

STIGA

A 500

A 750

A 1000

A 1500

A 3000

A 5000

A 7500

A 10000

NL

Gebruiksaanwijzing



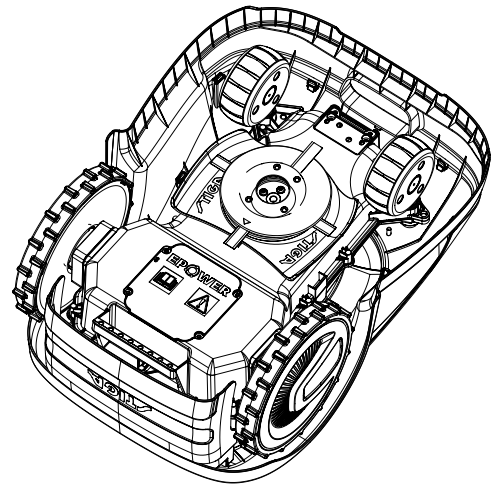
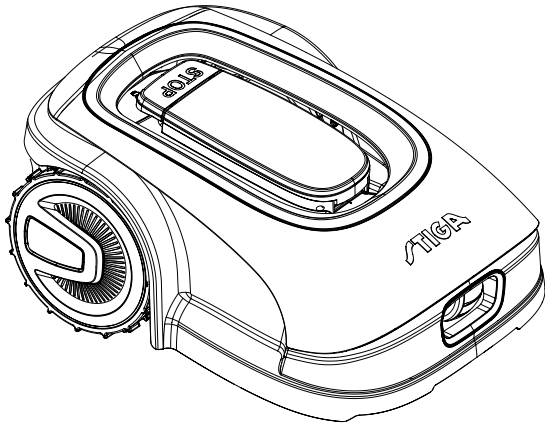
INHOUDSOPGAVE

1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS	1
1.1. MODELLEN	1
1.2. TECHNISCHE GEGEVENS.....	2
2. VEILIGHEID	4
2.1. INFORMATIE OVER DE VEILIGHEID	4
2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES	6
2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN	6
2.2.2. WERKING.....	6
2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN	8
2.4. VERPLAATSING.....	8
3. INLEIDING	9
3.1. ALGEMENE INLEIDING.....	9
3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING	9
3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE	9
3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT	10
3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING	10
3.2.2. BELANGRIJKSTE ONDERDELEN	11
3.3. UITPAKKEN.....	12
3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES	13
3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING	15
4. INSTALLATIE	16
4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE	16
4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE	16
4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE.....	17
4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN:.....	17
4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN HET LAADSTATION EN DE VOEDING:.....	17
4.3.3. CONTROLES VOOR DE DEFINITIE VAN VIRTUELE GRENZEN:.....	23
4.4. CRITERIA VOOR DE AFBAKENING VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSFERROUTES.....	25
4.4.1. MINIMUMAFSTANDEN VAN DE VIRTUELE GRENZEN EN AFSTANDEN VOOR DE AFBAKENING	25
4.4.2. SMALLE DOORGANGEN	27
4.4.3. GESLOTEN GEBIEDEN	27
4.4.4. TRANSFERROUTES	28
4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN.....	29
4.5.1. INSTALLATIE LAADSTATION	30
4.5.2. INSTALLATIE VAN HET SATELLIETREFERENTIESTATION	32
4.5.3. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE.....	36
4.6. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN	36
4.7. FUNCTIES EN INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT	38

