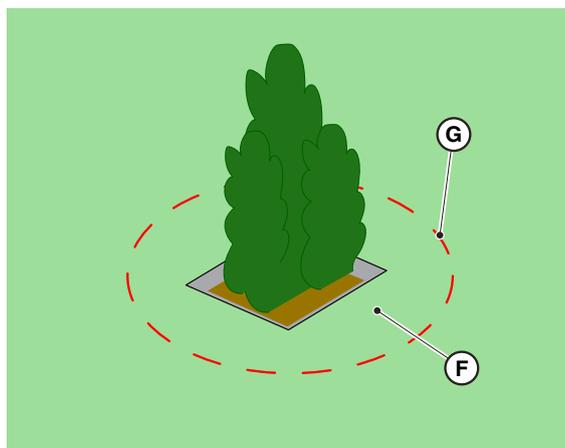
**ATTENTION :**

Le robot peut tondre des surfaces présentant une déclivité maximale de 45% ou 50% selon le modèle. Si ces consignes ne sont pas respectées, le robot pourrait glisser et sortir de la zone de travail.

**ATTENTION :**

Les zones dont la déclivité est supérieure à celle autorisée ne peuvent pas être tondues. Positionner la bordure virtuelle avant la déclivité en excluant cette zone de pelouse de la tonte.

2. Vérifier toute la surface de travail : évaluer les obstacles et les zones à exclure de la zone de travail (F), qui devront être programmées comme zones à éviter (G).



## 4.4. CRITÈRES DE DÉLIMITATION DES ZONES DE TRAVAIL ET DES CHEMINS DE TRANSFERT

### 4.4.1. DISTANCES MINIMALES DES LIMITES VIRTUELLES ET DISTANCES POUR LA DÉLIMITATION

#### Procédure :

1. En présence d'une chaussée ou d'une allée (A) au même niveau que la pelouse, la limite virtuelle peut coïncider avec le bord de la chaussée. Il est également possible de programmer la limite virtuelle en pilotant le robot tondeuse à cheval sur le bord de la chaussée.
2. En présence d'une piscine, d'un étang ou d'un creux (B), la limite virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 1 mètre. Si la piscine, l'étang ou le creux sont situés au bout d'une déclivité, la limite virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 1,5 mètre.
3. En présence d'arbres aux racines saillantes (C), la limite virtuelle doit être programmée de manière à empêcher le passage du robot tondeuse sur les surfaces discontinues.
4. La limite virtuelle doit être programmée de sorte que le robot tondeuse reste à une distance d'au moins 30 cm des zones avec du gravier ou des gravillons (D).
5. Dans le cas de zones en déclivité, respecter ce qui est rapporté au paragraphe 4.3.3.
6. Dans le cas d'éléments structurels continus (murs, clôtures, haies, etc.) d'une hauteur de plus de 50 cm, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 40 cm de ceux-ci (E).
7. Dans tous les autres cas, la limite virtuelle peut être déterminée en fonction de l'encombrement de la machine, en considérant une distance minimale de 30 cm entre le robot tondeuse et l'obstacle (F).
8. En cas de délimitation d'obstacles à moins de 150 cm les uns des autres (G), les délimiter comme un seul obstacle en respectant les distances indiquées ci-dessus.



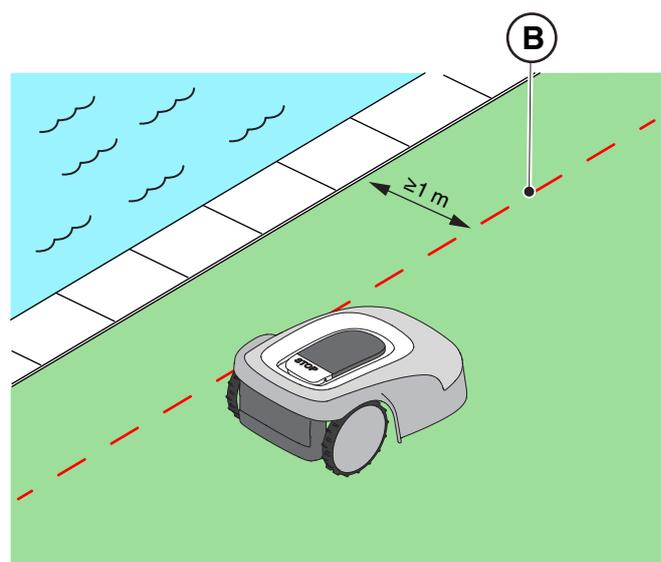
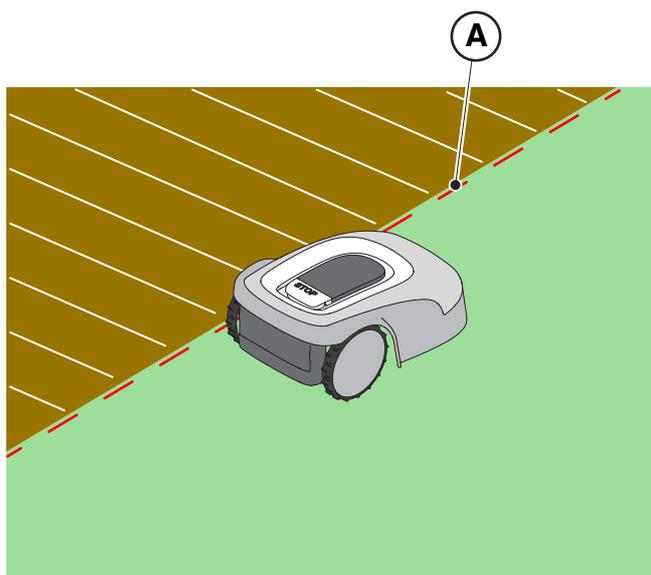
#### AVERTISSEMENT :

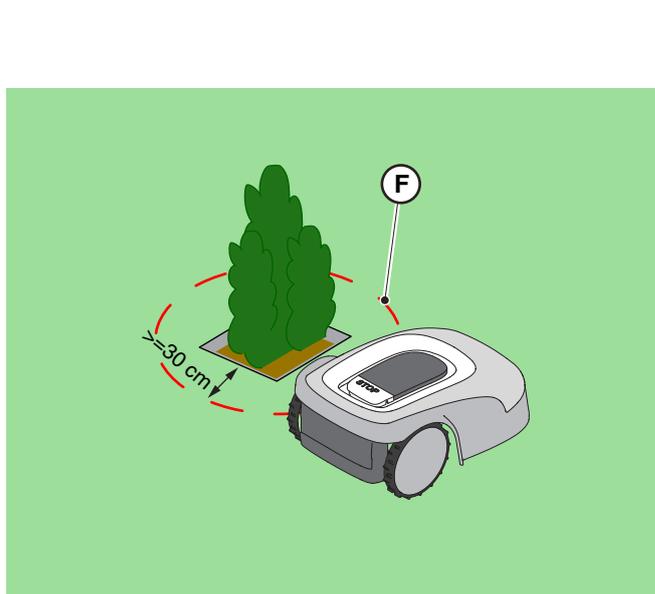
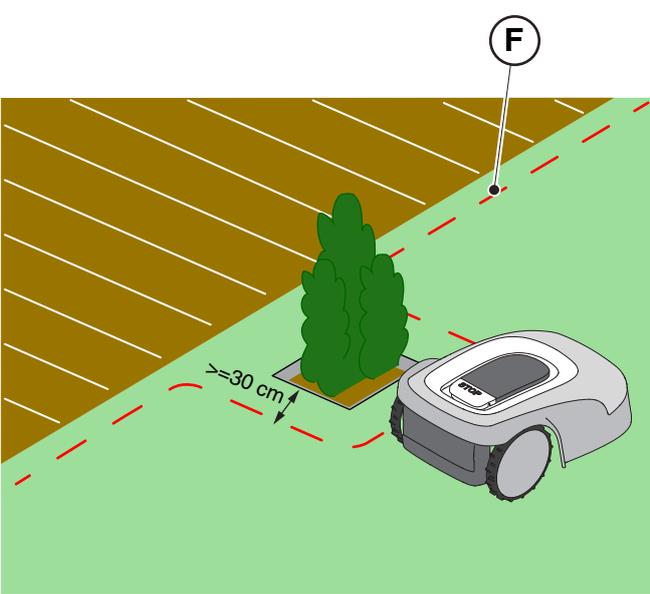
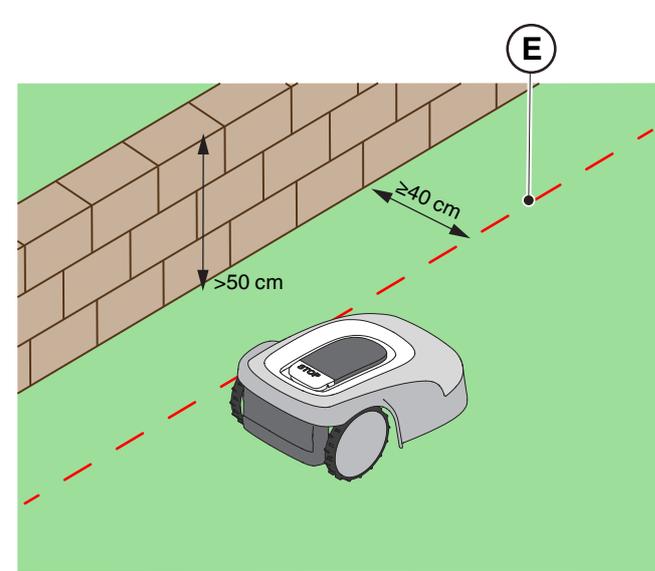
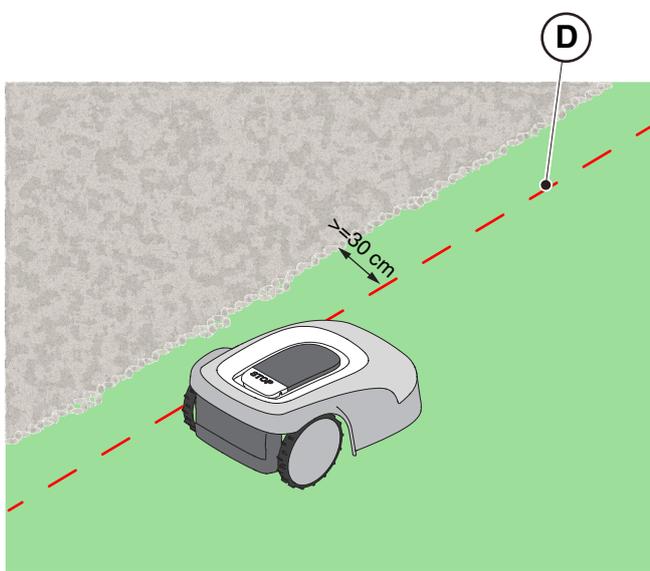
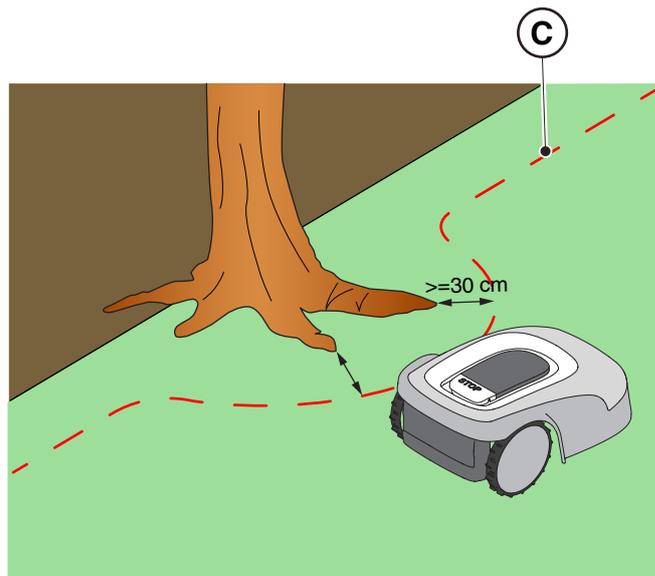
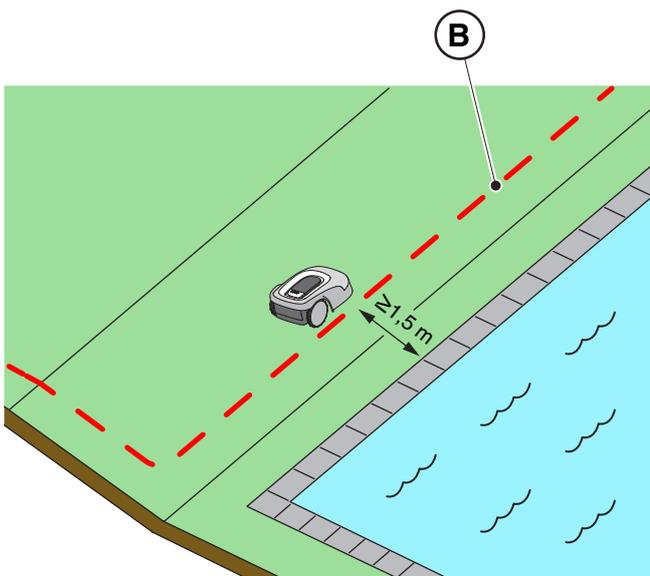
La zone d'opération et en général les zones où le robot tondeuse peut naviguer doivent être délimitées par une clôture infranchissable.

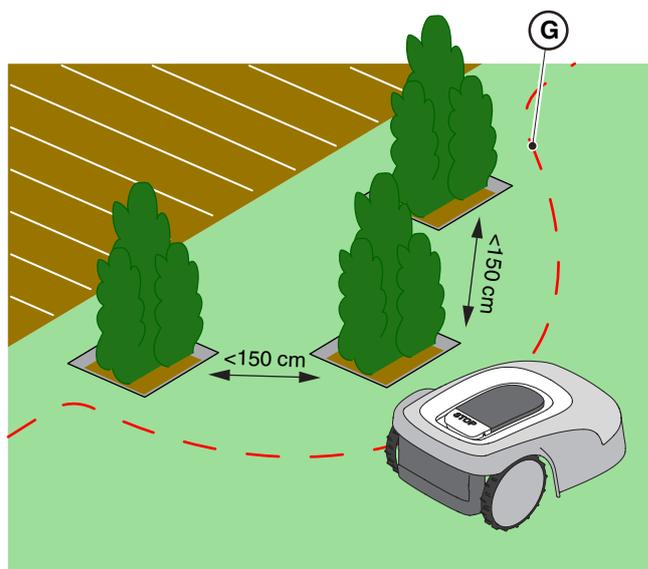


#### ATTENTION :

Si la déclivité est supérieure à 45% ou à 50%, selon le modèle, la zone en pente doit être exclue de la zone de travail (voir le paragraphe 4.3).



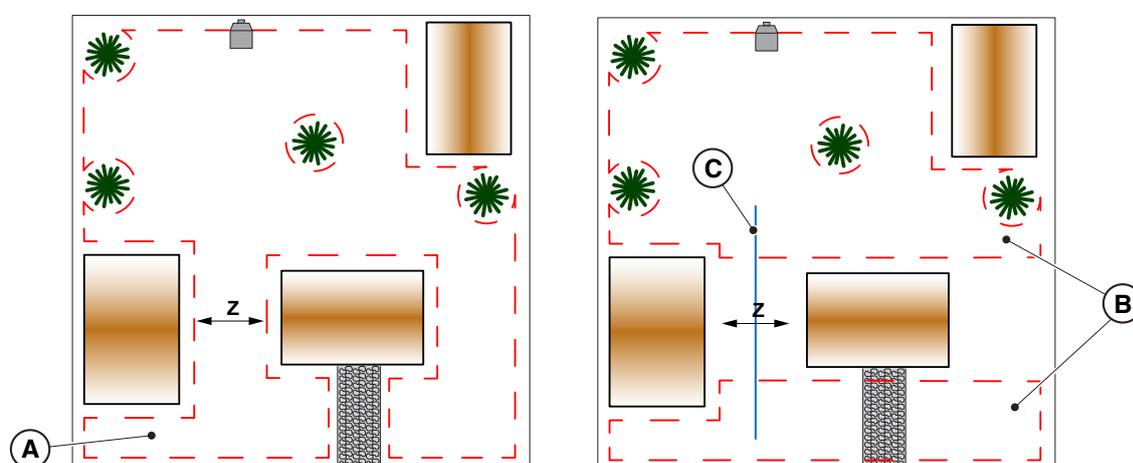




## 4.4.2. PASSAGES ÉTROITS

### Procédure :

1. Dans le cas de passages étroits, la distance entre deux bordures virtuelles doit être  $Z \geq 2\text{ m}$  (A).
2. Dans le cas d'un passage où la distance entre les bordures virtuelles serait  $< 2\text{ m}$ , la partie de la zone située au-delà du resserrement (A) ne peut pas être atteinte de manière automatique par le robot tondeuse. Dans ce cas, il est nécessaire de programmer deux zones de coupe virtuelles distinctes (B) et de les relier par un chemin de transfert virtuel (C).
3. S'il n'est pas possible de relier les deux zones par un chemin de transfert virtuel, la partie de la zone située au-delà du resserrement (A) doit être considérée comme une « Zone fermée » (voir Par. 4.4.3).



## 4.4.3. ZONES FERMÉES

Les zones qui ne peuvent pas être atteintes indépendamment par le robot tondeuse via un chemin de transfert virtuel doivent être programmées en tant que « Zone fermée » (option présente dans l'application).

Chaque Zone fermée peut avoir une surface maximale dépendant du modèle (voir le tableau des données techniques). S'il est nécessaire de couvrir une surface plus étendue que le maximum gérable par une seule Zone fermée, subdiviser la surface en plusieurs Zones fermées.

Pour l'enregistrement des zones fermées, il est nécessaire de suivre les mêmes critères que ceux reportés au Par. 4.4.1.

Le robot tondeuse doit être amené à la main dans chaque zone fermée et démarrée manuellement.

#### 4.4.4. CHEMINS DE TRANSFERT

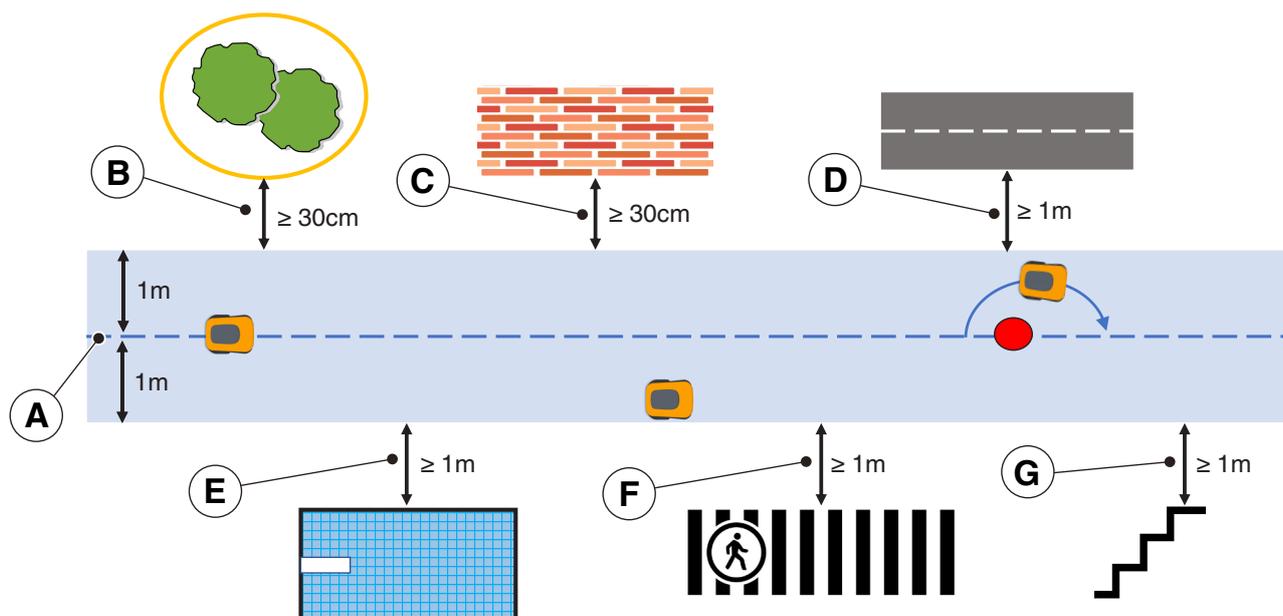
Si des zones du jardin sont séparées les unes des autres par des points à ne pas tondre ou dépourvus de gazon, comme des surfaces dures au même niveau que le jardin, il est possible de relier les zones à tondre au moyen des chemins de transfert. Le robot tondeuse se déplacera d'une zone à l'autre en gardant l'organe de coupe éteint.