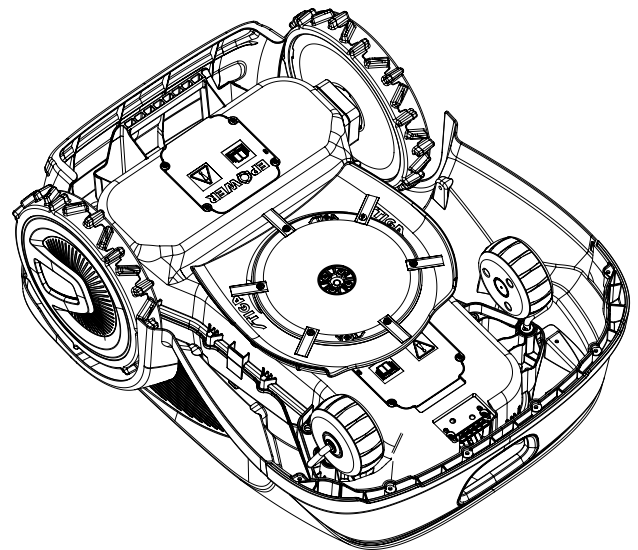
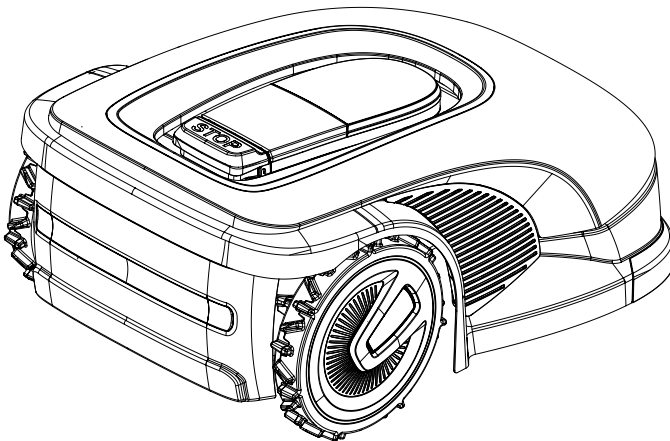
5. WERKING	48
5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER	48
5.2. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER	49
5.3. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER	50
5.3.1. VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP	51
5.3.2. VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL	51
5.3.3. AAN- EN UITSCHAKELEN - AAN / UIT-KNOP	52
5.3.4. SELECTIE GEPLAND PROGRAMMA / ENKELE WERKCYCLUS / GEDWONGEN TERUGKEER NAAR OPLAADBASIS - KNOP SELECTIE MODUS	53
5.3.5. WEERGAVE VAN DE BLUETOOTH®-STATUS - KNOP BLUETOOTH®	55
5.3.6. WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM.....	55
5.3.7. WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU.....	56
5.3.8. START VAN DE ROBOTMAAIER	57
5.4. WERKING VAN DE OPLAADBASIS	57
5.5. ACCU OPLADEN.....	57
5.6. AFSTELLING MAAIHOOGTE	58
5.6.1. AUTOMATISCHE AFSTELLING VAN DE MAAIHOOGTE (INDIEN BESCHIKBAAR).....	58
6. ONDERHOUD	59
6.1. GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD	59
6.2. REINIGING PRODUCT.....	60
6.3. VERVANGING SNIJMESSEN	62
6.4. ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER.....	63
6.5. VERVANGING ACCU	63
7. PROBLEEMOPLOSSEN	64
8. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING	66
8.1. TRANSPORT	66
8.2. OPSLAG	66
8.3. LOZING.....	66
9. TOEBEHOREN	67
10. GARANTIE	68
10.1. GARANTIEDEKKING	68
11. HANDELSMERKEN EN LICENTIES	68
12. EG-OVEREENSTEMMINGSVERKLARING	69

1. MODELLEN EN TECHNISCHE GEGEVENS

1.1. MODELLEN



A500, A750, A1000, A1500
(TYPE SRSA01)



A3000, A5000, A7500, A10000
(TYPE SRBA01)

OPMERKING: De instructies in deze handleiding zijn van toepassing op autonome robotmaaiermodellen. De afbeeldingen, indien niet gespecificeerd, verwijzen naar het SRSA01 platform.

1.2. TECHNISCHE GEGEVENS

KENMERKEN	STIGA A 500	STIGA A 750	STIGA A 1000	STIGA A 1500	STIGA A 3000	STIGA A 5000	STIGA A 7500	STIGA A 10000
Afmetingen (BxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]				529 x 299 x 695 [mm]			
Gewicht van de robotmaaier	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]	
Maaihoogte (Min-Max)	20-60 [mm]				20-65 [mm]			
Diameter mes	180 [mm]				260 [mm]			
Maaisnelheid	2850+/-50 [rpm]				2400+/-50 [rpm]			
Bewegingssnelheid	22 [m/min]				24 [m/min]		26 [m/min]	
Maximale helling	45%				50%			
Maximale helling langs de perimeter	20%							
Type maaisysteem	4 draaibare snijmesses				6 draaibare snijmesses			
Code snij-inrichting	322104105/0							
Gedetecteerd geluidsvermogensniveau	57 [dB] (A)				56 [dB] (A)		60 [dB] (A)	
Onzekerheid van geluidsemissies, KWA	1.47 [dB] (A)				0.56 [dB] (A)		0.65 [dB] (A)	
Gegarandeerd geluidsniveau	59 [dB] (A)				57 [dB] (A)		60 [dB] (A)	
Geluidsdrukniveau bij het oor van de operator	46.3 [dB] (A)				45.2 [dB] (A)		48.6 [dB] (A)	
IP-classificatie van de robotmaaier	IPX5							
IP-classificatie van het laadstation	IPX1							
IP-classificatie van de voeding	IP67							
Omgevingstemperatuur bedrijf robotmaaier [°C]	0 ÷ 50							
Omgevingstemperatuur bedrijf laadstation [°C]	-10 ÷ 50							
Omgevingstemperatuur bedrijf voeding [°C]	-10 ÷ 50							
Werkcapaciteit	500 [m ²]	750 [m ²]	1000 [m ²]	1500 [m ²]	3000 [m ²]	5000 [m ²]	7500 [m ²]	10000 [m ²]
Maximaal beheerbaar gebied van elk Gesloten Gebied	70 [m ²]	100 [m ²]	150 [m ²]	250 [m ²]	450 [m ²]	800 [m ²]	800 [m ²]	1200 [m ²]

KENMERKEN	STIGA A 500	STIGA A 750	STIGA A 1000	STIGA A 1500	STIGA A 3000	STIGA A 5000	STIGA A 7500	STIGA A 10000
Voeding	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A Gebruik een van de onderstaande originele codes of latere updates (raadpleeg een erkende STIGA-dealer) 118204158/0 (UE) 118204161/0 (UK) 118204163/0 (CH)					Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4 A Gebruik een van de onderstaande originele codes of latere updates (raadpleeg een erkende STIGA-dealer) 118204159/0 (UE) 118204162/0 (UK) 118204164/0 (CH)		
30 Vcc verlengkabels toegestaan	Gebruik een van de onderstaande originele codes of latere updates (raadpleeg een erkende STIGA-dealer) Code: 1127-0010-01, Lengte 5 m Code: 1127-0020-01, Lengte 15 m							
Model accu	25,2V - 2Ah	25,2V - 2,5Ah		25,2V - 5Ah		25,2V - 2x 5Ah		25,2V - 2x 6Ah
Laadtijd	40 [min]	60 [min]	80 [min]	150 [min]				180 [min]
Werktijd	40 [min]	60 [min]	90 [min]	150 [min]		270 [min]		330 [min]
Connectiviteit	Bluetooth®, 4G, GNSS-RTK							

2. VEILIGHEID

2.1. INFORMATIE OVER DE VEILIGHEID

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



GEVAAR:

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



GEVAAR:

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



ELEKTRISCH GEVAAR:

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



ELEKTRISCH GEVAAR:

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



ELEKTRISCH GEVAAR:

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



WAARSCHUWING:

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

Vermijd elk direct contact met accuvloeistof.

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

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



WAARSCHUWING:

Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.



WAARSCHUWING:

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



LET OP:

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



VERBOD:

Ga niet op de grasmaaier zitten.



VERBOD:

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



VERBOD:

Gebruik de robotmaaier niet als er een sproeier draait.



VERBOD:

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



VERBOD:

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



VERBOD:

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



VERPLICHTING:

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

**VERPLICHTING:**

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

**VERPLICHTING:**

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

**HANDSCHOENEN VEREIST:**

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

2.2. VEILIGHEIDSINSTRUCTIES

**VERPLICHTING:**

Voor gebruik zorgvuldig lezen en bewaren voor toekomstig gebruik.