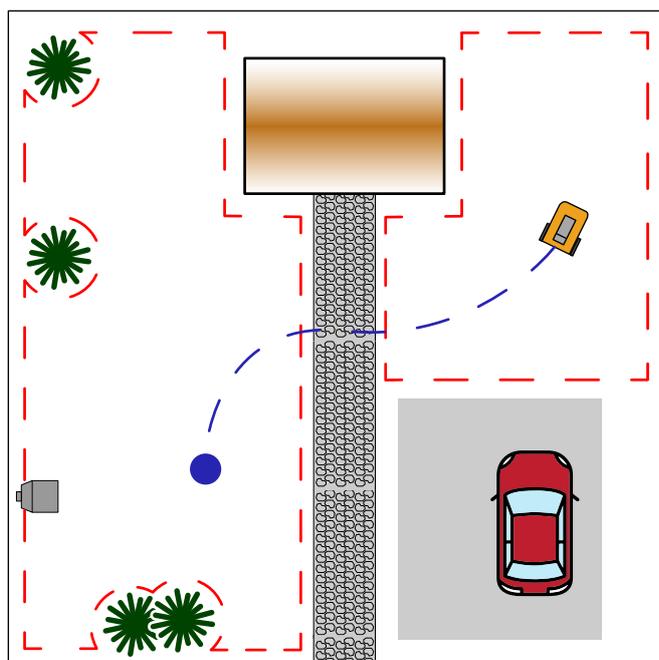
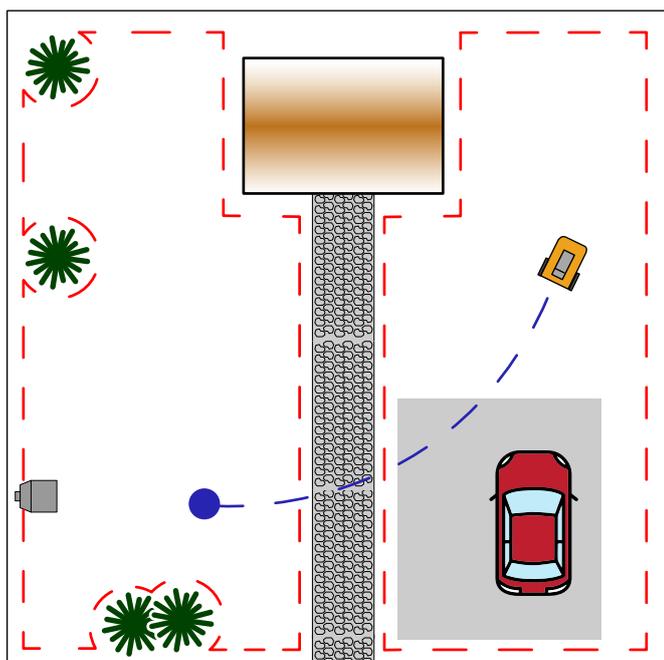
Le chemin de transfert peut également être utilisé pour atteindre la station de charge lorsqu'elle n'est pas installée à l'intérieur d'une zone de travail.

##### Procédure :

1. Choisir, parmi les passages possibles, le chemin de transfert le plus facile, qui permet de s'éloigner le plus possible de tout obstacle et qui ne croise pas les zones habituellement utilisées pour le stationnement, le passage de véhicules ou le flux de personnes.
2. Le chemin de transfert comprend une zone de manœuvre qui s'étend sur 1 m à droite et sur 1 m à gauche du chemin enregistré (A). Les distances minimales suivantes entre la zone de manœuvre et les différents éléments du jardin doivent être respectées :
  - à 30 cm des obstacles délimités par des périmètres virtuels ou des zones de non-tonte (B) ;
  - à 30 cm des obstacles fixes non délimités ou des éléments structurels continus (C) ;
  - à 1 m des routes publiques (D) ;
  - à 1 m des piscines (E) ;
  - à 1 m des chemins piétonniers (F) ;
  - à 1 m des talus ou pentes raides (G).
3. Les chemins de transfert doivent respecter la limite de déclivité maximale de 20%.
4. Dans le cas de passages étroits où les distances ci-dessus ne peuvent être respectées, le passage doit être délimité par des barrières non franchissables, si elles ne sont pas déjà présentes.

**REMARQUE :** Les chemins de transfert enregistrés dans des passages étroits pourraient présenter une réception inadéquate du signal satellite, affectant ainsi la précision de fonctionnement du robot tondeuse.





## 4.5. INSTALLATION DES COMPOSANTS

|   |   |
|---|---|
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Utiliser uniquement le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. Toute utilisation non appropriée peut provoquer un choc électrique et/ou une surchauffe.</p>  |  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.</p>                                       |
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Afin d'effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'il y ait une prise de courant à proximité de la zone d'installation. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière dans le pays d'installation.</p> |  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Ne pas brancher l'alimentation électrique avant que tous les travaux d'installation soient terminés. Si nécessaire, couper l'alimentation électrique générale pendant l'installation.</p> |
|  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Risque de coupure des mains.</p>  |  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Risque de poussière dans les yeux.</p>  |
|  <p><b>PORT DE GANTS OBLIGATOIRE :</b><br/>Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.</p>  |  <p><b>LUNETTES DE PROTECTION OBLIGATOIRES :</b><br/>Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.</p>  |

#### 4.5.1. INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE

|   |  |
|---|--|
|  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Risque de coupure des mains.</p>  |  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Risque de poussière dans les yeux.</p> |
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Ne pas brancher l'alimentation électrique avant que tous les travaux d'installation soient terminés. Si nécessaire, couper l'alimentation électrique générale pendant l'installation.</p> |  |

#### Exigences et obligations :

- Terrain plat
- Terrain compact
- Station de charge
- Vis de fixation
- Bloc d'alimentation électrique
- Gants
- Lunettes de protection

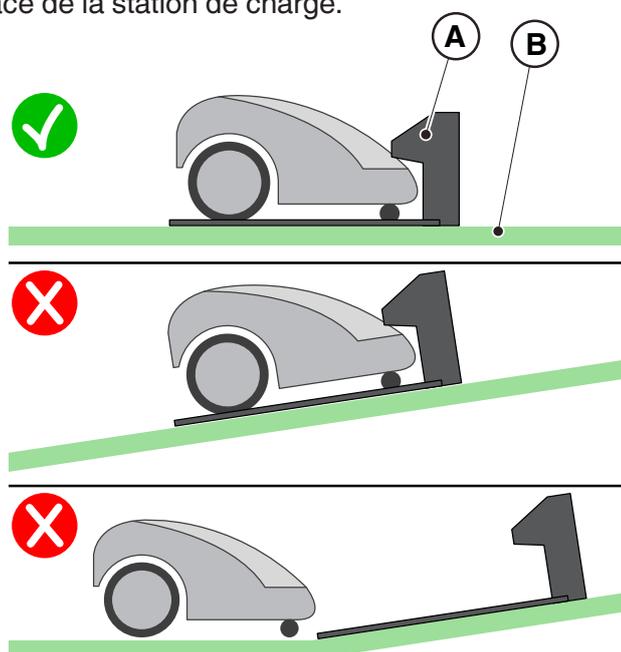
|  |  |
|--|--|
|  <p><b>PORT DE GANTS OBLIGATOIRE :</b><br/>Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.</p> |  <p><b>LUNETTES DE PROTECTION OBLIGATOIRES :</b><br/>Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.</p> |
|--|--|

La station de charge peut être installée à l'intérieur de la zone de travail ou dans une zone reliée à celui-ci par un chemin de transfert.

Vérifier qu'il y a suffisamment de place pour installer la station de charge, de sorte qu'il y ait dans la zone située devant un espace sans obstacles d'au moins 2 mètre de largeur et 3 mètres de longueur.

#### Procédure :

1. Vérifier les conditions d'installation comme indiqué au paragraphe 4.3.
2. Si nécessaire, préparer le terrain de manière à ce que la surface de la station de charge (A) soit au même niveau que la pelouse (B), le sol doit être parfaitement plat et compact afin d'éviter toute déformation de la surface de la station de charge.

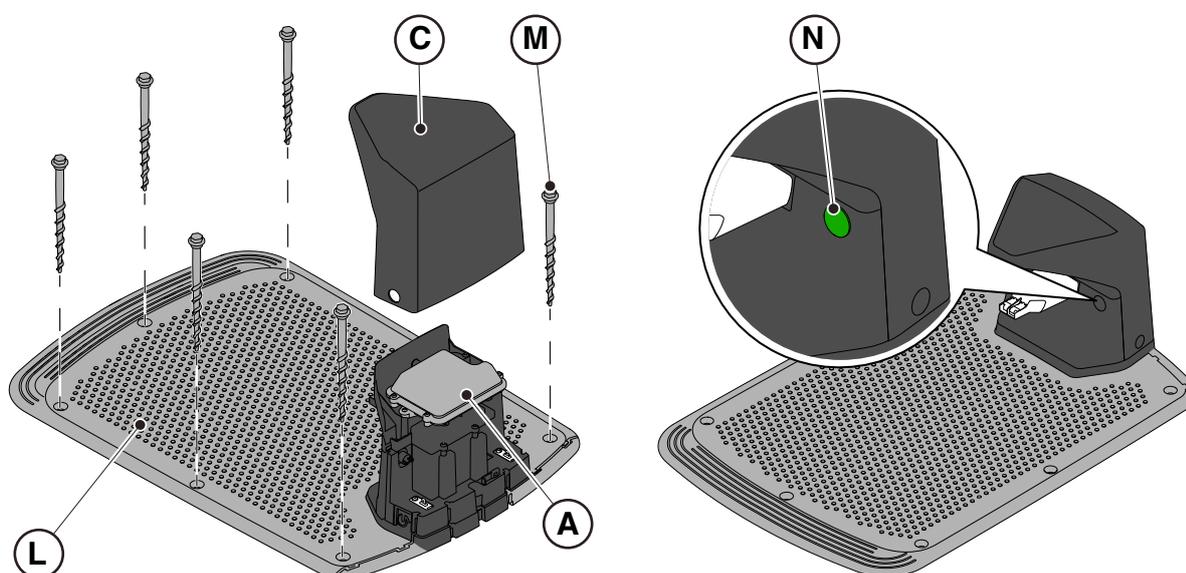


3. Fixer la station de charge (L) au sol avec les vis de fixation (M).
4. Vérifier que la station de référence du satellite (A) est connectée à la station de charge par son connecteur :
5. Connecter le bloc d'alimentation à la station de charge et visser le connecteur.
6. Brancher la fiche du bloc d'alimentation à la prise électrique.
7. Vérifier que lorsque le robot tondeuse n'est pas dans la station de charge, le voyant lumineux de charge (N) est éclairé d'une lumière fixe (voir le paragraphe 5.4).



**ATTENTION :**

**Le câble d'alimentation, le bloc d'alimentation électrique, la rallonge et tout autre câble électrique n'appartenant pas au produit doivent rester à l'extérieur de la zone de coupe afin de les garder loin des parties dangereuses en mouvement et d'éviter tout dommage aux câbles pouvant entraîner un contact avec des parties sous tension.**



REMARQUE : Si nécessaire, le câble alimentant la station de charge peut être prolongé à l'aide des câbles d'extension. Il est permis d'utiliser au maximum deux câbles d'extension de 5 mètres ou un câble d'extension de 15 mètres (voir le chapitre 9 « Accessoires »).



**ATTENTION :**

**Le robot tondeuse doit recevoir le signal satellite même lorsqu'il se trouve dans la station de charge. Si vous souhaitez installer une housse de protection sur la station de charge, utilisez uniquement des housses originales STIGA. En aucun cas, des couvertures métalliques ne doivent être installées sur la station de charge.**

#### 4.5.2. INSTALLATION DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE

|   |   |
|---|---|
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Utiliser uniquement le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. Toute utilisation non appropriée peut provoquer un choc électrique et/ou une surchauffe.</p>  |  <p><b>AVERTISSEMENT :</b><br/>Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.</p>                                       |
|  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Afin d'effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'il y ait une prise de courant à proximité de la zone d'installation. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière dans le pays d'installation.</p> |  <p><b>DANGER ÉLECTRIQUE :</b><br/>Ne pas brancher l'alimentation électrique avant que tous les travaux d'installation soient terminés. Si nécessaire, couper l'alimentation électrique générale pendant l'installation.</p> |

La station de référence satellite (A) est fournie avec la station de charge et est installée sous le couvercle de protection (B).

Elle est alimentée par la station de charge à l'aide d'un connecteur (C).

Si la station de charge (D) n'est pas positionnée dans une zone où le ciel est entièrement visible, il est nécessaire d'enlever la station de référence satellite (A) de la station de charge et de l'installer dans une zone où la visibilité du ciel est totale.

Dans ce cas, l'installation de la station de référence satellite (A) doit être effectuée à l'aide du support de fixation (E). Pour l'alimentation, vous pouvez utiliser :

- un câble d'extension de 5 mètres (L) (inclus pour certains modèles - voir par. 3.2.2);
- un câble d'extension de 15 mètres qui peut être acheté séparément (L) ;
- un bloc d'alimentation électrique (F), qui peut être acheté séparément, et la connexion à une prise électrique.

Préparer la zone d'installation du bloc d'alimentation électrique (F) de sorte qu'il soit protégé du rayonnement solaire et qu'il ne puisse pas être au contact de l'eau, quelles que soient les conditions météorologiques.



**ATTENTION :**

Le câble d'alimentation, le bloc d'alimentation électrique, la rallonge et tout autre câble électrique n'appartenant pas au produit doivent rester à l'extérieur de la zone de coupe afin de les garder loin des parties dangereuses en mouvement et d'éviter tout dommage aux câbles pouvant entraîner un contact avec des parties sous tension.



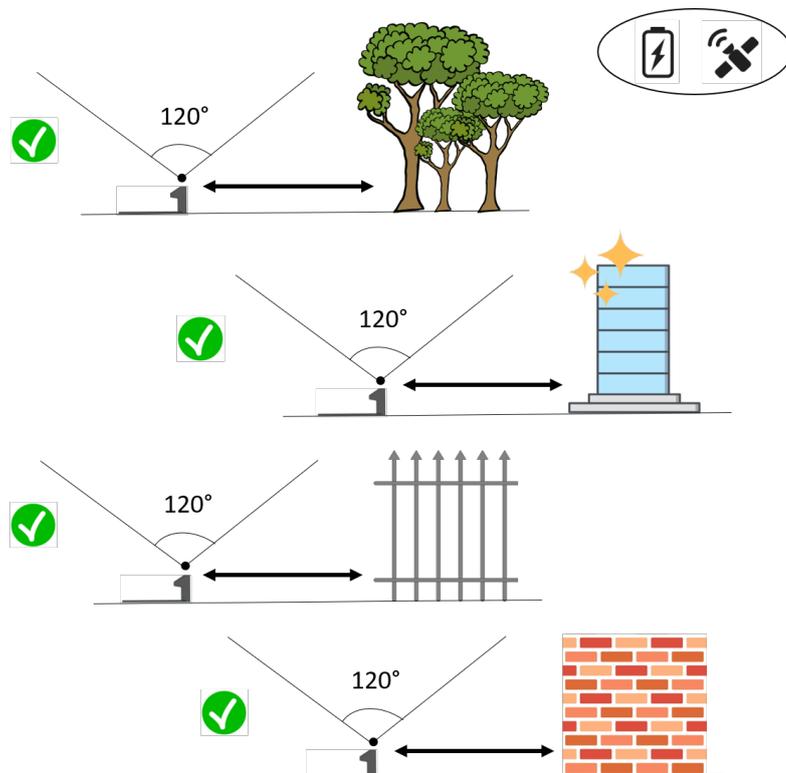
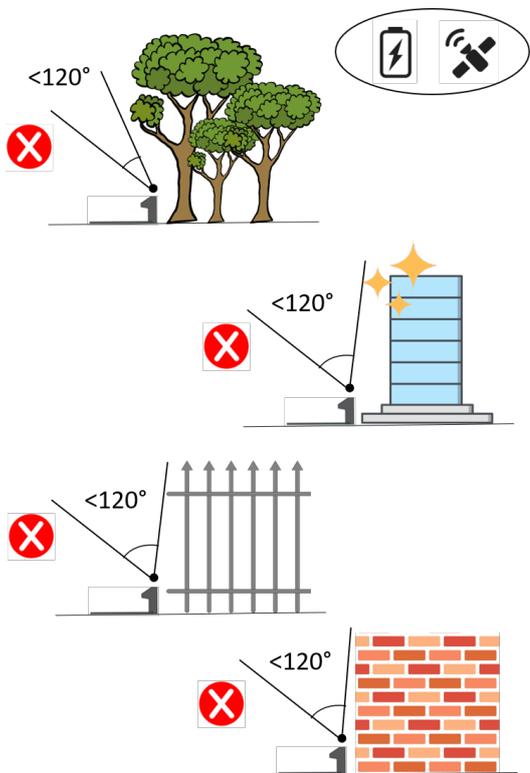
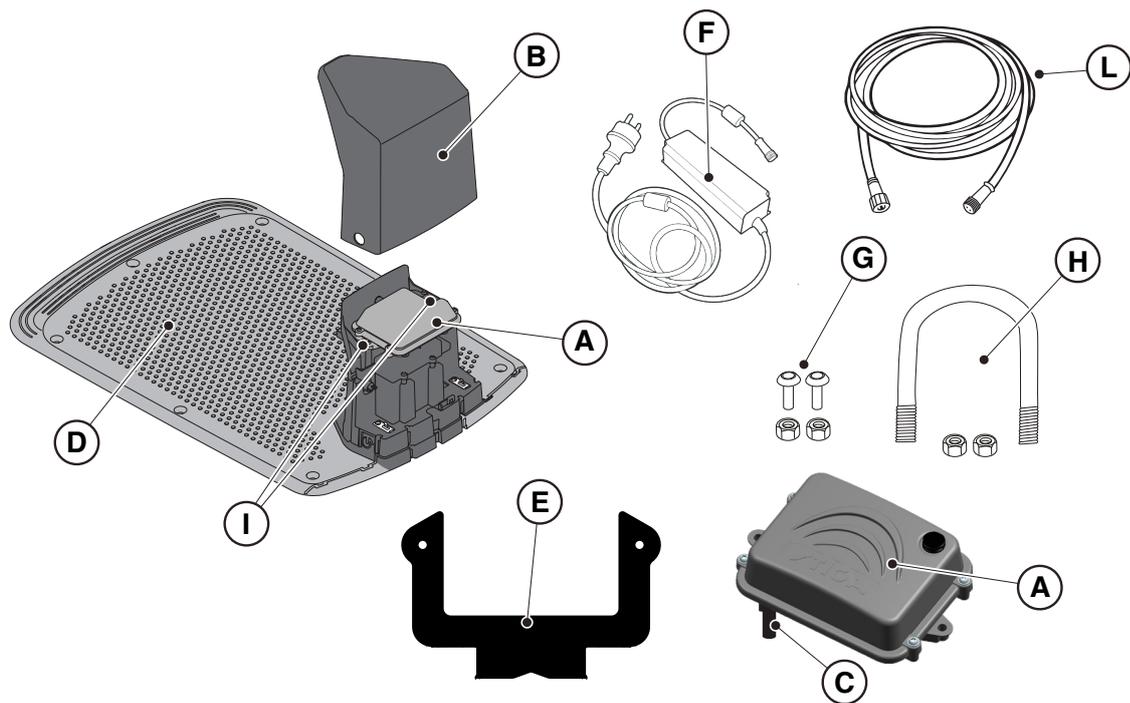
**ATTENTION :**

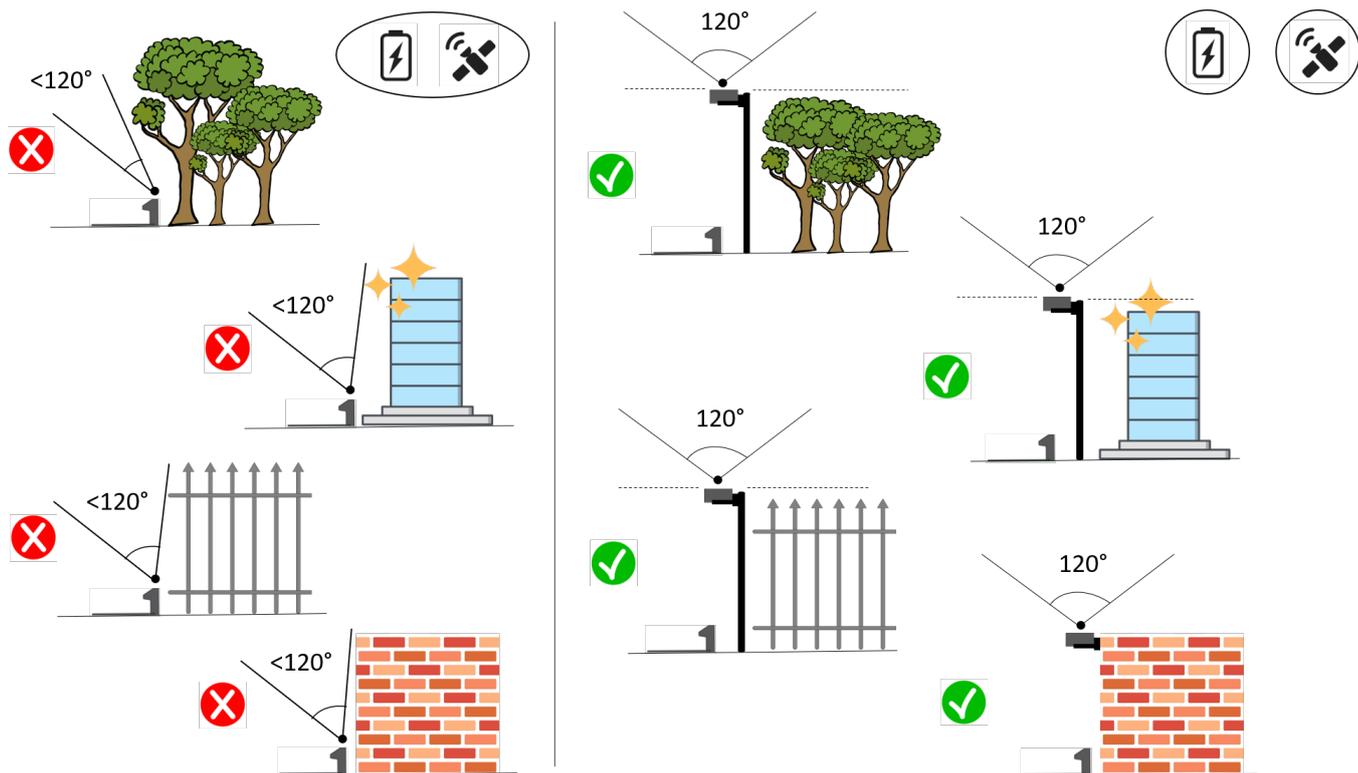
Le câble d'alimentation et le bloc d'alimentation électrique doivent être positionnés de manière à ne pas constituer un danger pour les enfants, les adultes ou les animaux.