2.2.1. VEILIGE WERKWIJZEN

Opleiding

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

Vorbereiding

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

2.2.2. WERKING

Algemene informatie

- Gebruik de machine niet met defecte afschermingen of veiligheidsvoorzieningen die niet aanwezig zijn, bijvoorbeeld zonder beveiligingen.
- Steek uw handen of voeten nooit nabij of onder de draaiende delen. Blijf steeds op afstand van de aflatopening.
- Raak de bewegende delen van de machine niet aan voordat ze volledig tot stilstand gekomen zijn.
- Draag altijd stevige schoenen en een lange broek wanneer u de machine bedient.
- Hef de robotmaaier niet op en vervoer hem niet terwijl de motor in werking is.
- Verwijder het uitschakelapparaat van het apparaat:
 - Voordat u een obstructie verwijdert;
 - Vóóordat u de machine controleert, schoonmaakt of eraan werkt;
 - Als de machine wordt geraakt door een vreemd voorwerp, controleer dan of de machine beschadigd is;
 - Als de machine abnormaal begint te trillen, controleer dan op schade voordat u de machine opnieuw opstart.

- g. Laat de machine niet onbeheerd achter in de buurt van huisdieren, kinderen of andere mensen.

Onderhoud en opslag

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

Extra risico's

- Hoewel het product voldoet aan alle veiligheidseisen, kunnen er toch extra risico's ontstaan door onjuiste installatie en/of onvoorzien situaties. Het is daarom noodzakelijk om het gebied waar het product werkt vrij te houden van voorwerpen, mensen en dieren en om alle personen die toegang kunnen hebben, zelfs af en toe, tot het werkgebied te informeren over de mogelijke gevaren.
- In geval van onweer met kans op blikseminslag en in het algemeen in afwachting van slechte weersomstandigheden, wordt aanbevolen het product niet te gebruiken en alle randapparatuur los te koppelen van de voeding. Om het product te gebruiken, sluit u de randapparatuur opnieuw aan op de voeding volgens de instructies in de handleiding.

Accu / acculader



LET OP:

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

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

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

Bescherming van de omgeving

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

- Gooi de verpakking en beschadigde onderdelen weg zoals vereist door de plaatselijke voorschriften in het land van gebruik.
- Gooi elektrische apparatuur (robotmaaier, accu, voedingen, enz.) weg volgens de Europese richtlijn 2012/19/EU en in overeenstemming met de nationale normen. Neem voor meer gedetailleerde informatie over het weggooien contact op met de bevoegde autoriteit voor de verwijdering van huishoudelijk afval of met uw dealer.
- Gescheiden inzameling van producten en verpakkingen wordt aanbevolen.

2.3. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN



VERPLICHTING:

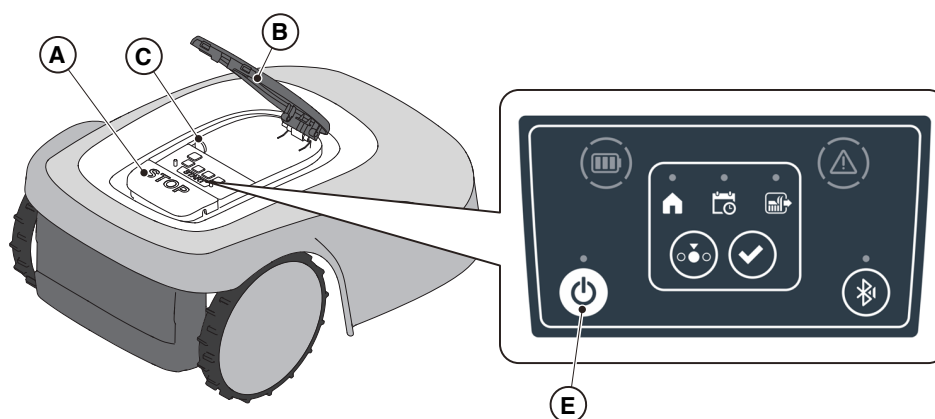
Schakel de robotmaaier altijd in veilige omstandigheden uit voordat u reinigings-, transport- of onderhoudswerkzaamheden uitvoert.

Vereisten en verplichtingen:

- Contactsleutel.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier veilig te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Druk enkele seconden op de uitschakelknop (E) en wacht tot de LED op dezelfde knop uitgaat.
3. Schakel pas nadat de LED (E) is uitgegaan de veiligheidssleutel (C) uit om de robotmaaier veilig uit te schakelen.
4. Sluit de beschermkap (B).
5. De robotmaaier is veilig gestopt of uitgeschakeld.



2.4. VERPLAATSING



VERPLICHTING:

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

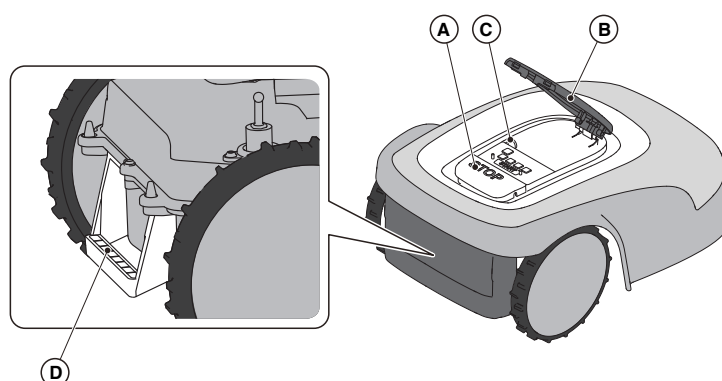


LET OP:

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

Procedure:

1. Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.3).
2. Til de robotmaaier op aan het handvat (D) en draag hem, waarbij u ervoor zorgt dat het maimes uit de buurt van het lichaam blijft.



3. INLEIDING

3.1. ALGEMENE INLEIDING

3.1.1. DOEL VAN DE HANDLEIDING

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

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

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

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

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



GEVAAR \ WAARSCHUWING \ LET OP:

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



VERBOD:

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



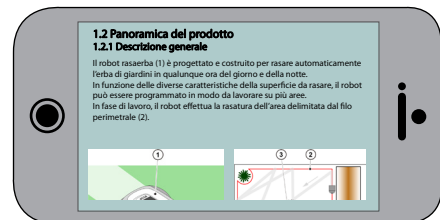
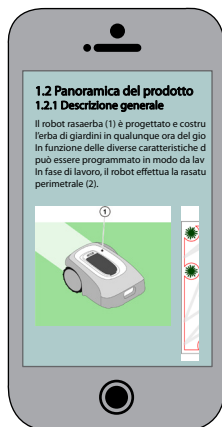
VERPLICHTING:

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

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

3.1.2. INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VANAF EEN SMARTPHONE

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



3.2. OVERZICHT VAN HET PRODUCT

3.2.1. ALGEMENE BESCHRIJVING

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

Afhankelijk van de verschillende kenmerken van het te maaien oppervlak, kan de robotmaaier worden geprogrammeerd om te werken op verschillende gebieden begrensd door een virtuele grens en verbonden door virtuele transferroutes.