**AVERTISSEMENT :**

Pour des raisons de sécurité, la station de référence satellite ne doit jamais être déplacée après la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter. Le robot tondeuse pourrait sortir de la zone de travail programmée. Si la station de référence est déplacée, une reprogrammation est nécessaire.





### Exigences et obligations :

- Station de référence satellite (A).
- Câble d'extension de 5 mètres (L) (inclus pour certains modèles - voir par. 3.2.2).
- ou bien un câble d'extension de 15 mètres (qui peut être acheté séparément) (L).
- ou bien bloc d'alimentation (F) (peut être acheté séparément).
- Support de fixation (E).
- Vis de fixation de la station de référence satellite sur le support (G).
- Étrier fileté pour fixer le support au poteau (H) ou vis de fixation murale (non incluses).

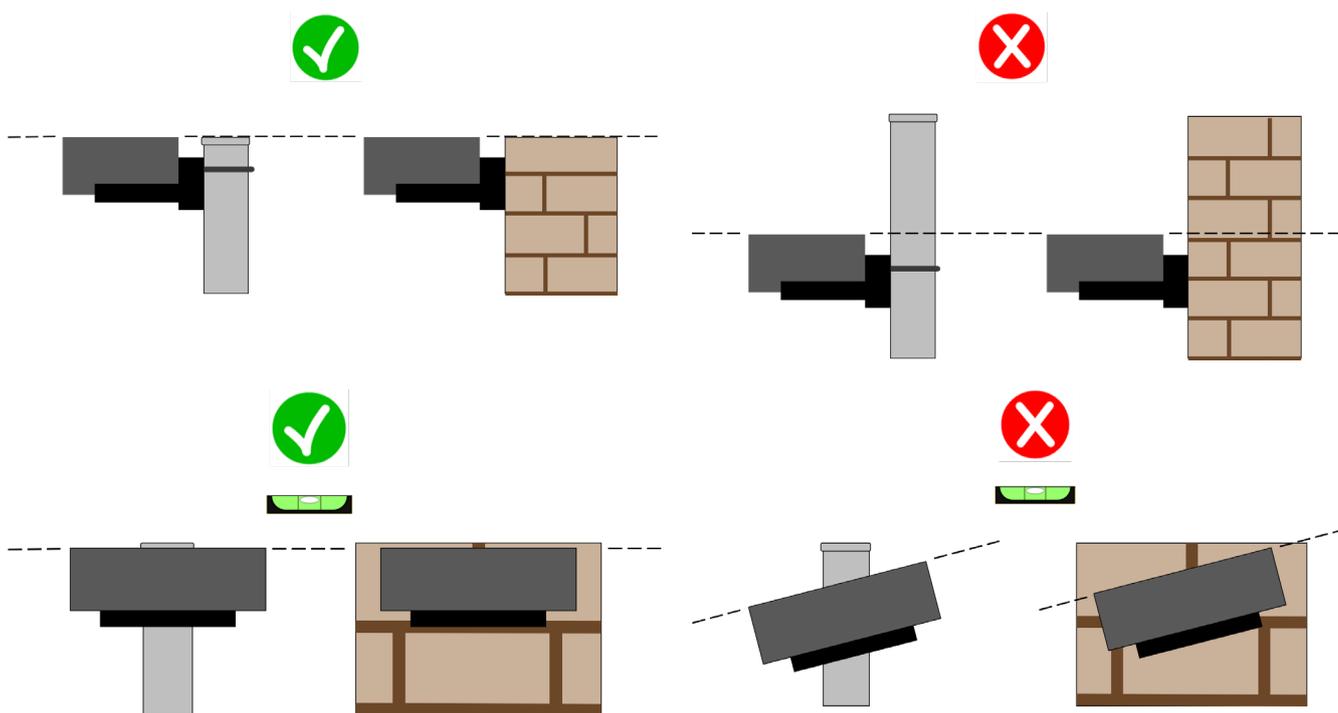
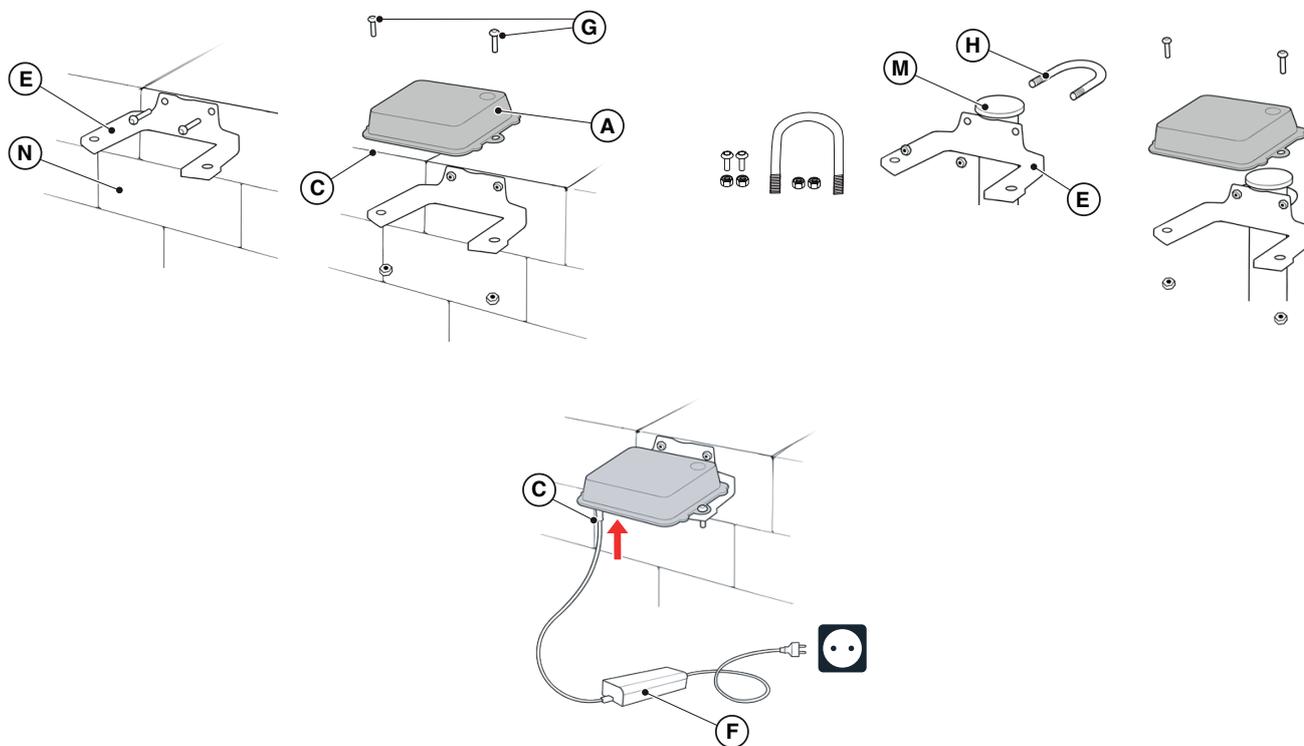
### Exigences et obligations :

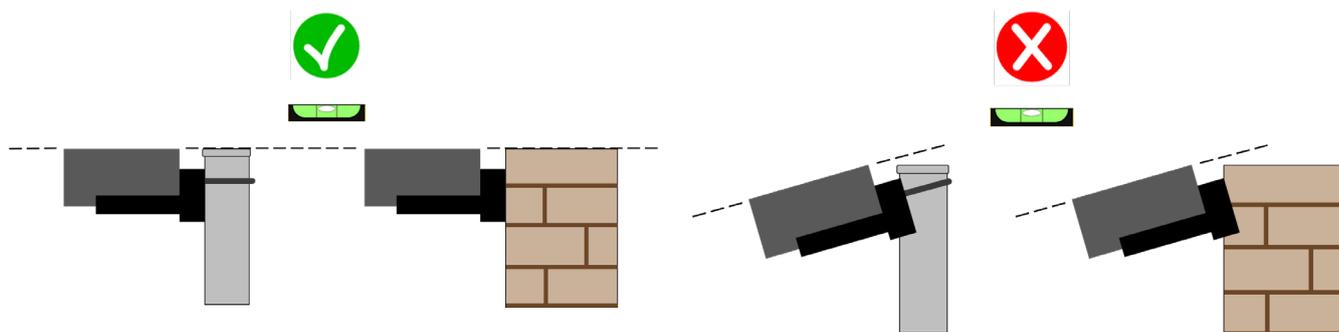
1. Vérifier les exigences d'installation au paragraphe 4.3.2.
2. Ouvrir le couvercle (B).
3. Débrancher le connecteur (C) de la station de référence satellite (A) de la station de charge (D).
4. Dévisser les vis de fixation (I) et retirer la station de référence satellite (A) de la station de charge (D).
5. Fixer le support (E) sur un mur (N) à l'aide des vis de fixation (non incluses), en vérifiant qu'il est de niveau. En cas de montage sur un poteau (M), utiliser l'étrier fileté (H) inclus pour fixer le support (E).
6. Fixer la station de référence satellite (A) au support (E), le connecteur (C) orienté vers le bas, à l'aide des vis (G). Vérifier que la station est en parfaite position horizontale. Connecter la station de référence satellite au bloc d'alimentation électrique (F) ou au câble d'extension via le connecteur (C) et visser l'écrou.
7. Fixer le câble d'alimentation de manière à ce qu'il ne puisse pas être endommagé ou créer un danger.
8. Brancher la fiche du bloc d'alimentation (F) à la prise électrique. Si un câble d'extension est utilisé pour alimenter la station de référence par satellite, connecter le câble au connecteur libre de la station de charge et visser l'écrou.

REMARQUE : La partie supérieure de la station de référence satellite doit être aussi proche que possible de la partie supérieure du mur ou du poteau.

REMARQUE : Si nécessaire, le câble alimentant la station de référence satellite peut être prolongé à l'aide des câbles d'extension. Il est permis d'utiliser au maximum deux câbles d'extension de 5 mètres ou un câble d'extension de 15 mètres (voir le chapitre 9 « Accessoires »).

REMARQUE : Pour éviter les interférences, la station de référence satellite doit être installée à au moins 400 cm des autres stations de référence satellite qui peuvent se trouver à proximité.



**ATTENTION :**

La surface ou le poteau sur lesquels est fixée la station de référence satellite doivent être stables et ne doivent pas bouger, osciller ou tourner, par exemple en cas de vent fort ou de mauvais temps. Le mouvement de la station de référence satellite influence la précision de fonctionnement du robot tondeuse.

**ATTENTION :**

Faire preuve de prudence lors de l'installation de la station de référence satellite. Il existe un risque de chute de grande hauteur ou de chute d'objets dans le vide.

**ATTENTION :**

Si la station de référence satellite est déplacée, il est nécessaire d'effectuer à nouveau la programmation des limites virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter via l'application.

**ATTENTION :**

Vérifier que la station de référence satellite est installée en parfaite position horizontale.

#### 4.5.3. CHARGE DU ROBOT TONDEUSE APRÈS L'INSTALLATION

Recharger le robot tondeuse avant de procéder à la programmation des limites virtuelles.

#### Exigences et obligations :

- Station de charge.

#### Procédure :

1. Recharger le robot tondeuse (voir le paragraphe 5.5).

---

REMARQUE : Lors de la première charge, les batteries doivent rester branchées pendant au moins 2 heures.

---

#### 4.6. PROGRAMMATION DES BORDURES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER

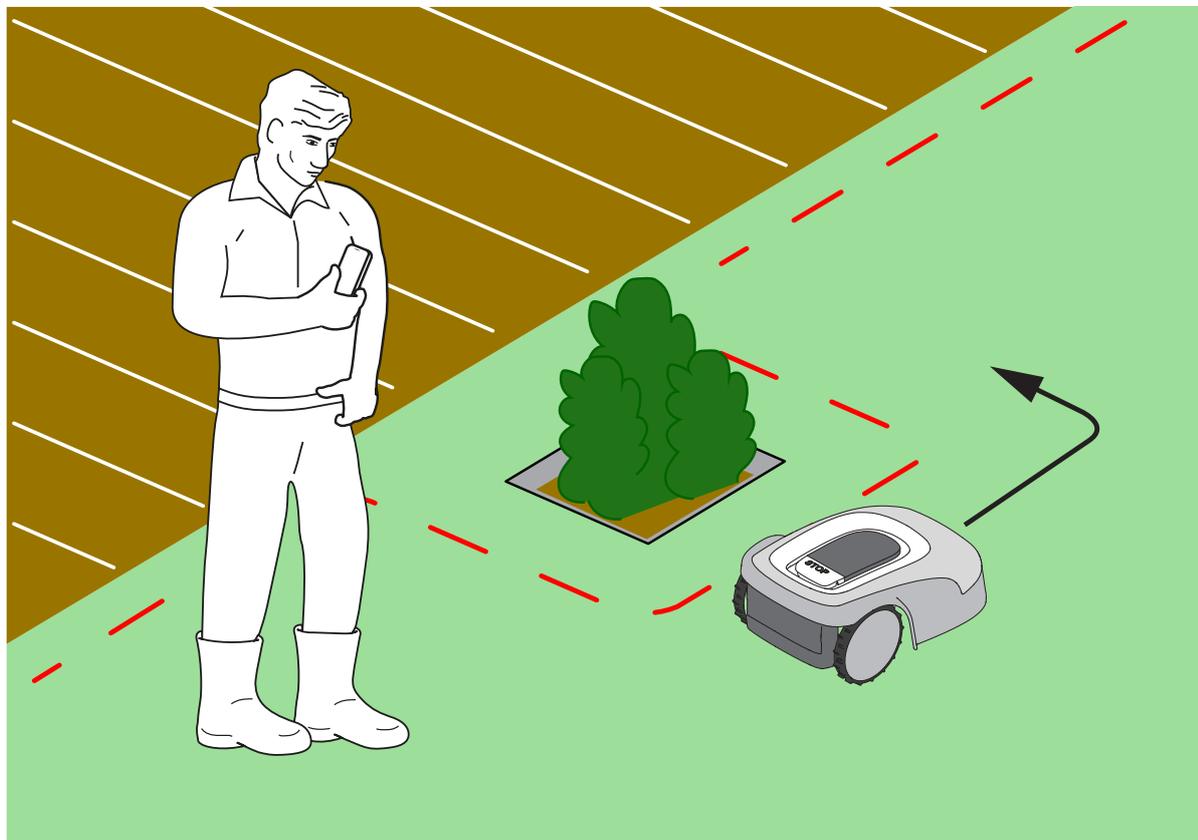
La programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter se fait par le biais des procédures guidées respectives présentes dans l'application « STIGA.GO ». La procédure consiste à piloter manuellement le robot tondeuse en marchant à ses côtés selon les critères généraux reportés au Chap. 4.4.

#### Exigences et obligations :

- Appareil mobile Android ou iOS connecté à Internet (non inclus).

## Procédure :

1. Télécharger l'application « STIGA GO » depuis Google Play Store pour les appareils Android ou depuis l'App Store pour les appareils iOS.
2. Suivre la procédure guidée de l'application (pour plus d'informations, consulter le Par. Application).



### AVERTISSEMENT :

La zone d'opération ou les chemins utilisés par la machine pour son transfert doivent être établis de manière à ne pas inclure les espaces publics afin d'éviter les dommages aux personnes, aux choses ou les accidents aux véhicules.



### AVERTISSEMENT :

Pour sa propre sécurité et pour éviter tout dommage aux personnes, aux animaux ou aux choses, l'opérateur doit préalablement se familiariser avec la zone dans laquelle le robot tondeuse est piloté manuellement. Lors de la conduite du robot, marcher prudemment pour éviter de tomber.

## 4.7. FONCTIONS ET PARAMÈTRES DU PRODUIT

Le fonctionnement automatique du robot tondeuse nécessite un certain nombre de paramètres qui peuvent être effectués via un appareil mobile (smartphone) iOS ou Android avec l'application « STIGA GO » installée.

L'application iOS peut être téléchargée sur l'App Store iOS. L'application Android peut être téléchargée sur Google Play Store.

### SOMMAIRE

|         |   |    |
|---------|---|----|
| 4.7.1.  | PRÉLOGIN .....  | 39 |
| 4.7.2.  | ENREGISTREMENT (SIGN UP) .....  | 39 |
| 4.7.3.  | APPARIEMENT DE L'APPAREIL (PAIRING) .....   | 39 |
| 4.7.4.  | CONNECTIVITÉ À DISTANCE ET ACTIVATION DE LA CARTE SIM .....   | 40 |
| 4.7.5.  | GARAGE ET PAGE PRODUIT (DEVICE PAGE).....   | 40 |
| 4.7.6.  | CONFIGURATION DE LA STATION DE CHARGE .....   | 41 |
| 4.7.7.  | CALIBRAGE DE LA STATION DE CHARGE .....   | 41 |
| 4.7.8.  | INITIALISATION DU ROBOT TONDEUSE.....   | 41 |
| 4.7.9.  | PROGRAMMATION DES BORDURES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER .....           | 42 |
| 4.7.10. | PROGRAMMATION DU CHEMIN DE RETOUR À LA STATION DE CHARGE.....   | 43 |
| 4.7.11. | CARTE DU JARDIN.....  | 44 |
| 4.7.12. | COUPE UNIQUE / PROGRAMMÉE (SPOT CUT / SCHEDULED).....   | 44 |
| 4.7.13. | PROGRAMMATION DES SÉANCES DE COUPE (MOWING SESSIONS) .....  | 44 |
| 4.7.14. | GESTION DU PAQUET DE DONNÉES.....   | 45 |
| 4.7.15. | INTÉGRATION AVEC DES ASSISTANTS VOCAUX (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME) .....                              | 45 |
| 4.7.16. | VERROUILLAGE DU CLAVIER (APP LOCK) .....  | 45 |
| 4.7.17. | RÉGLAGE DU MODE DE NAVIGATION SOUHAITÉ .....  | 45 |
| 4.7.18. | COUPE DE LA BORDURE (BORDER CUT) .....  | 46 |
| 4.7.19. | CAPTEUR PLUIE .....   | 46 |
| 4.7.20. | MISE À JOUR DU LOGICIEL (FIRMWARE UPDATE) .....   | 46 |
| 4.7.21. | PROFIL / GESTION DES UTILISATEURS / CHOIX DU REVENDEUR PRÉFÉRÉ / MESSAGERIE .....                     | 46 |
| 4.7.22. | ANTI-VOL .....  | 46 |
| 4.7.23. | MODIFICATION OU SUPPRESSION DU PÉRIMÈTRE VIRTUEL, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER..... | 47 |
| 4.7.24. | DÉFINIR LA PRIORITÉ DE TONTE DES ZONES DU JARDIN .....  | 47 |
| 4.7.25. | ZONE TEMPORAIRE DE NON-TONTE.....   | 47 |
| 4.7.26. | NE PAS S'APPROCHER (STAY AWAY).....   | 48 |
| 4.7.27. | NOTIFICATION DES OBSTACLES .....  | 48 |
| 4.7.28. | MODE DE TONTE POUR LES GRANDS ESPACES OUVERTS (WIDE AREA MODE) (SELON LE MODÈLE) .....                | 49 |

#### 4.7.1. PREMIER ACCÈS

Lors du premier accès à l'application, il est possible de :

- Accéder aux pages d'information concernant les revendeurs et les produits STIGA.
- Effectuer le premier enregistrement.
- Effectuer la connexion pour les utilisateurs déjà enregistrés.

#### 4.7.2. ENREGISTREMENT (SIGN UP)

La section « S'enregistrer » permet l'enregistrement de l'utilisateur et donne accès à toutes les fonctions de l'application.

L'utilisateur peut se connecter via son compte Google, Facebook et Apple, ou créer un nouveau compte en remplissant les champs obligatoires.