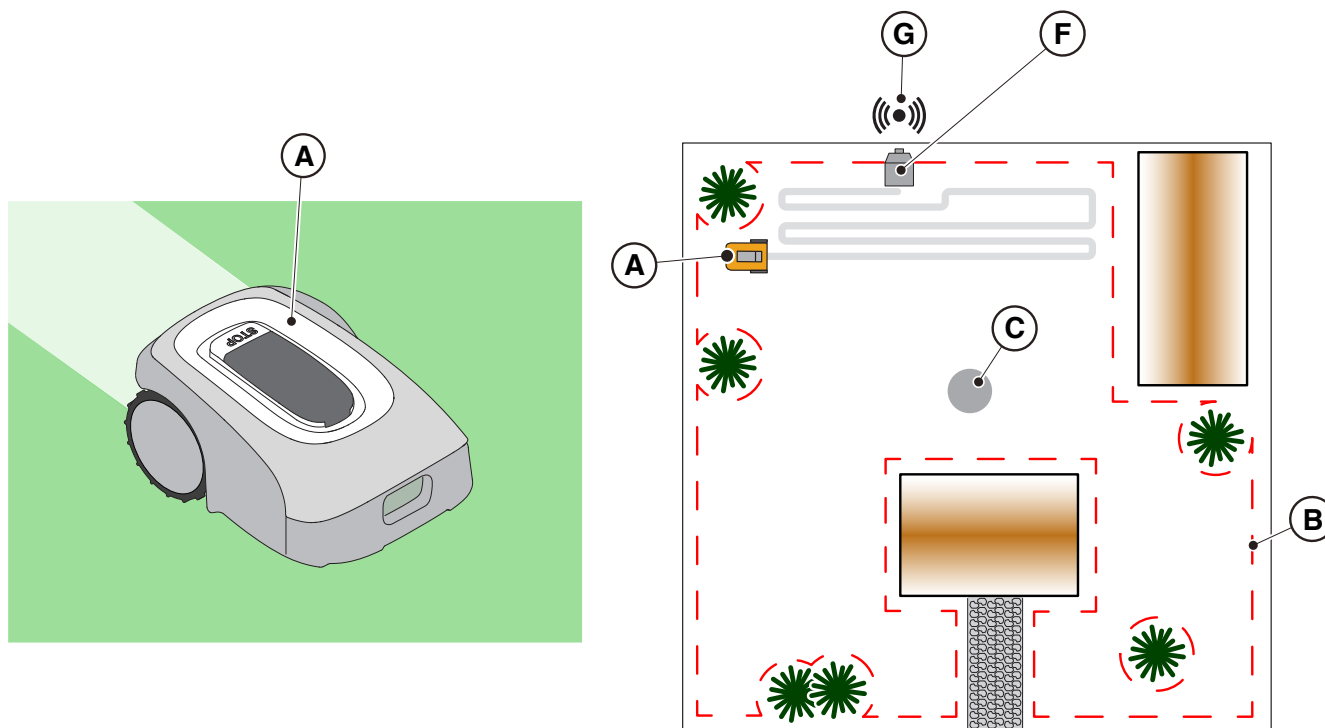
Tijdens de werking, maait de robotmaaier het gras van de zone binnen de zone afgebakend door de virtuele grens (B). Wanneer de robotmaaier zich in de buurt van de virtuele grens (B) bevindt of een obstakel (C) tegenkomt, verandert hij van baan volgens de gekozen navigatiestrategie.

De robotmaaier maait het aangegeven grasveld automatisch en volledig.

Het product werkt via satelliet-signaal en vereist de installatie van een laadstation (F) met een geïntegreerd referentiestation (G), dat ook afzonderlijk geïnstalleerd kan worden. De robotmaaier en het referentiesatellietstation communiceren met elkaar via 3G/4G-modules die zijn uitgerust met een simkaart. De bedieningstechnologie van de robotmaaier is gebaseerd op datacommunicatie tussen de STIGA Cloud en de robot zelf. De abonnementskosten zijn verplicht om de robotmaaier te laten functioneren en zijn afhankelijk van de hoeveelheid gevraagde gegevens. Er is ook een mobiel apparaat (smartphone) vereist om het product te gebruiken.