La procédure d'enregistrement nécessite une vérification par courrier électronique.

#### 4.7.3. APPARIEMENT DE L'APPAREIL (PAIRING)

La section « Appariement des appareils » vous permet, via une connexion Bluetooth®, d'apparier votre appareil mobile avec le robot tondeuse, la station de référence satellite et de configurer la station de charge.

Pour ajouter un nouveau produit STIGA, appuyer sur le bouton « ajouter » (+) et suivre la procédure guidée. Pour effectuer l'appariement, il est nécessaire que le robot tondeuse et la station de référence satellite se trouvent à une distance inférieure à 8 mètres de l'appareil mobile.

La station de charge, en cas d'installation séparée de la station de référence satellite, peut être configurée ultérieurement.

Une fois l'appariement terminé, la page principale du produit s'affiche, à partir de laquelle il est possible d'accéder aux différents menus disponibles.

---

REMARQUE : Si l'appariement de la station de charge a été réalisé avec succès, le voyant lumineux présent dans la station de charge s'éclaire d'une lumière fixe lorsque le robot tondeuse est hors de la station de charge. Si l'appariement n'a pas été exécuté, le voyant lumineux clignote.

---

---

REMARQUE : Après l'appariement de tous les appareils, il est nécessaire, avant d'utiliser le produit, d'effectuer le « calibrage de la station de charge », (voir le Par. 4.7.5).

---

---

REMARQUE : si le robot tondeuse n'est pas détecté par l'appareil mobile, vérifier qu'il n'est pas apparié à un autre appareil (voir le paragraphe 5.3.6).

---

#### 4.7.4. CONNECTIVITÉ À DISTANCE ET ACTIVATION DE LA CARTE SIM

Le robot tondeuse est équipé d'un module de connectivité 3G/4G avec carte SIM qui permet la connexion au cloud STIGA et le contrôle du robot tondeuse à distance. Après avoir apparié l'appareil au compte utilisateur, la carte SIM doit être activée.

##### Procédure :

Suivre la procédure guidée de l'application.

#### 4.7.5. GARAGE ET PAGE PRODUIT (DEVICE PAGE)

La section « Garage » affiche tous les produits Stiga appariés au profil utilisateur.

Les produits appariés s'affichent en défilant à droite et à gauche entre les différentes pages-écrans.

Pour chacun des produits affichés, il est possible d'accéder à une série d'options qui permettent de :

- renommer ou supprimer l'appareil du compte utilisateur ;
- accéder aux informations sur le produit et aux Manuels ;
- vérifier l'état de la connectivité au réseau mobile et l'état du signal GNSS du robot tondeuse et de la station de référence ;
- effectuer des mises à jour du micrologiciel.

Depuis la section « Garage », il est possible d'accéder à la « Page produit » de chaque produit apparié.

La page produit du robot tondeuse est divisée en trois sections :

- Robot.
- Paramètres.
- Mon jardin.

Les sections peuvent être consultées en faisant défiler à droite et à gauche les différentes pages-écrans.

La section « Robot » permet de :

- Vérifier l'état du robot tondeuse (niveau de la batterie, état de fonctionnement, mode de coupe réglé).
- Démarrer et arrêter le robot tondeuse.
- Forcer le robot tondeuse à retourner à la station de charge.
- Démarrer le robot tondeuse pour qu'il travaille dans une zone qui ne peut pas être atteinte de manière autonome.
- Vérifier les heures de connectivité restantes et renouveler le paquet de données.

La section « Paramètres » permet de :

- Sélectionner le mode de coupe « Coupe Unique » ou « Programmé ».
- Définir ou modifier le programme de travail.
- Définir ou modifier la hauteur de coupe.
- Calibrer le positionnement du robot tondeuse dans la station de charge.
- Lancer la procédure d'hibernation pour le stockage d'hiver.
- Activer et sélectionner la sensibilité du capteur de pluie.
- Activer la fonction anti-vol.
- Activer d'autres fonctions accessoires.

La section « Mon jardin » permet de :

- Enregistrer les limites virtuelles, les chemins de transfert et les zones à éviter grâce à des procédures guidées intégrées à l'application.
- Afficher la carte du jardin avec les éléments enregistrés et la position en temps réel du robot tondeuse.
- Définir la direction de tonte souhaitée.
- Démarrer le robot tondeuse pour qu'il travaille dans une zone spécifique du jardin.

#### **4.7.6. CONFIGURATION DE LA STATION DE CHARGE**

Avant d'utiliser le robot tondeuse, il est nécessaire d'effectuer la configuration de la station de charge (voir Par. 4.7.3).

#### **4.7.7. CALIBRAGE DE LA STATION DE CHARGE**

L'opération de calibrage de la position de retour à la station de charge est obligatoire et demandée dans l'application immédiatement après avoir terminé la configuration de la station de charge.

Le calibrage permet au robot tondeuse de déterminer l'alignement correct aux contacts de charge, en utilisant la lecture du signal radio émis par l'antenne située sous le plateau de la station de charge.

Procédure :

1. Disposer le robot tondeuse sur la station de charge et l'enclencher aux contacts de charge.
2. Si nécessaire, soulever légèrement le robot tondeuse par la poignée arrière et l'aligner sur la station de charge afin qu'il soit parfaitement aligné avec celle-ci.
3. Vérifier sur le clavier du robot tondeuse que l'icône lumineuse « ALARME » est éteinte ; dans le cas contraire, réinitialiser les alarmes avant de procéder (voir le paragraphe 5.3.7).
4. Fermer la coque.
5. Lancer le calibrage en suivant la procédure guidée de l'application.
6. Attendre que le message de confirmation de calibrage bien effectué apparaisse.

---

REMARQUE : Si la procédure n'est pas terminée dans les 5 minutes suivant la connexion du robot tondeuse aux contacts de charge, le calibrage est annulé. Il est nécessaire de décrocher le robot des contacts de charge et de répéter la procédure à partir du point 1.

---

#### **4.7.8. INITIALISATION DU ROBOT TONDEUSE**

L'initialisation du robot tondeuse est obligatoire et demandée dans l'application :

- Lors du premier démarrage du produit.
- Lorsque le robot tondeuse est mis en marche ou redémarré.
- Lorsque le robot tondeuse est déplacé manuellement.

Procédure à suivre lors du premier démarrage du produit :

1. Placer le robot tondeuse de manière à ce qu'il puisse avancer sur au moins 3 m sans rencontrer d'obstacles.
2. Lancer l'initialisation comme le demande l'application et attendre que la procédure se termine. Le robot tondeuse procède marche avant en effectuant trois pas d'environ 1 m.

Procédure à suivre en cas de mise en marche ou de déplacement manuel du robot tondeuse :

1. Placer le robot tondeuse à l'intérieur d'une zone programmée, de manière à ce qu'il puisse avancer sur au moins 3 m en restant dans la limite virtuelle sans rencontrer d'obstacles.
2. Lancer l'initialisation comme le demande l'application et attendre que la procédure se termine. Le robot tondeuse procèdera marche avant en effectuant trois pas d'environ 1 m.

#### 4.7.9. PROGRAMMATION DES BORDURES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER

Avant de procéder à la programmation, vérifier d'avoir terminé les étapes suivantes : appariement de l'appareil (Par. 4.7.3), configuration de la station de charge (Par. 4.7.5), calibrage de la station de charge (Par. 4.7.6), initialisation du robot tondeuse (Par. 4.7.7).

La programmation des limites virtuelles des différentes Zones et des Zones fermées, des Chemins de transfert et des Zones à éviter se fait par le biais des procédures guidées respectives présentes dans l'application STIGA.GO. Les procédures demandent de piloter manuellement le robot tondeuse en marchant à ses côtés.

Le robot peut être piloté selon deux modes :

- Via le joystick virtuel dans l'application.
- Au moyen de l'accessoire Trolley code : 1127-0021-01.

Ci-après les étapes les plus importantes :

1. Suivre la procédure de démarrage du robot indiquée dans l'application, choisir entre les options joystick et Trolley.
2. Piloter le robot tondeuse à l'aide du joystick virtuel ou du Trolley jusqu'à l'endroit où on souhaite commencer la programmation.
3. Commencer l'enregistrement des limites ou des chemins virtuels en appuyant sur la touche appropriée.
4. Piloter le robot tondeuse à l'aide du joystick virtuel ou du Trolley sur l'ensemble du périmètre ou du parcours à programmer. Le point initial et le point d'arrivée du périmètre virtuel doivent coïncider. Il est également possible d'enregistrer le périmètre ou les chemins virtuels via la méthode « point to point ». Dans ce cas, le robot enregistre le périmètre ou le chemin comme une séquence de lignes droites entre les points sélectionnés par l'utilisateur.



#### AVERTISSEMENT :

**Respecter les distances minimales par rapport aux obstacles et les instructions du paragraphe 4.4**

5. Confirmer l'enregistrement.

---

REMARQUE : Le nombre maximum de zones de coupe virtuelles et de zones à éviter qu'il est possible d'enregistrer dépend du modèle du robot tondeuse.

---

REMARQUE : Lorsque la programmation des limites virtuelles est terminée, le robot tondeuse reparcourt l'ensemble du périmètre virtuel afin de vérifier que la programmation a été correctement effectuée.

---

REMARQUE : Pour gérer les différentes zones du jardin de manière différenciée, il est possible de programmer plusieurs zones virtuelles.

---

REMARQUE : Avant de programmer les chemins de transfert et les zones à éviter, il est nécessaire de programmer les limites virtuelles.

---

REMARQUE : Ne pas déplacer le robot tondeuse manuellement, tout déplacement manuel du robot tondeuse nécessite de répéter la procédure d'initialisation.

---

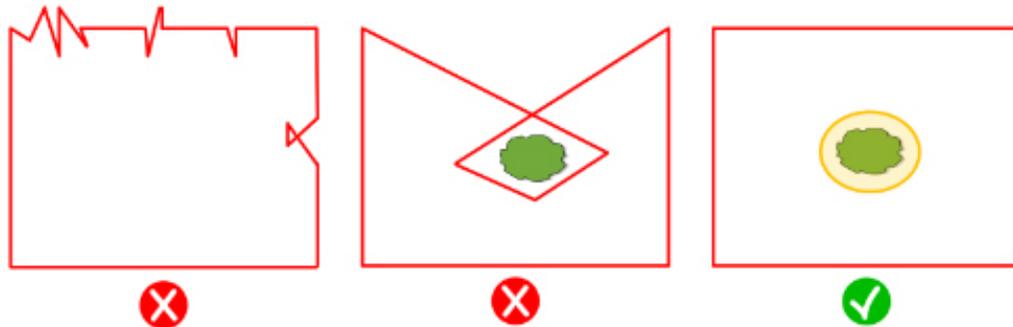
---

REMARQUE : Si la station de charge a été installée sur le bord de la zone à tondre, il est nécessaire de guider le robot en le faisant passer sur la station lors de la programmation des limites virtuelles.

---

REMARQUE : Pour un fonctionnement correct du robot tondeuse, il faut éviter les croisements et/ou les chevauchements dans le périmètre virtuel.

---



#### 4.7.10. PROGRAMMATION DU CHEMIN DE RETOUR À LA STATION DE CHARGE

Afin de permettre au robot tondeuse d'entrer à la station de charge, il est nécessaire de programmer le chemin de retour selon les caractéristiques suivantes :

- Le chemin de retour doit être d'au moins 3 m de longueur.
- La section qui se termine dans la station de charge doit être d'au moins 3 m de longueur, droite et alignée avec le centre de la station de charge (elle peut coïncider avec le parcours de retour tout entier).
- Le point initial du chemin de retour doit se trouver à l'intérieur de la limite virtuelle à une distance d'au moins 1 mètre du périmètre, afin que le robot tondeuse puisse l'atteindre de manière autonome.
- Le point final correspond à la position de charge du robot tondeuse.

---

REMARQUE : Avant la programmation du chemin de transfert vers la station de charge, il est nécessaire de programmer les limites virtuelles.

---

REMARQUE : respecter les distances minimales par rapport aux obstacles et les instructions du Par. 4.4

---

Dans certains cas, il est possible d'activer, via l'application, une longue manœuvre de marche arrière (Long Exit), auquel cas le robot tondeuse effectue une manœuvre de marche arrière de 2 m avant sa rotation de 180°. Voir le paragraphe 4.3.2 pour plus de détails.

Procédure :

1. Vérifier que la limite virtuelle de la zone d'où part le chemin de transfert a été programmée ; si nécessaire, effectuer l'initialisation.
2. Dans le menu « Mon jardin », choisir la zone programmée d'où doit partir le chemin de retour vers la station de charge, sélectionner la création d'un nouveau raccordement et choisir « Station de Charge ».
3. Piloter le robot tondeuse à l'aide du joystick jusqu'à l'endroit où on souhaite commencer la programmation.
4. Commencer à enregistrer le chemin de retour vers la station de charge en appuyant sur la touche appropriée.
5. Piloter le robot tondeuse manuellement à l'aide du joystick le long du chemin à programmer jusqu'à ce que le robot s'enclenche aux contacts de charge.
6. Confirmer l'enregistrement.

---

REMARQUE : Ne pas déplacer le robot tondeuse manuellement, tout déplacement manuel du robot tondeuse nécessite de répéter la procédure d'initialisation.

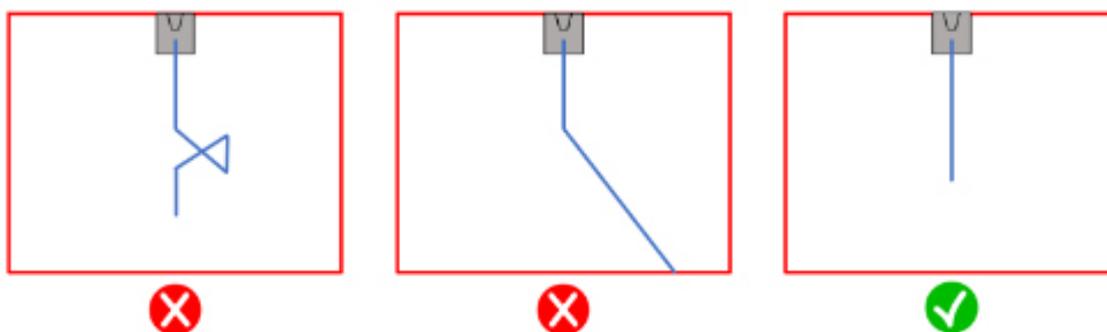
---

REMARQUE : La station de charge peut également être installée à l'extérieur de la zone de travail. Dans ce cas, le robot utilisera la totalité de la trajectoire de rentrée pour revenir à la station de charge et atteindre la zone de travail pendant le fonctionnement.

---

REMARQUE : Lorsque la programmation du chemin de retour à la station de charge est terminée, le robot tondeuse reprocure l'ensemble du parcours afin de vérifier que la programmation a été correctement effectuée.

---



#### 4.7.11. CARTE DU JARDIN

À partir de la section « Mon jardin », il est possible d'accéder à la carte du jardin et de visualiser :

- Les limites virtuelles.
- Les zones à éviter.
- Les chemins de transfert.
- La position en temps réel du robot tondeuse.
- La position de la station de charge et son chemin de retour correspondant.

#### 4.7.12. COUPE UNIQUE / PROGRAMMÉE (SPOT CUT / SCHEDULED)

Le sélecteur « Coupe unique/Programmée » du menu Paramètres permet d'activer ou de désactiver le programme de travail planifié.

Le nombre d'heures par semaine à prévoir est suggéré par l'application en fonction de la taille du jardin.

- S'il est réglé sur « Programmé », le robot tondeuse travaille en suivant le programme de travail planifié.
- S'il est réglé sur « Coupe unique », le robot tondeuse travaille en effectuant un cycle de travail unique.

---

REMARQUE : Lorsque le robot tondeuse termine un cycle de couverture de tout le jardin, il retourne à la station de charge et y reste jusqu'au prochain horaire de démarrage programmé.

---

REMARQUE : Lorsque le robot tondeuse termine un cycle de couverture d'une seule zone, il passe directement à la zone de tonte suivante.

---

#### 4.7.13. PROGRAMMATION DES SÉANCES DE COUPE (MOWING SESSIONS)

La section « Séances de coupe » permet de programmer l'horaire et les jours de travail du robot tondeuse.

Le nombre d'heures par semaine à prévoir est suggéré par l'application en fonction de la taille du jardin.

Procédure :

1. À partir du menu « Paramètres », sélectionner « Séances de coupe » et choisir un jour de la semaine où définir les séances de travail souhaitées.
2. L'utilisateur a la possibilité d'appliquer le même horaire de travail à plusieurs jours de la semaine.

- L'horaire de travail s'affichera à l'intérieur du jour où il est programmé. En appuyant sur chaque horaire de travail, il est possible de le copier ou de le supprimer.

#### 4.7.14. GESTION DU PAQUET DE DONNÉES

Vérifier les conditions d'utilisation du paquet de données sur [stiga.com](http://stiga.com)

#### 4.7.15. INTÉGRATION AVEC DES ASSISTANTS VOCAUX (SELON LE MODÈLE) (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)

L'intégration avec un assistant vocal permet d'interagir avec le robot tondeuse selon les options disponibles dans l'application, il est par exemple possible de :

- Commencer une séance de travail.
- Arrêter le robot tondeuse pendant la tonte du gazon et reprendre le travail.
- Forcer le robot tondeuse à rentrer dans la station de charge.
- Demander des informations sur le prochain horaire du début du travail programmé.
- Demander des informations sur l'état du robot tondeuse.
- Demander des informations sur les heures de connectivité restantes.

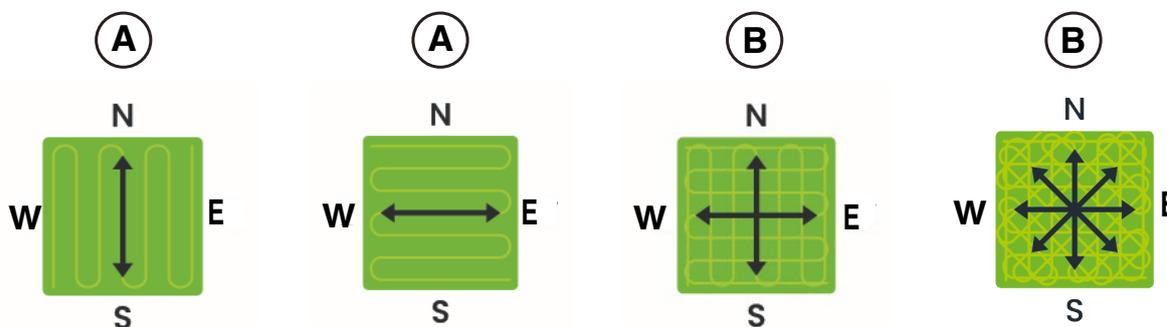
---

REMARQUE : L'intégration du robot tondeuse avec un assistant vocal ne se fait pas via l'application Stiga.GO, mais doit être configurée via l'application de l'assistant vocal elle-même.

---

#### 4.7.16. VERROUILLAGE DU CLAVIER (APP LOCK)

Afin d'éviter que le robot tondeuse ne soit utilisé par des enfants ou des personnes non autorisées, le fonctionnement du clavier peut être verrouillé. De cette façon, le robot tondeuse ne peut être contrôlé que par l'application.



##### Procédure :

- Activer ou désactiver la fonction de verrouillage du clavier/de l'application à partir du menu « paramètres » de l'application.

---

REMARQUE : Lorsque la fonction est active, le verrouillage du clavier reste actif même si le robot tondeuse est éteint.

---

#### 4.7.17. RÉGLAGE DU MODE DE NAVIGATION SOUHAITÉ

Cette fonction permet de définir le mode de navigation avec lequel le robot tondeuse se déplace dans le jardin pour effectuer la tonte.

Il est possible de sélectionner différentes directions de coupe (A), ou une combinaison de celles-ci (B). Il est également possible de régler avec plus de précision la direction de tonte sélectionnée pour l'aligner sur les structures ou les formes du jardin. Le réglage peut être effectué dans une plage comprise entre  $-90^\circ$  et  $+90^\circ$ , avec une précision de  $0,1^\circ$ .

Un changement de mode de navigation effectué par l'utilisateur dans une zone où la coupe a été commencée mais non achevée devient effectif après l'achèvement de la tonte de la zone concernée.

## Procédure :

1. Choisir le mode de navigation souhaité dans le menu « paramètres » l'application.
2. Si nécessaire, régler la direction de la tonte à l'aide des boutons « + » et « - » jusqu'à obtenir le réglage souhaité.

### 4.7.18. COUPE DE LA BORDURE (BORDER CUT)

Si elle est activée, la section « Coupe de la bordure » permet de couper la bordure du jardin et des zones de non-tonte. La coupe de bordure est effectuée par le robot tondeuse après avoir terminé la coupe de la zone programmée.

## Procédure :

1. Activer la fonction « coupe de la bordure » du menu « paramètres » de l'application. Il est possible d'activer la fonction séparément pour chaque zone virtuelle ou zone de non-tonte programmée.

### 4.7.19. CAPTEUR PLUIE

La fonction « Capteur de pluie » permet d'activer ou de désactiver le capteur de pluie présent sur le robot tondeuse. Le capteur de pluie peut être réglé sur trois niveaux de sensibilité différents. À une sensibilité plus élevée correspond un séjour plus long dans la station en cas de pluie.

Sensibilité faible : 4 heures, sensibilité moyenne : 8 heures, sensibilité élevée: 12 heures.

## Procédure :

1. Activer la fonction du menu « paramètres » de l'application.

### 4.7.20. MISE À JOUR DU LOGICIEL (FIRMWARE UPDATE)

Si elles sont disponibles, les mises à jour du micrologiciel du produit sont notifiées sur la page d'affichage du produit dans « Garage ».

Les mises à jour disponibles sont effectuées en séquence dans l'ordre suivant : robot tondeuse, station de référence, station de charge.

Le téléphone doit être maintenu à proximité de l'appareil lors de sa mise à jour. La mise à jour de chaque appareil prend entre 10 et 20 minutes.

L'utilisateur peut également accéder au menu de la page d'affichage du produit dans « Garage » pour vérifier la disponibilité de mises à jour et forcer la mise à jour du micrologiciel.

En fonction de la version du micrologiciel (firmware) installée sur le produit, il est également possible de procéder à la mise à jour à distance via une connexion réseau mobile (Firmware-Over-The-Air). Suivre la procédure guidée de l'application.

### 4.7.21. PROFIL / GESTION DES UTILISATEURS / CHOIX DU REVENDEUR PRÉFÉRÉ / MESSAGERIE

Dans la section « Profil », il est possible de modifier les données de son compte et changer son mot de passe.

L'utilisateur principal qui a effectué le premier enregistrement peut inviter et gérer d'autres utilisateurs du robot tondeuse.

L'utilisateur invité doit télécharger l'appli sur son appareil mobile et doit s'enregistrer.

La section « Dealer » permet de choisir le centre d'assistance de référence.

La section « Messages » permet de visualiser les messages/informations.

### 4.7.22. ANTI-VOL (SELON LE MODÈLE)

Cette fonction permet de recevoir une notification d'avertissement lorsque le robot tondeuse est loin de la zone de travail. Si la fonction est active, le robot tondeuse surveille en permanence sa distance par rapport au périmètre virtuel. Lorsque le robot tondeuse s'éloigne du périmètre virtuel de plus de 100 mètres :

- Le robot envoie une notification à l'appareil mobile de l'utilisateur via l'application Stiga.GO.
- Dans l'application, il est possible de visualiser la position réelle du robot et de suivre ses mouvements.
- Il n'est pas possible de démarrer le robot tondeuse au travail tant qu'il est en dehors de son périmètre virtuel.

---

REMARQUE : La fonction Anti-vol reste active même si le robot tondeuse est éteint. Dans ce cas, la notification de vol et la localisation du robot tondeuse sont envoyées lorsque le robot est mis en marche.

---

**Procédure :**

1. Activer la fonction du menu « paramètres » de l'application. S'assurer que les notifications pour l'application Stiga.GO ont été activées sur l'appareil mobile.
2. Activer la notification « Anti-vol » dans la barre latérale de l'application Stiga.GO.

#### 4.7.23. MODIFICATION OU SUPPRESSION DU PÉRIMÈTRE VIRTUEL, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER

Le périmètre virtuel des différentes zones peut être modifié de deux manières :

- Suppression de l'élément : l'élément est entièrement supprimé et un nouvel enregistrement est nécessaire.
- Modification de l'élément : il est possible de ne modifier qu'une partie de l'élément sans le supprimer entièrement.

S'il est nécessaire de modifier les chemins de transfert ou les zones à éviter, il faut les supprimer puis les réenregistrer.

**Procédure :**

1. Pour supprimer un élément de la carte, le sélectionner dans le menu « paramètres » de l'application et appuyer sur le bouton « supprimer ».
2. Pour modifier le périmètre virtuel, sélectionner la zone virtuelle souhaitée dans le menu « Paramètres » de l'application et appuyer sur le bouton « Modifier ». Suivre ensuite la procédure guidée de l'application.

#### 4.7.24. DÉFINIR LA PRIORITÉ DE TONTE DES ZONES DU JARDIN

Les différentes zones virtuelles du jardin sont tondues dans l'ordre où elles sont enregistrées.

Il est possible de modifier la priorité de tonte des zones individuelles afin de changer l'ordre dans lequel elles sont tondues.

**Procédure :**

1. Sélectionner la zone de tonte virtuelle souhaitée dans le menu « Paramètres » de l'application et la faire glisser jusqu'à la position souhaitée dans la liste des zones.

---

REMARQUE : Pour chaque zone du jardin, le pourcentage d'avancement de la tonte est également indiqué, ce qui permet d'identifier les zones déjà complètement tondues et la progression de la zone en cours de tonte.

---

#### 4.7.25. ZONE TEMPORAIRE DE NON-TONTE (SELON LE MODÈLE)

La fonction « Zone temporaire de non-tonte » permet d'exclure temporairement une partie du jardin de la zone de tonte. La zone sélectionnable doit être une partie du périmètre entre deux points A et B sélectionnés par l'utilisateur, et le segment droit qui les relie. La zone sélectionnée ne peut pas croiser les chemins de transfert.

Le robot tondeuse n'entrera pas dans la zone exclue tant que le temps défini ne sera pas écoulé, mais il continuera à travailler dans les autres parties du jardin.

## Procédure :

1. Sélectionner la fonction dans le menu « Paramètres » de l'application.
2. Suivre la procédure guidée de l'application pour sélectionner la partie du jardin à exclure et définir la durée souhaitée.

---

REMARQUE : Le nombre maximum de zones à éviter qu'il est possible d'enregistrer dépend du modèle du robot tondeuse.

---

### 4.7.26. NE PAS S'APPROCHER (STAY AWAY) (SELON LE MODÈLE)

La fonction « Ne pas s'approcher » (Stay Away) permet d'exclure temporairement une partie du jardin de la zone de tonte. La zone sélectionnable est un cercle dont le rayon est choisi par l'utilisateur et dont le centre est la position GPS de l'appareil mobile ou un point sélectionné sur la carte virtuelle. La zone sélectionnée ne peut pas croiser les chemins de transfert.

Le robot tondeuse n'entrera pas dans la zone exclue tant que le temps défini ne sera pas écoulé, mais il continuera à travailler dans les autres parties du jardin.

## Procédure :

1. Sélectionner la fonction dans le menu « paramètres » de l'application.
2. Suivre la procédure guidée de l'application pour sélectionner la partie du jardin à exclure et définir la durée souhaitée.

---

REMARQUE : Si la position GPS de l'appareil mobile est utilisée pour définir le centre du cercle, la position de ce point, et donc de la zone de non-coupe, dépend de la précision du signal GPS reçu par l'appareil mobile, qui est généralement de +/- 5 mètres.

---

---

REMARQUE : Le nombre maximum de zones à éviter qu'il est possible d'enregistrer dépend du modèle du robot tondeuse.

---

### 4.7.27. NOTIFICATION DES OBSTACLES (SELON LE MODÈLE)

La fonction « Notification des obstacles » permet de recevoir une notification push si le robot tondeuse détecte des obstacles pendant la tonte.

Si la fonction est active et que le robot tondeuse heurte un obstacle un certain nombre de fois, la position de cet obstacle est mémorisée. Lorsque le robot tondeuse retourne à la station de charge, il envoie une notification push à l'appareil mobile de l'utilisateur contenant tous les obstacles détectés pendant la session de tonte.

L'utilisateur peut :

- Ignorer la présence de ces obstacles et laisser le robot tondeuse les heurter.
- Éliminer physiquement les obstacles de la zone de travail.
- Délimiter automatiquement les obstacles au moyen d'une zone virtuelle circulaire de non-tonte. Dans ce cas, l'utilisateur sélectionne dans la liste des obstacles détectés les obstacles à délimiter virtuellement, en choisissant le rayon du cercle de la zone de non-tonte à créer.
- Délimiter les obstacles au moyen d'une zone virtuelle de non-tonte enregistrée manuellement. Cette option est recommandée dans le cas d'obstacles de grande taille ou de forme non circulaire.

## Procédure :

1. Activer la fonction dans le menu « Paramètres » de l'application.
2. En cas d'obstacles, une notification push sera envoyée à l'appareil mobile.
3. Ouvrir la notification push et afficher les obstacles détectés.
4. Si vous souhaitez délimiter ces obstacles par une zone virtuelle de non-tonte, suivez la procédure guidée de l'application.

---

REMARQUE : Le nombre maximum de zones à éviter qu'il est possible d'enregistrer dépend du modèle du robot tondeuse.

---

#### 4.7.28. MODE DE TONTE POUR LES GRANDS ESPACES OUVERTS (WIDE AREA MODE) (SELON LE MODÈLE)

La fonction « grands espaces ouverts » permet d'optimiser le résultat de la tonte pour les espaces de grande taille de forme régulière et simple, telles que les terrains de sport.

Si la fonction est activée, la vitesse de déplacement du robot tondeuse augmente et la planification du chemin de tonte est optimisée pour ce type d'application.

##### Procédure :

1. Activer la fonction dans le menu « Paramètres » de l'application.

## 5. FONCTIONNEMENT

### Exigences et obligations :

- Installation de la station de charge et de la station de référence satellite (voir le chapitre 4.5)
- Hauteur initiale du gazon dans la zone de travail du robot tondeuse : 20-60 mm
- Batterie chargée (voir le paragraphe 5.5)
- Programmation des limites virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter (voir Par. 5.6)
- Hauteur de coupe correctement réglée (voir le paragraphe 5.6)

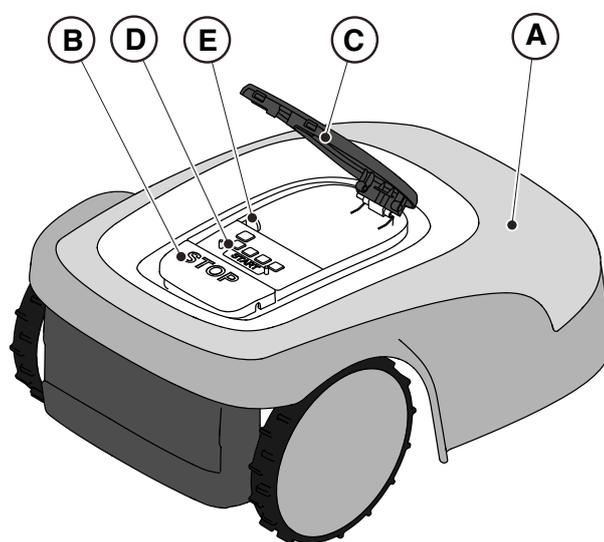
### 5.1. VÉRIFICATION DES SÉCURITÉS POUR LE DÉMARRAGE DU ROBOT TONDEUSE

#### Exigences et obligations :

- Clé de sécurité

#### Procédure :

1. Vérifier que la coque flottante (A) est correctement montée. L'absence de coque empêche le fonctionnement du robot tondeuse.
2. Vérifier que la clé de sécurité (E) est bien insérée. Si elle n'est pas insérée, le robot tondeuse ne démarrera pas.
3. Vérifier que le bouton d'arrêt « **ARRÊT** » (B) n'est pas actif. En appuyant dessus, il arrête le robot tondeuse et ouvre la coque de protection (C) de la console de commande (D).
4. Vérifier que le robot tondeuse est correctement positionnée au sol. En cas d'inclinaison excessive ( $\geq 45\%$  ou  $>50\%$ ) ou de levage, les capteurs d'inclinaison (inclinomètre) arrêtent le robot tondeuse.



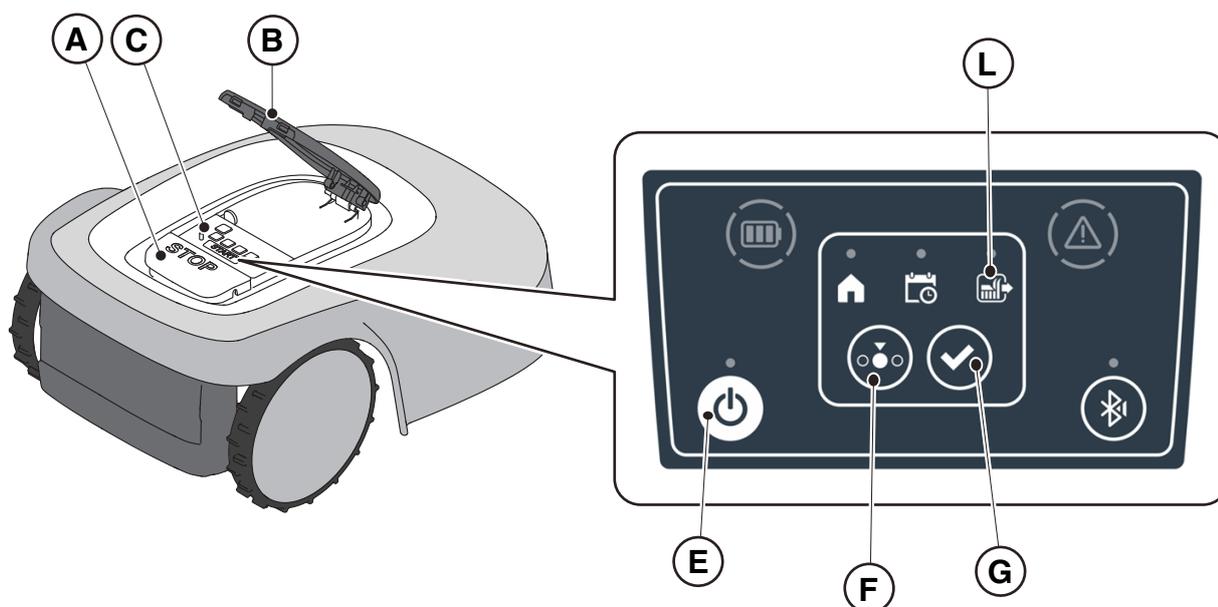
## 5.2. FONCTIONNEMENT MANUEL DU ROBOT TONDEUSE

Le robot tondeuse peut être utilisé sans effectuer la programmation décrite au paragraphe 4.7. Dans ce mode, le robot tondeuse effectue un cycle de travail, retourne à la station de charge et y reste jusqu'au démarrage manuel suivant.

Pour utiliser la machine dans ce mode, il est toutefois nécessaire d'effectuer la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter (voir le paragraphe 4.6).

### Procédure :

1. Placer le robot tondeuse à l'intérieur sur la station de charge ou, en tout cas, dans le périmètre de l'installation.
2. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
3. Appuyer sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » (F), jusqu'à ce que seule l'icône (L) clignote.
4. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G). L'icône (L) s'éclaire d'une lumière fixe pour confirmer l'opération.
5. Fermer la coque (B).
6. Le robot tondeuse commencera à travailler.



**REMARQUE :** Ce mode pourrait ne pas garantir une couverture totale du jardin, tant en termes de temps nécessaire que d'uniformité du résultat de la coupe, surtout si le jardin n'a pas une forme régulière. Pour obtenir une efficacité maximale du robot tondeuse, il est recommandé d'effectuer la programmation (voir le paragraphe 4.7).

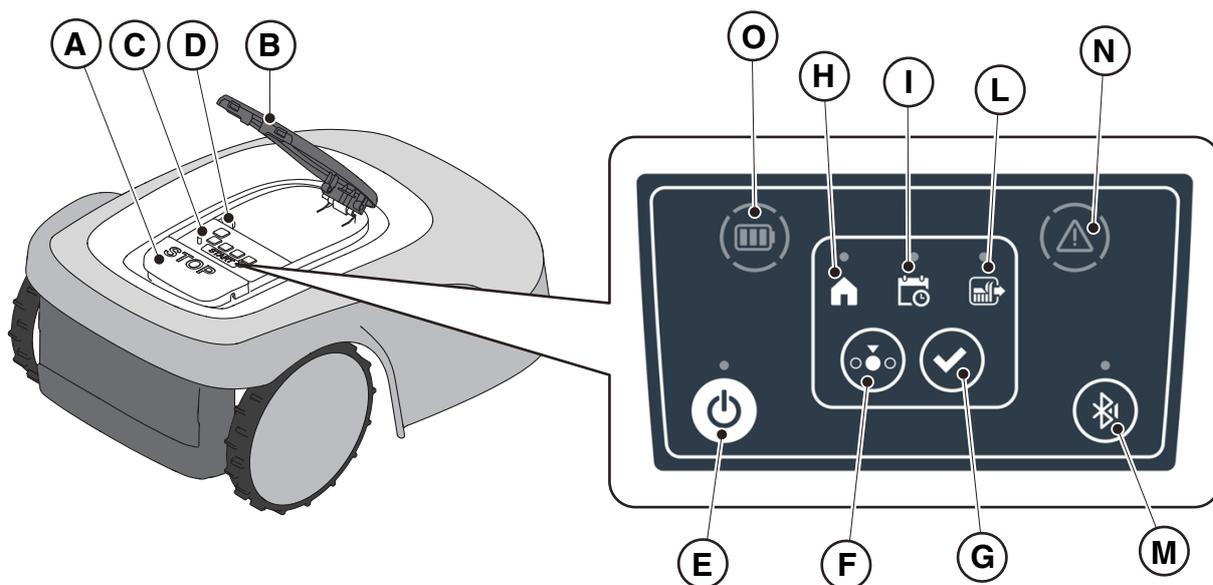
**REMARQUE :** Si après avoir appuyé sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), on appuie sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » (F), les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se remettront à clignoter, demandant la confirmation de la fonction qui vient d'être sélectionnée. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G). Les icônes s'éclaireront à nouveau d'une lumière fixe.

**REMARQUE :** Si la coque (B) est ouverte, aussi bien pendant le travail qu'avec le robot en station, les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se mettront à clignoter, indiquant que l'opération doit être confirmée avant de refermer la coque. Si la coque est refermée sans appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), le robot n'effectuera aucune opération jusqu'à ce que l'utilisateur donne une nouvelle commande.

### 5.3. DESCRIPTION DES COMMANDES PRÉSENTES SUR LE ROBOT TONDEUSE

Liste des commandes, des voyants et leur fonction :

- Bouton « **ARRÊT** » (A) : utilisé pour arrêter le robot tondeuse en toute sécurité.
- « **CLÉ DE SÉCURITÉ** » (D) : utilisée pour éteindre le robot en toute sécurité.
- Bouton « **ON/OFF** » (E) : utilisé pour allumer et éteindre le robot tondeuse et réinitialiser les alarmes.
- Bouton « **SÉLECTION MODE** » (F) : utilisé pour sélectionner le mode de fonctionnement du robot tondeuse et pour forcer le retour à la station de charge.
- Bouton « **CONFIRMER** » (G) : utilisé pour confirmer le mode de fonctionnement défini.
- Icône lumineuse « **PROGRAMME PLANIFIÉ** » (I) : utilisée pour afficher le paramètre du programme planifié.
- Icône lumineuse « **CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE** » (L) : utilisée pour afficher le paramètre d'un cycle de travail unique.
- Icône lumineuse « **RETOUR À LA STATION** » (H) : utilisée pour afficher le paramètre du retour forcé à la station de charge du robot tondeuse.
- Le bouton « **BLUETOOTH®** » (M) est uniquement utilisé par le centre de service à des fins de diagnostic.
- Icône lumineuse « **ALARME** » (N) : utilisée pour visualiser l'état d'alarme.
- Icône lumineuse « **BATTERIE** » (O) : utilisée pour visualiser la charge de la batterie.

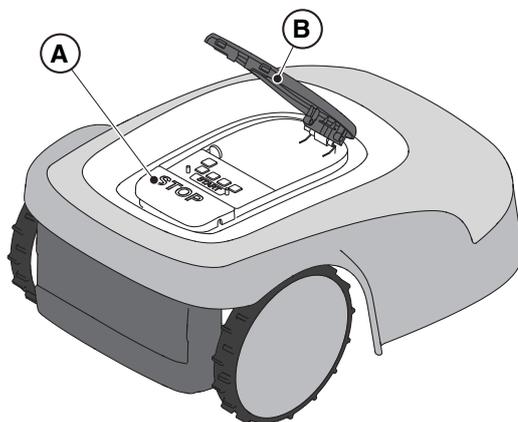


## 5.3.1. ARRÊT SÉCURISÉ - BOUTON D'ARRÊT

Le bouton « **ARRÊT** » (A) permet d'arrêter le robot tondeuse en toute sécurité, quel que soit son état de fonctionnement.

### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) lorsque le robot tondeuse est en mouvement ou déjà à l'arrêt.
2. En appuyant sur le bouton « **ARRÊT** » (A), le robot tondeuse s'arrête et la coque (B) s'ouvre pour permettre l'accès aux autres commandes du robot.



## 5.3.2. ARRÊT SÉCURISÉ - CLÉ DE SÉCURITÉ

La clé de sécurité (D), une fois ôtée, permet d'éteindre le robot tondeuse en toute sécurité.

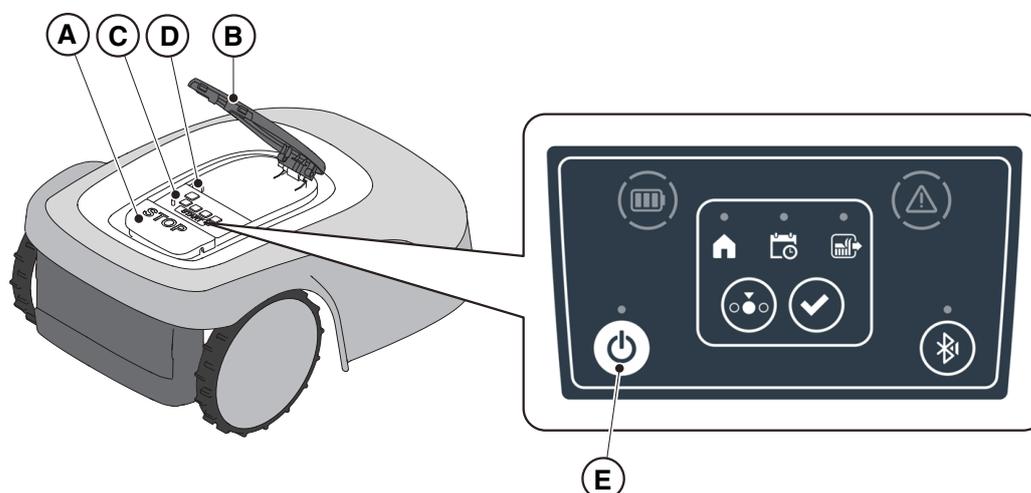


### OBLIGATION :

**Toujours ôter la clé de sécurité avant toute opération de nettoyage, de transport ou d'entretien.**

### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
2. Appuyer sur le bouton d'arrêt (E) quelques secondes et attendre que le voyant du bouton en question s'éteigne.
3. Après que le voyant (E) se soit éteint uniquement, ôter la clé de sécurité (D) pour éteindre le robot tondeuse en toute sécurité. Conserver la clé de sécurité en lieu sûr.
4. Après avoir effectué les opérations d'entretien, insérer la clé de sécurité pour pouvoir allumer le robot tondeuse.



### 5.3.3. ALLUMAGE ET ARRÊT - BOUTON ON/OFF

L'interrupteur « **ON/OFF** » (E) est utilisé pour mettre en marche et arrêter manuellement le robot tondeuse.

**Procédure :**

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
2. Appuyer sur le bouton « **ON/OFF** » (E) pendant 5 secondes pour allumer ou éteindre le robot tondeuse.

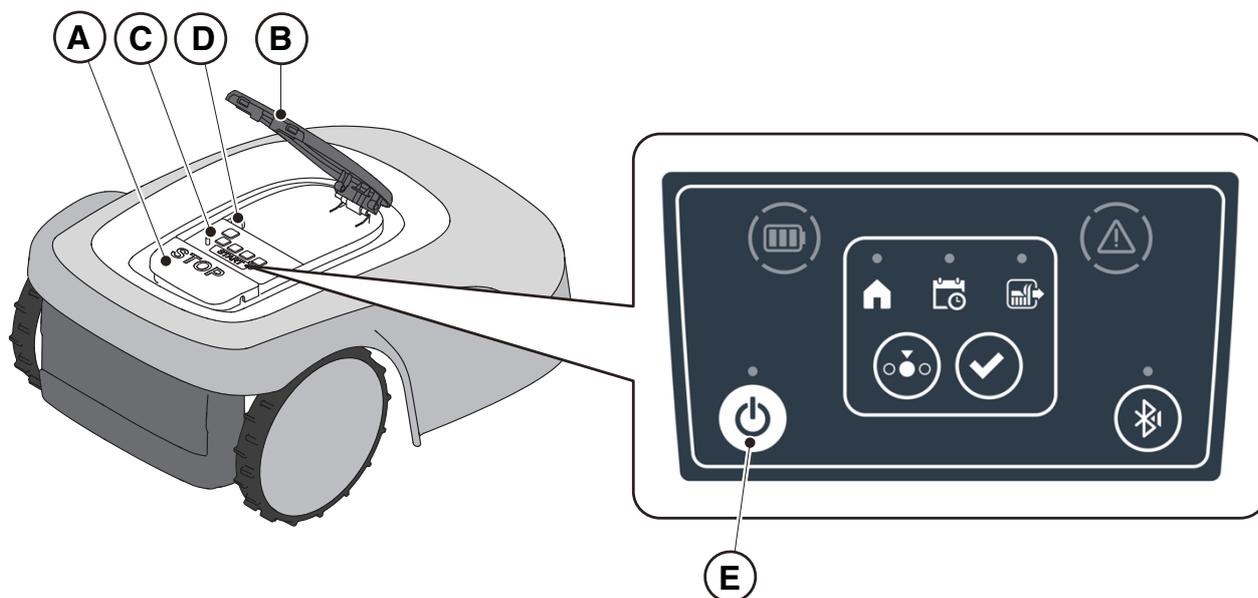
---

REMARQUE : La clé de sécurité (D) doit être insérée pour démarrer le robot tondeuse.

---

REMARQUE : En cas d'alarmes actives, une double pression sur le bouton « **ON/OFF** » réinitialise les alarmes.

---



## 5.3.4. SÉLECTION PROGRAMME PLANIFIÉ / CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE / RETOUR FORCÉ À LA STATION DE CHARGE – BOUTON DE SÉLECTION MODE

Le bouton « **SÉLECTION MODE** » permet d'activer ou de désactiver la programmation de travail définie via l'application et de sélectionner le retour forcé à la station de charge. Le robot tondeuse se comporte selon les sélections possibles décrites ci-dessous.

### SÉLECTIONS DU CLAVIER ET FONCTIONNEMENT DU ROBOT

#### PROGRAMME PLANIFIÉ

Le robot tondeuse fonctionne selon la programmation définie via l'application.



#### RETOUR À LA STATION + PROGRAMME PLANIFIÉ

Le robot tondeuse retourne à la station de charge.  
Le robot tondeuse reprend le travail à partir de l'heure de départ programmée suivante.



#### CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE + PROGRAMME PLANIFIÉ

Le robot tondeuse effectue un seul cycle de travail forcé avant de retourner à la station de charge.  
Le robot tondeuse reprend le travail à partir de l'heure de départ programmée suivante.



#### CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE

Le robot tondeuse effectue un seul cycle de travail forcé et retourne à la station de charge.  
Le robot tondeuse reste dans la station jusqu'à l'intervention manuelle de l'utilisateur.



#### RETOUR À LA STATION + CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE

Le robot tondeuse retourne à la station de charge.  
Le robot tondeuse reste dans la station jusqu'à l'intervention manuelle de l'utilisateur.



#### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
2. Appuyer sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » (F) jusqu'à ce que les icônes relatives aux fonctions qu'on souhaite activer se mettent à clignoter. Les icônes relatives aux fonctions sélectionnées clignotent.

3. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G). Les icônes relatives aux fonctions sélectionnées s'éclairent d'une lumière fixe pour confirmer l'opération.
4. Fermer la coque (B).
5. Le robot tondeuse commencera à travailler selon le mode défini.

---

REMARQUE : Si après avoir appuyé sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), on appuie sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » (F), les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se remettent à clignoter, demandant la confirmation de la fonction qui vient d'être sélectionnée. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G). Les icônes s'éclaireront à nouveau d'une lumière fixe.

---

REMARQUE : Si la coque (B) est ouverte, aussi bien pendant le travail qu'avec le robot en station, les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se mettent à clignoter, indiquant que l'opération doit être confirmée avant de refermer la coque. Si la coque est refermée sans appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), le robot n'effectue aucune opération jusqu'à ce que l'utilisateur donne une nouvelle commande.

---

REMARQUE : Si la batterie du robot est faible, l'icône de la batterie clignote d'une couleur rouge pour indiquer que l'action sélectionnée ne peut pas être effectuée.

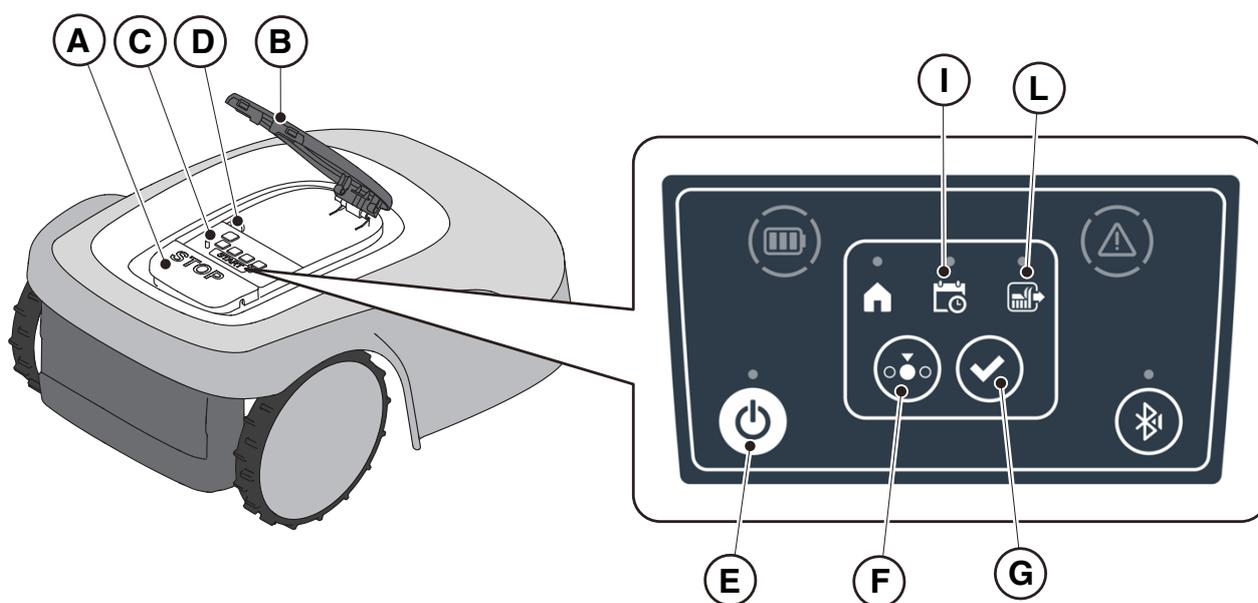
---

REMARQUE : Le robot tondeuse ne démarre qu'après la fermeture de la coque (B).

---

REMARQUE : Le robot tondeuse atteint la station de charge avec l'organe de coupe éteint.

---




---

REMARQUE : Si après avoir appuyé sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), on appuie sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » (F), les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se remettront à clignoter, demandant la confirmation de la fonction qui vient d'être sélectionnée. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G). Les icônes s'éclaireront à nouveau d'une lumière fixe.

---

REMARQUE : Si la coque (B) est ouverte, aussi bien pendant le travail qu'avec le robot en station, les icônes relatives aux fonctions sélectionnées se mettront à clignoter, indiquant que l'opération doit être confirmée avant de refermer la coque. Si la coque est refermée sans appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** » (G), le robot n'effectuera aucune opération jusqu'à ce que l'utilisateur donne une nouvelle commande.

---

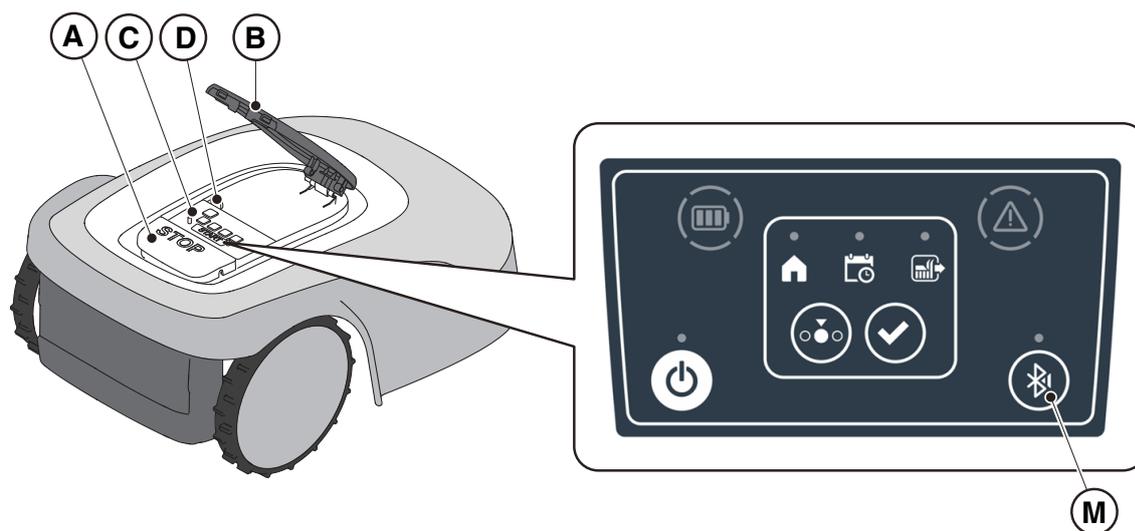
## 5.3.5. AFFICHAGE DE L'ÉTAT DU BLUETOOTH® - BOUTON BLUETOOTH®

Le robot tondeuse gère automatiquement la connexion Bluetooth® avec les appareils mobiles externes. La connexion Bluetooth® est disponible à tout moment lorsque le robot tondeuse est allumé. Un seul appareil mobile à la fois peut être connecté au robot tondeuse via Bluetooth®. Le robot tondeuse se déconnecte automatiquement de l'appareil lorsque l'application est refermée. Le bouton « BLUETOOTH® » (M) est utilisé uniquement par le centre d'assistance pour des activités de diagnostic.

---

REMARQUE : Pour l'appariement de l'appareil avec le robot tondeuse via Bluetooth®, voir le Par. 4.7.3 « Appariement ».

---



## 5.3.6. AFFICHAGE DES ÉTATS D'ALARME - ICÔNE ALARMES

L'icône lumineuse « **ALARME** » (N) indique un dysfonctionnement en cours.

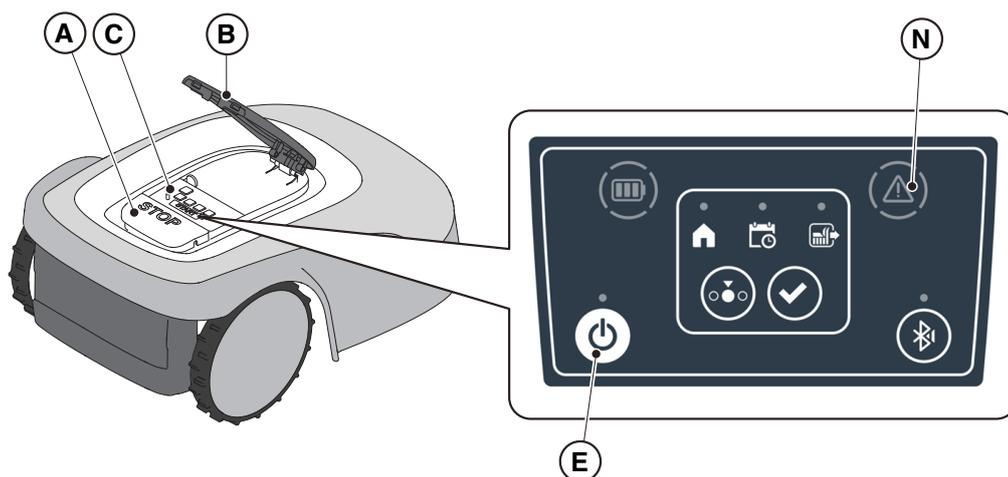
### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
2. Vérifier l'état de l'alarme grâce à l'icône lumineuse rouge (N), qui peut être fixe ou clignotante.
3. Après avoir réglé le problème, appuyer deux fois en succession rapide sur le bouton « **ON/OFF** » (E) pour réinitialiser l'alarme. L'icône lumineuse (N) s'éteint et le robot tondeuse peut être redémarré. Si l'icône (N) ne s'éteint pas, éteindre le robot tondeuse à l'aide de la touche « **ON/OFF** » (E), attendre quelques secondes, puis rallumer le robot tondeuse à l'aide de la touche « **ON/OFF** » (E). Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.

---

REMARQUE : Les détails des anomalies peuvent être consultés via l'application.

---



### 5.3.7. AFFICHAGE DE LA CHARGE DE LA BATTERIE - ICÔNE DE LA BATTERIE

L'icône lumineuse « **BATTERIE** » (O) permet de visualiser l'état de charge de la batterie.

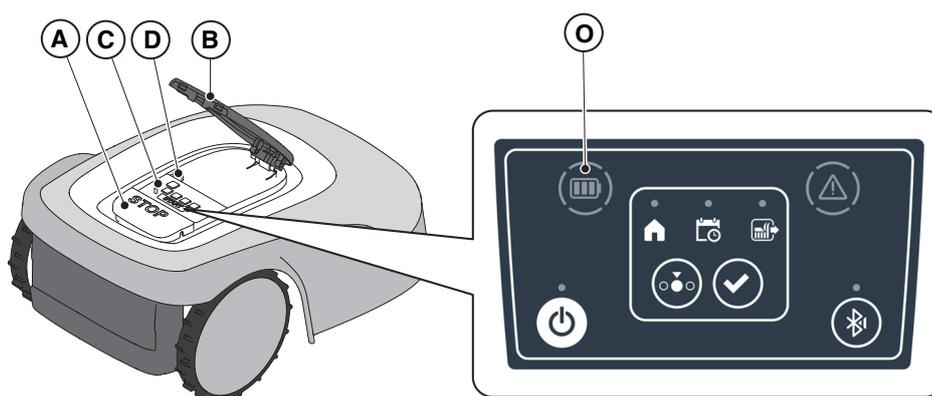
#### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
2. Vérifier l'état de charge de la batterie à l'aide de l'icône lumineuse (O) :
  - Icône bleue : la batterie est chargée (niveau de charge >40 %).
  - Icône rouge : la batterie est en charge (niveau de charge 15-40 %).
  - Icône rouge clignotante : la batterie est faible (niveau de charge <15%).
3. Si le robot tondeuse est en cours de charge, l'icône lumineuse (O) de couleur bleue clignote.

---

REMARQUE : Si, en appuyant sur une commande, l'icône de la batterie (O) se met à clignoter rapidement d'une lumière rouge, l'opération ne peut pas être effectuée et il sera nécessaire de charger la batterie manuellement (voir le paragraphe 5.5).

---



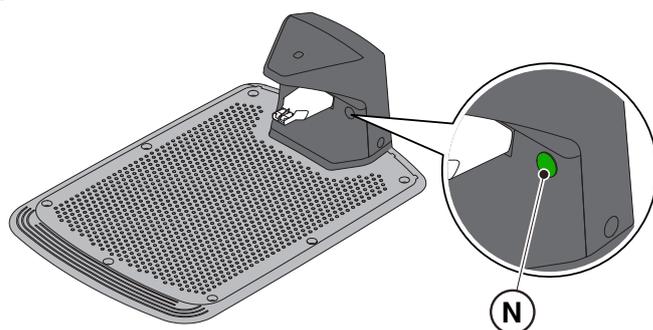
## 5.3.8. DÉMARRAGE DU ROBOT TONDEUSE

Pour démarrer le robot tondeuse, suivre la procédure décrite au paragraphe 5.3.4 « SÉLECTION PROGRAMME PLANIFIÉ / CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE / RETOUR FORCÉ À LA STATION DE CHARGE – BOUTON DE SÉLECTION MODE »

## 5.4. FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE CHARGE

La station de charge est dotée d'un voyant lumineux (N) qui s'éclaire de la façon suivante :

- Voyant éteint : la station de charge est hors tension ou le robot est dans la station ;
- Voyant clignotant lentement : la station de charge n'est pas correctement configurée ;
- Voyant clignotant rapidement : il y a un défaut dans la station de charge ;
- Voyant clignotant rapidement deux ou trois fois : la station de charge a détecté un court-circuit sur les contacts de charge (Voir Chap. 7).



## 5.5. CHARGE DE LA BATTERIE

La procédure « **CHARGE DE LA BATTERIE** » permet de recharger le robot tondeuse manuellement.

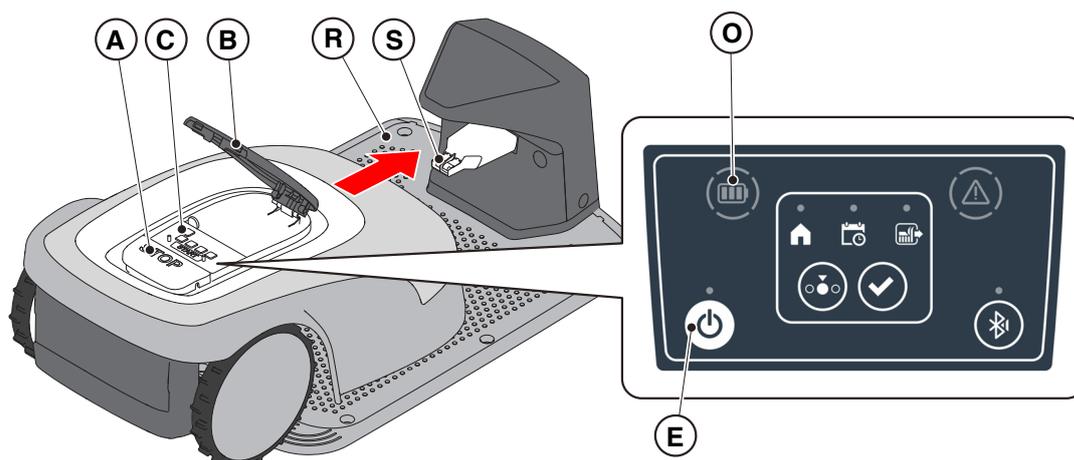
### Exigences et obligations :

- Station de charge connectée au réseau électrique.

### Procédure :

1. Placer le robot tondeuse sur la station de charge (R).
2. Faire glisser le robot tondeuse sur la station de charge jusqu'à ce que le connecteur de charge (S) s'enclenche.
3. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour ouvrir la coque (B) et accéder à la console de commande (C).
4. Allumer le robot tondeuse à l'aide de l'interrupteur « **ON/OFF** » (E).
5. Après quelques secondes, l'icône lumineuse « **BATTERIE** » (O) clignote d'une couleur bleue, le robot tondeuse est en cours de charge.
6. Fermer la coque (B).
7. Laisser le robot tondeuse en charge pendant une durée au moins égale à celle indiquée au paragraphe 4.5.3.

**REMARQUE :** La recharge de la batterie avant son stockage d'hiver doit être effectuée conformément aux instructions du paragraphe 6.4.



## 5.6. RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE

La procédure « **RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE** » décrit comment ajuster la hauteur des lames de coupe.

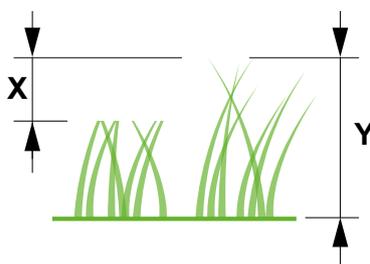
- La longueur X du gazon coupé par le robot tondeuse ne doit pas dépasser 10 mm.
- La fourchette opérationnelle du robot tondeuse est de 20 à 60 mm (hauteur de coupe).
- La hauteur initiale du gazon Y doit donc être de 70 mm maximum.

Lors de la première installation ou au début de la saison de tonte, si nécessaire, préparer le jardin avec une tondeuse classique afin de ramener la hauteur initiale du gazon à une valeur moindre.

---

REMARQUE : Si on souhaite couper le gazon à plus de 10 mm, régler la hauteur de coupe de manière à ce que la partie de gazon coupée soit de 10 mm. Réduire davantage la hauteur de coupe uniquement après que le jardin a été uniformément tondu.

---



### Procédure :

1. Pour régler la hauteur de coupe, suivre la procédure guidée dans l'APPLI.



#### AVERTISSEMENT :

**Ne pas toucher l'organe de coupe lors du réglage de la hauteur de coupe.**



#### ATTENTION :

**Afin de garantir le bon fonctionnement du système de réglage de la hauteur de lame de coupe, s'assurer qu'aucun résidu d'herbe ou de saleté ne s'accumule à proximité des lames et du soufflet de protection du moteur de coupe.**

---

REMARQUE : Le système de réglage de la hauteur de la lame nécessite un calibrage initial et des calibrages périodiques qui s'effectuent automatiquement. Le calibrage peut également être effectué manuellement à partir du menu dédié de l'application.

---

### 5.6.1. RÉGLAGE AUTOMATIQUE DE LA HAUTEUR DE COUPE (SI DISPONIBLE)

Par le réglage automatique de la hauteur de coupe, la hauteur des lames est automatiquement relevée et abaissée en fonction de l'effort mesuré par le moteur de coupe. En cas d'effort excessif, le robot tondeuse relève automatiquement la hauteur de coupe. Au cours des cycles de coupe suivants, la hauteur de coupe est progressivement abaissée pour atteindre la valeur réglée.

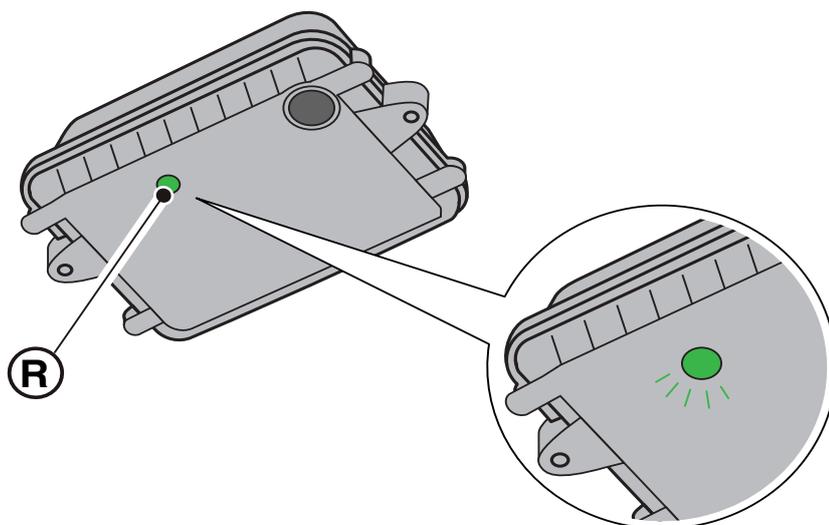
### Procédure :

1. Activer la fonction à partir de la section « paramètres » de l'application.

## 5.7. FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE - VOYANT LUMINEUX INDICATEUR D'ÉTAT (SI PRÉSENT)

La station de référence satellite est dotée d'un voyant lumineux (R) sous la base, qui s'allume comme indiqué ci-dessous :

- Voyant éteint : la Station de référence est éteinte, ou le voyant a été désactivé via l'application.
- Voyant vert clignotant : balayage des satellites en cours, attendre quelques minutes pour que la Station soit prête. À ce stade, il n'est pas possible d'enregistrer un périmètre virtuel ou de faire fonctionner le robot tondeuse. Si le voyant continue à clignoter pendant une longue période (plus de 30 minutes), la Station n'est pas correctement installée. Réinstaller la Station en suivant les instructions décrites au par. 4.5.2.
- Voyant vert fixe : la Station de référence est prête à être utilisée. Il est possible d'enregistrer un périmètre virtuel et de faire fonctionner le robot tondeuse.
- Voyant jaune clignotant : la Station de référence n'est pas connectée au réseau cellulaire. Il n'est pas possible d'enregistrer un périmètre virtuel ou de faire fonctionner le robot tondeuse. S'assurer de bien avoir terminé la phase d'appariement du produit via l'application (voir par. 4.7). Si le problème persiste, redémarrer la Station de référence (la débrancher et la rebrancher au bout de 30 secondes). Si le problème persiste, contacter un Centre d'assistance.
- Voyant rouge clignotant : présence d'une panne dans la Station de référence. Contacter un Centre d'assistance agréé.



## 6. ENTRETIEN

### 6.1. ENTRETIEN PROGRAMMÉ

|  |   |  |  |
|--|---|--|--|
|  | <b>AVERTISSEMENT :</b><br><b>Utiliser exclusivement des pièces détachées d'origine.</b> |  | <b>AVERTISSEMENT :</b><br><b>Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.</b> |
|--|---|--|--|

Pour un meilleur fonctionnement et une plus longue durée de vie, nettoyer régulièrement le produit et remplacer les parties usées.

Effectuer les opérations selon la fréquence indiquée dans le tableau ci-dessous.

| FRÉQUENCE   | COMPOSANT                                  | TYPE D'INTERVENTION   | RÉFÉRENCE                                |
|---|--|---|--|
| Hebdomadaire<br>ou<br>Toutes les 50 heures de tonte   | Lame                                       | Nettoyer la lame et vérifier son état de fonctionnement                             | (voir le paragraphe 6.2)                 |
|   |  | Si la lame est pliée à cause d'une collision ou si elle est très usée, la remplacer | (voir le paragraphe 6.3)                 |
|   | Points de contact du chargeur              | Nettoyer et éliminer toute oxydation  | (voir le paragraphe 6.2)                 |
| Mensuel<br>ou<br>Toutes les 100 heures de tonte   | Robot tondeuse                             | Procéder au nettoyage   | (voir le paragraphe 6.2)                 |
|   | Station de charge et câbles d'alimentation | Vérifier l'usure ou la détérioration et les remplacer si nécessaire                 | (Contacter un centre d'assistance agréé) |
| À la fin de la saison de tonte ou tous les six mois si le robot tondeuse n'est pas utilisé. | Batterie                                   | Faire une recharge avant le stockage de la batterie                                 | (voir le paragraphe 6.4)                 |
| Annuel ou à la fin de la saison de tonte  | Robot tondeuse                             | Effectuer le contrôle technique dans un centre d'assistance agréé                   | (voir le paragraphe 6.1)                 |

Il est nécessaire d'effectuer chaque année un contrôle technique d'entretien dans un centre d'assistance agréé pour maintenir le robot tondeuse dans de bonnes conditions de fonctionnement.

Ce service implique une série de contrôles, et notamment :

- nettoyage de l'intérieur et de l'extérieur du robot tondeuse ;
- vérification générale de l'état du robot tondeuse ;
- remplacement des parties usées ;
- contrôle de l'état de la batterie ;
- vérification des couples de serrage ;
- vérification et remplacement éventuel des mécanismes cinématiques de collision et de levage et de leurs soufflets de protection ;
- vérification et, si nécessaire, remplacement du soufflet en caoutchouc de protection du moteur de la lame, afin de maintenir les spécifications de protection contre les infiltrations d'eau ;
- remplacement des joints d'isolation de la carrosserie et du compartiment des batteries afin de maintenir les spécifications de protection contre les infiltrations d'eau.

**REMARQUE :** En cas de non-exécution de l'entretien annuel, les pannes ne seront pas couvertes par la garantie.

## 6.2. NETTOYAGE DU PRODUIT



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de coupure des mains.



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de poussière dans les yeux.

### Exigences et obligations :

- Éponge
- Savon neutre
- Brosse
- Eau
- Chiffon sec
- Gants
- Lunettes de protection



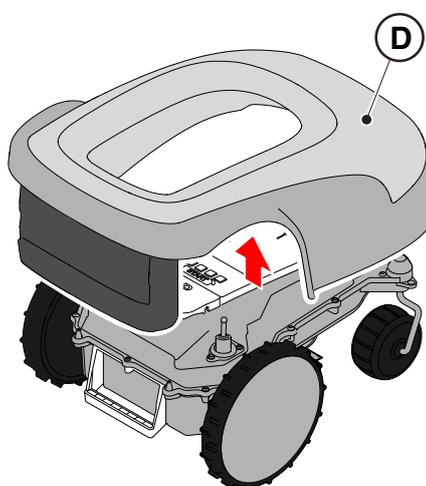
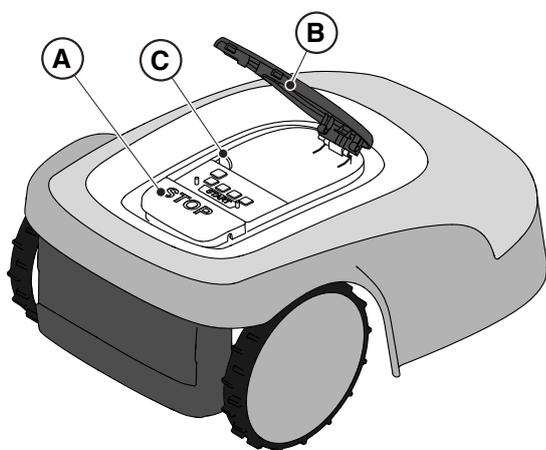
**PORT DE GANTS OBLIGATOIRE :**  
Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.



**LUNETTES DE PROTECTION OBLIGATOIRES :**  
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.

### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir la coque de protection (B).
2. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.3).
3. Enlever la coque flottante (D) pour faciliter le nettoyage.
4. Nettoyer toutes les surfaces extérieures du robot tondeuse avec une éponge humidifiée à l'eau tiède et du savon neutre.



**ATTENTION :**  
L'emploi excessif d'eau peut provoquer des infiltrations et endommager les composants électriques.



**ATTENTION :**  
Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.



**INTERDICTION :**  
Ne pas utiliser de jets d'eau sous pression.



**INTERDICTION :**

Afin d'éviter des dommages irréversibles aux composants électriques et électroniques, ne pas immerger le robot tondeuse, que ce soit partiellement ou complètement, dans l'eau.



**INTERDICTION :**

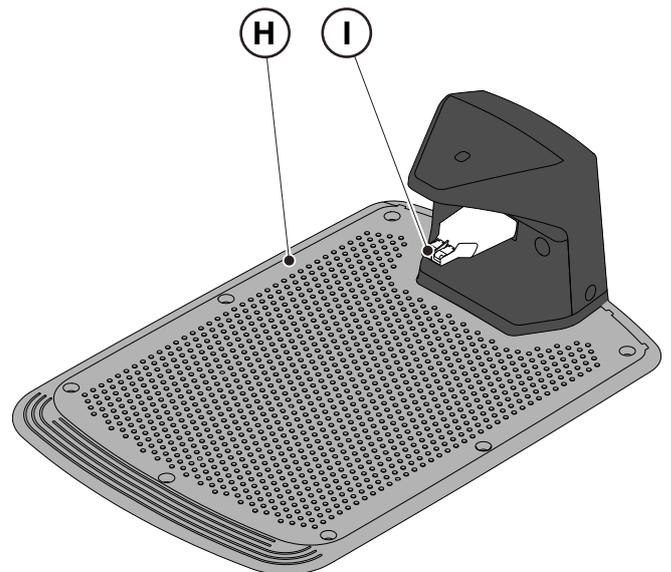
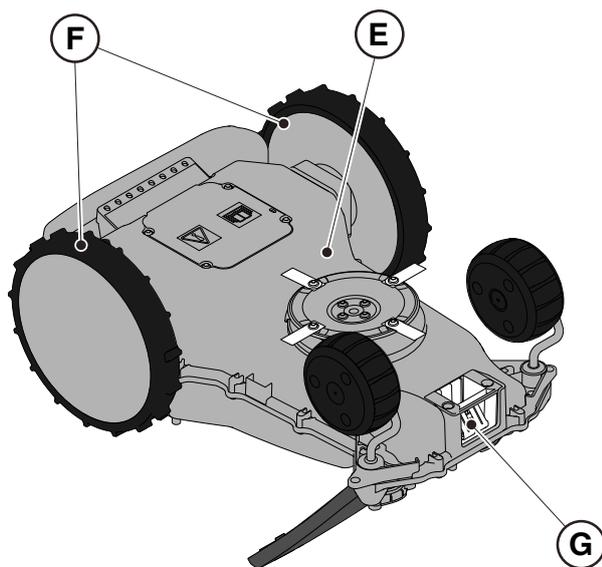
Ne pas laver les parties internes du robot tondeuse, car ceci pourrait endommager les composants électriques et électroniques.



**INTERDICTION :**

Ne pas utiliser de solvants ni d'essence pour éviter d'endommager les surfaces peintes et les composants en plastique.

5. Enlever la boue et la saleté des roues motrices (F).
6. Nettoyer le dessous (E) du robot tondeuse (zone de la lame de coupe, roues avant et arrière). Utiliser une brosse appropriée pour enlever les dépôts et/ou les débris qui pourraient empêcher le robot tondeuse de fonctionner correctement. Nettoyage complet à l'aide d'une éponge humide.
7. Vérifier que les soufflets en caoutchouc sont correctement engagés, puis remonter la coque flottante (D) en s'assurant qu'elle est correctement engagée dans les supports.
8. Nettoyer le connecteur de charge de la batterie (G).
9. Nettoyer la station de charge (H) et le connecteur de contact (I) pour éliminer les résidus accumulés.



## 6.3. REMPLACEMENT DE LA LAME



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de coupure des mains.

### Exigences et obligations :

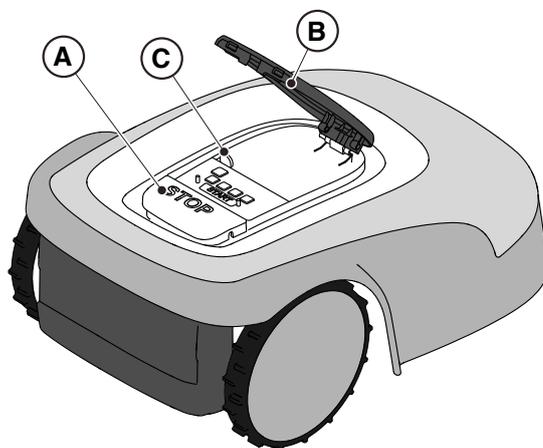
- Clé de sécurité
- Lames de coupe
- Clé
- Gants



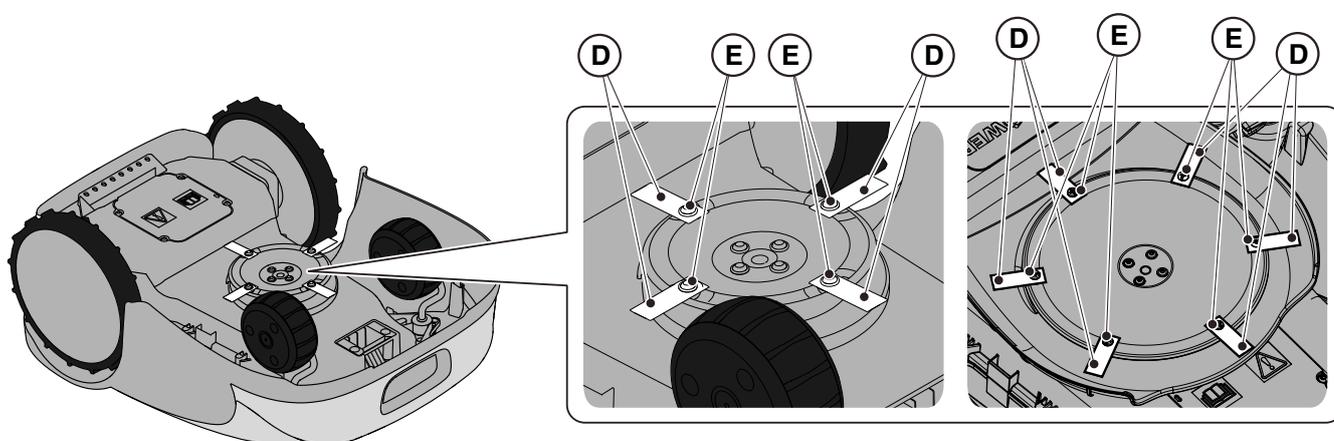
**PORT DE GANTS OBLIGATOIRE :**  
Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.

### Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir la coque de protection (B).
2. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.3).



3. Retourner le robot tondeuse, en prenant soin de ne pas endommager la coque flottante de couverture.
4. Dévisser les vis de fixation (E).
5. Remplacement de la lame (D).
6. Visser les vis de fixation (E).



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

A3000, A5000,  
A7500, A10000  
(TYPE SRBA01)

## 6.4. ENTRETIEN D'HIVER DE LA BATTERIE ET STOCKAGE

### Procédure :

1. Charger la batterie en suivant la procédure guidée de l'application, accessible depuis la page « Paramètres ».
2. Nettoyer le robot tondeuse (voir le paragraphe 6.2).
3. Ranger le robot tondeuse en position horizontale, dans un endroit sec, à l'abri du gel, en vérifiant qu'il est bien éteint.
4. Débrancher la station de charge et la station de référence satellite du secteur.

---

REMARQUE : La procédure guidée enregistrée dans le cloud la confirmation de la recharge réussie de la batterie et se conclut au moment où la date de recharge de pré-stockage d'hiver est mise à jour.

---

REMARQUE : L'enregistrement de la recharge via la procédure de l'application est nécessaire pour que la garantie de la batterie reste valable.

---

REMARQUE : La batterie doit être rechargée tous les 6 mois et toujours avant le stockage d'hiver.

---

REMARQUE : Si vous souhaitez retirer la station de charge et/ou la station de référence satellite du lieu d'installation pendant l'hiver, vous devez vous assurer que leur position reste exactement la même lors du remontage. Si la station de référence satellite est déplacée, il est nécessaire d'effectuer à nouveau la programmation des limites virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter via l'application.

---



## 6.5. REMPLACEMENT BATTERIE

Le remplacement de la batterie relève exclusivement de la responsabilité du PERSONNEL D'ASSISTANCE TECHNIQUE DE STIGA.

S'il est nécessaire de remplacer la batterie, contacter un centre d'assistance ou son propre revendeur.

## 7. RÉOLUTION DES PROBLÈMES



### AVERTISSEMENT :

**Arrêter le robot tondeuse et le remettre en conditions de sécurité (voir le paragraphe 2.3).**

Ci-après une liste des pannes possibles qui peuvent survenir au cours des cycles de travail.

| PROBLÈME   | CAUSES  | SOLUTIONS  |
|--|---|--|
| Vibrations anormales.<br>Le robot tondeuse est bruyant.                                    | Disque ou lames de coupe endommagés   | Remplacer les composants endommagés (voir le paragraphe 6.3).  |
|  | Organe de coupe coincé par des résidus (rubans, cordes, bouts de plastique, etc.).  | Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le paragraphe 2.3). Débloquer la lame de coupe.   |
|  | Le démarrage du robot tondeuse a eu lieu en présence d'obstacles inattendus (branches tombées, objets oubliés, etc.).             | Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le paragraphe 2.3). Enlever les obstacles et redémarrer le robot tondeuse (voir le paragraphe 5.3.9).   |
|  | Moteur électrique en panne.   | Remplacer le moteur, contacter le centre d'assistance agréé le plus proche.  |
|  | Herbe trop haute.   | Augmenter la hauteur de coupe (voir le paragraphe 5.6).<br>Effectuer une tonte préliminaire de la zone à l'aide d'une tondeuse classique (voir le paragraphe 5.6). |
| Le robot tondeuse ne se positionne pas correctement à l'intérieur de la station de charge. | Affaissement du terrain à proximité de la station de charge.  | Rétablir le positionnement correct de la station de charge. (voir le paragraphe 4.5.1).  |
|  | Problèmes à l'antenne de la station de charge.  | Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.   |
|  | La station de charge n'a pas été correctement calibrée, ou il y a des interférences électromagnétiques à proximité de la station. | Après avoir éliminé la source de perturbation, calibrer la station de charge via l'application (voir le paragraphe 4.7.6).   |
| Le robot tondeuse se met en marche à des horaires non programmés.                          | Horaire de travail mal configuré.   | Redéfinir l'horaire de travail (voir le paragraphe 4.7).   |
| La zone de travail n'est pas entièrement tondue.   | Heures de travail insuffisantes.  | Prolonger l'horaire de travail (voir le paragraphe 4.7.12).  |

|   |   |  |
|---|---|--|
| La zone de travail n'est pas entièrement tondue.  | Heures de travail insuffisantes.  | Prolonger l'horaire de travail (voir le paragraphe 4.7.12).  |
|   | Lame de coupe avec incrustations et/ou résidus.   | Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le paragraphe 2.3). Nettoyer l'organe de coupe.   |
|   | Lames de coupe pivotantes bloquées par des incrustations ou des débris.                     | Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le paragraphe 2.3). Remplacement des lames.   |
|   | Aire de la zone de travail excessive par rapport à la capacité effective du robot tondeuse. | Réduire la zone de travail (voir Données Techniques au paragraphe 1.2).  |
|   | Le cycle de vie des batteries est en train de s'épuiser                                     | Remplacer les batteries par des pièces détachées d'origine (voir le paragraphe 6.4).   |
|   | Les batteries n'ont pas été entièrement rechargées.   | Nettoyer et éliminer toute oxydation des points de contact (voir le paragraphe 6.2). Recharger les batteries.  |
| Le voyant de la station de charge ne s'éclaire pas lorsque le robot est hors de la station de charge. | Il n'y a pas d'alimentation électrique ou il y a un défaut sur la station de charge         | Vérifier le branchement correct à la prise de courant du bloc d'alimentation électrique. Vérifier le bon état du câble de connexion du bloc d'alimentation électrique.   |
| Le voyant de la station de charge est allumé et clignote lentement.                                   | La station de charge n'est pas configurée correctement.                                     | Configurer la station de charge via l'application (voir le paragraphe 4.7.5).  |
| Le voyant de la station de charge est allumé et clignote rapidement.                                  | Il y a une panne dans la station de charge.   | Débrancher la station de charge du secteur et la rebrancher après quelques minutes. Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.   |
| Le voyant de la station de charge s'allume avec un double ou triple clignotement rapide.              | La station de charge a détecté un court-circuit sur les contacts de charge.                 | Débrancher la station de charge du secteur, éliminer tout court-circuit et nettoyer les contacts de chargement de la station et du robot. Rebrancher la station de charge au secteur. Si le problème persiste, contacter le centre d'assistance. |
| L'icône d'avertissement est allumée sur le clavier.   | Signale une anomalie/une panne.   | Consulter l'application pour plus d'informations ou contacter un centre d'assistance.  |
| Le robot tondeuse s'arrête temporairement dans la zone de travail.                                    | Faible signal GPS.  | Si le problème persiste, contacter un revendeur agréé.   |

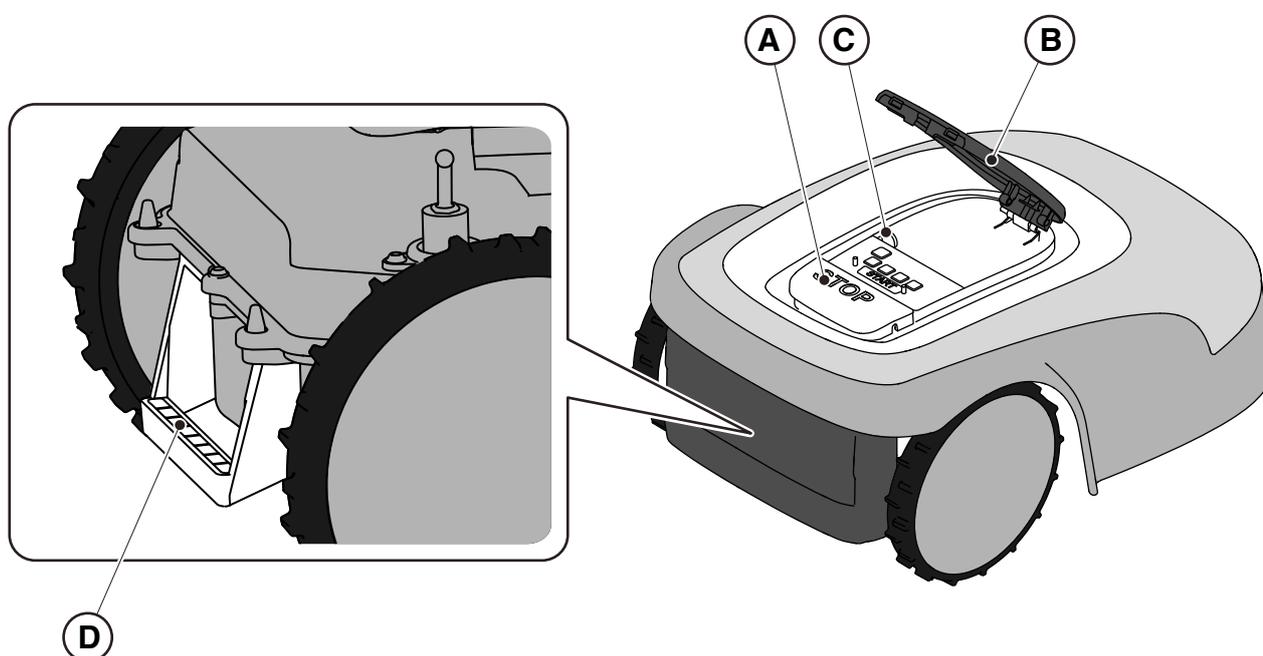
## 8. TRANSPORT, ENTREPOSAGE ET ÉLIMINATION

### 8.1. TRANSPORT

#### Procédure :

REMARQUE : Il est conseillé d'utiliser l'emballage d'origine pour un transport sur de longues distances.

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (A) pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir la coque de protection (B).
2. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.3).
3. Nettoyer le robot tondeuse comme indiqué au paragraphe 6.2 « NETTOYAGE DU PRODUIT ».
4. Soulever le robot tondeuse par la poignée (D) et le transporter en prenant soin de garder la lame de coupe loin du corps.
5. Remettre le robot tondeuse dans son emballage d'origine.



### 8.2. STOCKAGE

Le robot tondeuse doit être stocké en position horizontale, dans un endroit sec et à l'abri du gel après le nettoyage et la recharge hivernale de la batterie (voir le chapitre 6). Pendant de longues périodes d'inactivité, débrancher la station de charge et la station de référence satellite du secteur.

### 8.3. ÉLIMINATION



#### ATTENTION :

Contactez un centre d'assistance agréé avant d'enlever la batterie du robot tondeuse.

#### Procédure :

1. Éliminer l'emballage du produit de manière durable dans les conteneurs de collecte prévus à cet effet ou dans des points de collecte agréés.
2. Éliminer le robot tondeuse conformément aux réglementations locales en vigueur.
3. Contacter les centres de recyclage et d'élimination compétents, car le robot tondeuse est un déchet classé DEEE (Déchets d'équipements électriques et électroniques).
4. Éliminer les batteries usagées ou épuisées de manière durable dans les conteneurs de collecte prévus à cet effet ou dans des points de collecte agréés.

## 9. ACCESSOIRES

| N° Article   | Description   | Spécifications   |
|--------------|---|--|
| 1127-0009-01 | Lames de coupe  | 12 pcs   |
| 1127-0011-01 | Coque de la station de charge<br>- pour le modèle TYPE :<br>SRSA01    | Pour une protection supplémentaire contre la pluie et le rayonnement solaire.  |
| 1127-0010-01 | Câble d'extension pour bloc d'alimentation électrique                 | Câble pour l'extension de la connexion entre le bloc d'alimentation électrique et la station de charge. Peut également être utilisé pour la station de référence satellite. - L= 5 m |
| 1127-0024-01 | Coque de la station de charge<br>- pour le modèle TYPE :<br>SRBA01    | Pour une protection supplémentaire contre la pluie et le rayonnement solaire.  |
| 1127-0020-01 | Câble d'extension pour bloc d'alimentation électrique                 | Câble pour l'extension de la connexion entre le bloc d'alimentation électrique et la station de charge. Peut également être utilisé pour la station de référence satellite - L= 15 m |
| 1127-0008-01 | Vis de fixation pour station de charge                                | 8 pcs  |
| 1127-0023-01 | Kit de roues à forte adhérence<br>- pour le modèle TYPE :<br>SRSA01   | Pour plus de traction sur les terrains glissants ou accidentés.  |
| 1127-0027-01 | Kit de roues à forte adhérence<br>- pour le modèle TYPE :<br>SRBA01   | Pour plus de traction sur les terrains glissants ou accidentés.  |
| 1127-0021-01 | Trolley (KIT d'installation du robot)                                 | Pour réduire le temps d'installation dans le cas de grands jardins.  |
| 1127-0026-01 | Kit de disque anti-frottement de lame - pour plateforme TYPE : SRBA01 | Réduit le frottement que l'herbe exerce sur le disque de coupe, améliorant ainsi son efficacité.   |

## 10. GARANTIE

### 10.1. COUVERTURE DE LA GARANTIE

Les conditions de garantie s'adressent uniquement aux consommateurs, c'est-à-dire aux utilisateurs non professionnels.

La garantie couvre tous les défauts de qualité des matériaux et de fabrication, qui seront vérifiés, pendant toute la période de validité de la garantie, par son Revendeur ou un Centre spécialisé.

L'application de la garantie se limite à la réparation ou à la substitution du composant défectueux.

Il est recommandé de confier la machine une fois par an à un atelier d'assistance agréé pour l'entretien, l'assistance et le contrôle des dispositifs de sécurité.

L'application de la garantie est soumise à un entretien régulier de la machine.

La garantie ne couvre pas les dommages dus à :

- Manque de connaissance des documents joints (Manuel d'utilisation).
- Utilisation professionnelle.
- Inattention, négligence.
- Causes externes (éclaircs, collisions, présence de corps étrangers à l'intérieur de la machine) ou accident.
- Emploi et montage impropres ou non autorisés par le fabricant.
- Mauvais entretien.
- Modification de la machine.
- Emploi de pièces détachées non conformes (pièces adaptables).
- Emploi d'accessoires non fournis ou non approuvés par le fabricant (par exemple, l'organe de coupe).

La garantie ne couvre pas non plus :

- Les opérations d'entretien (décrites dans le Manuel d'utilisation).
- L'usure normale des consommables comme l'organe de coupe et les roues.
- Usure normale.
- Détérioration esthétique de la machine due à son utilisation.
- Les supports des organes de coupe.
- Dommages résultant d'une installation non conforme au Manuel d'utilisation.
- Dommages résultant d'une programmation incorrecte des limites virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter.
- Dommages causés par l'infiltration d'eau due à l'utilisation d'un dispositif de lavage à haute pression ou par l'immersion dans l'eau, par exemple lorsque des flaques d'eau se forment à la suite de fortes pluies.
- Dommages causés par une conservation incorrecte ou une mauvaise utilisation de la batterie.
- Dommages causés par l'utilisation de batteries non conformes.
- Tous les frais supplémentaires associés à la réparation sous garantie, tels que le déplacement de la machine jusqu'au lieu où se trouve l'utilisateur, le transport de la machine jusqu'au Revendeur, la location de matériel ou le recours à des entreprises extérieures pour tous les travaux d'entretien du jardin pendant que la machine est à l'arrêt.

L'utilisateur est protégé par les lois en vigueur sur le territoire national. Les droits de l'utilisateur prévus par ses propres lois nationales ne sont aucunement limités par la présente garantie.

## 11. MARQUES DÉPOSÉES ET LICENCES

La marque verbale et le logo Bluetooth® sont des marques déposées détenues par Bluetooth SIG, inc. et toute utilisation de ces marques par STIGA doit faire l'objet d'une licence.

## 12. DÉCLARATION DE CONFORMITÉ CE

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

1. La Società: ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy

2. Dichiaro sotto la propria responsabilità, che la macchina:

Robot rasaerba

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

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

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

4. Riferimento alle norme armonizzate 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

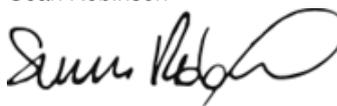
i) Ampiezza di taglio: 26 cm

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. BLOC D'ALIMENTATION ÉLECTRIQUE



## Manuel d'instructions OWA-60E-30STG

**0. Modèles : OWA-60E-30STG**  
**Nom du modèle de certificat : OWA-60E-30**



### 1. Caractéristiques :

- Entrée CA universelle 100-240VCA
- Alimentation à commutation
- IP67 (pour le corps de la batterie uniquement)
- Unité de puissance de classe II , sans mise à la terre fonctionnelle
- La température ambiante maximale est de 50°C (Tmra).

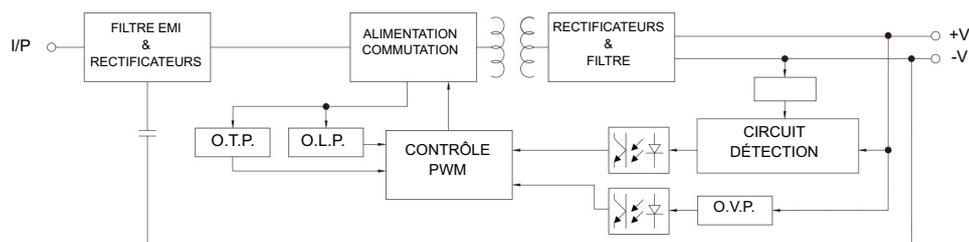
Sécurité CEI/EN61558-1-2-16  
 CEI/EN60335-1

### 2. Évaluation électrique comme indiqué ci-après :

| Modèle        | Entrée (ca) |     |       | Sortie (cd) |    |
|---------------|-------------|-----|-------|-------------|----|
|               | Vca         | A   | Hz    | Vcd         | A  |
| OWA-60E-30STG | 100-240     | 1,2 | 50/60 | +29,2       | 2A |

### 3. Diagramme en blocs

PWM fosc : 25~67KHz



## 4. INSTRUCTIONS IMPORTANTES EN MATIÈRE DE SÉCURITÉ

- 4.1 N'installer que sur une prise électrique couverte et équipée d'un boîtier résistant aux intempéries, avec le capuchon de fixation inséré ou retiré.
- 4.2 Ne pas utiliser avec des prises électriques qui ne sont résistantes aux intempéries que lorsque la prise est couverte (capuchon de la fiche non inséré et couvercle de la prise électrique fermé).
- 4.3 La prise de courant doit être facile d'accès.
- 4.4 Lorsque le dispositif est installé au mur ou au plafond, il est recommandé d'utiliser des vis M3x8 pour le fixer. Position fixe comme indiqué ci-après :



- 4.5 Cet appareil n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris les enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissance, à moins qu'elles soient surveillées ou qu'elles aient reçu des instructions sur l'utilisation de l'appareil par une personne responsable de leur sécurité concernant le produit final.
- 4.6 Les enfants doivent être surveillés pour éviter qu'ils ne jouent avec l'appareil.
- 4.7 Le câble d'alimentation ne peut pas être remplacé. Si le câble est endommagé, l'appareil doit être mis au rebut.
- 4.8  : Protection de l'environnement. Ce symbole appliqué sur le produit indique qu'il s'agit d'un dispositif dont l'élimination est soumise à la directive relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE). Ce dispositif ne peut en aucun cas être traité comme un déchet ménager et doit être soumis à un type d'élimination spécifique à cette catégorie de déchets. Des systèmes de recyclage et de récupération sont disponibles dans votre région (élimination des déchets) et auprès des distributeurs. En confiant votre dispositif en fin de vie à un centre de recyclage, vous contribuerez à la protection de l'environnement et éviterez de nuire à votre santé.



## Manuel d'instructions OWA-120E-30STG

### 0. Modèles : OWA-120E-30STG

Nom du modèle de certificat : OWA-120E-30



### 1. Caractéristiques :

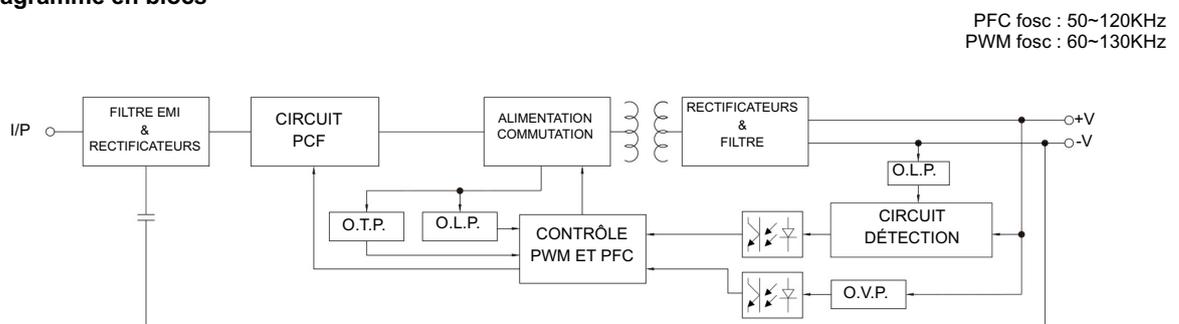
- Entrée CA universelle 200~240VCA
- Alimentation à commutation
- IP67 (pour le corps de la batterie uniquement)
- Unité de puissance de classe II, sans mise à la terre fonctionnelle
- La température ambiante maximale est de 40°C (T<sub>ma</sub>).

Sécurité CEI/EN61558-1-2-16  
CEI/EN60335-1

### 2. Évaluation électrique comme indiqué ci-après :

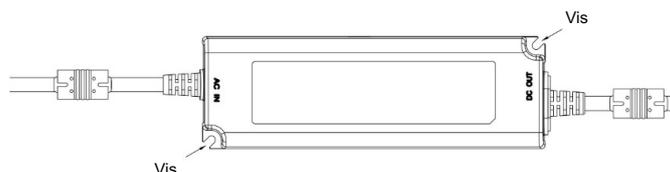
| Modèle         | Entrée (ca) |     |       | Sortie (cd) |    |
|----------------|-------------|-----|-------|-------------|----|
|                | Vca         | A   | Hz    | Vcd         | A  |
| OWA-120E-30STG | 200-240     | 0,8 | 50/60 | +29,2       | 4A |

### 3. Diagramme en blocs



## 4. INSTRUCTIONS IMPORTANTES EN MATIÈRE DE SÉCURITÉ

- 4.1 N'installer que sur une prise électrique couverte et équipée d'un boîtier résistant aux intempéries, avec le capuchon de fixation inséré ou retiré.
- 4.2 Ne pas utiliser avec des prises électriques qui ne sont résistantes aux intempéries que lorsque la prise est couverte (capuchon de la fiche non inséré et couvercle de la prise électrique fermé).
- 4.3 La prise de courant doit être facile d'accès.
- 4.4 Lorsque le dispositif est installé au mur ou au plafond, il est recommandé d'utiliser des vis M3x8 pour le fixer. Position fixe comme indiqué ci-après :



- 4.5 Cet appareil n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris les enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissance, à moins qu'elles soient surveillées ou qu'elles aient reçu des instructions sur l'utilisation de l'appareil par une personne responsable de leur sécurité concernant le produit final.
- 4.6 Les enfants doivent être surveillés pour éviter qu'ils ne jouent avec l'appareil.
- 4.7 Le câble d'alimentation ne peut pas être remplacé. Si le câble est endommagé, l'appareil doit être mis au rebut.



- 4.8  : Protection de l'environnement. Ce symbole appliqué sur le produit indique qu'il s'agit d'un dispositif dont l'élimination est soumise à la directive relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE). Ce dispositif ne peut en aucun cas être traité comme un déchet ménager et doit être soumis à un type d'élimination spécifique à cette catégorie de déchets. Des systèmes de recyclage et de récupération sont disponibles dans votre région (élimination des déchets) et auprès des distributeurs. En confiant votre dispositif en fin de vie à un centre de recyclage, vous contribuerez à la protection de l'environnement et éviterez de nuire à votre santé.



# STIGA

**STIGA S.p.A.**

Via del lavoro, 6

31033 Castelfranco Veneto (TV)

Italy

**STIGA S.p.A.**