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

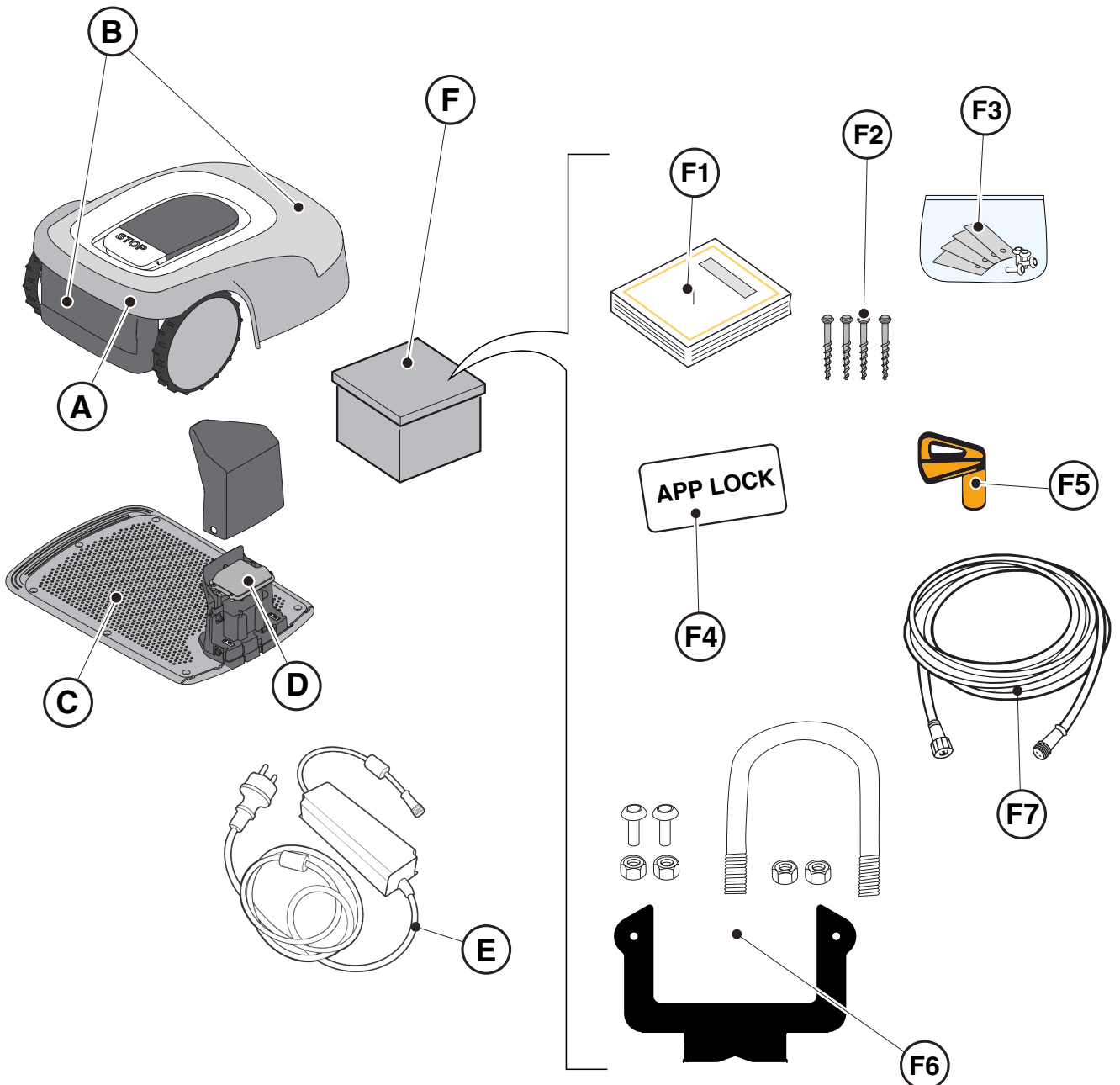
OPMERKING: De abonnementskosten zijn verplicht om de robotmaaier te laten functioneren en zijn afhankelijk van de hoeveelheid gevraagde gegevens.



3.2.2. BELANGRIJKSTE ONDERDELEN

- (A) Robotmaaier
- (B) Accu('s) (in functie van het model)
- (C) Laadstation
- (D) Referentiestation (in het laadstation)
- (E) Voeding laadstation

- (F1) Handleiding
- (F2) Bevestigingsschroeven van het laadstation
- (F3) Blister met mesjes en borgschroeven
- (F6) Label App Lock
- (F5) Contactsleutel
- (F6) Bevestigingsbeugel, U-bout en schroeven
- (F7) Verlengkabel van 5 m



3.3. UITPAKKEN

Hieronder staan alle stappen voor het correct uitpakken:

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



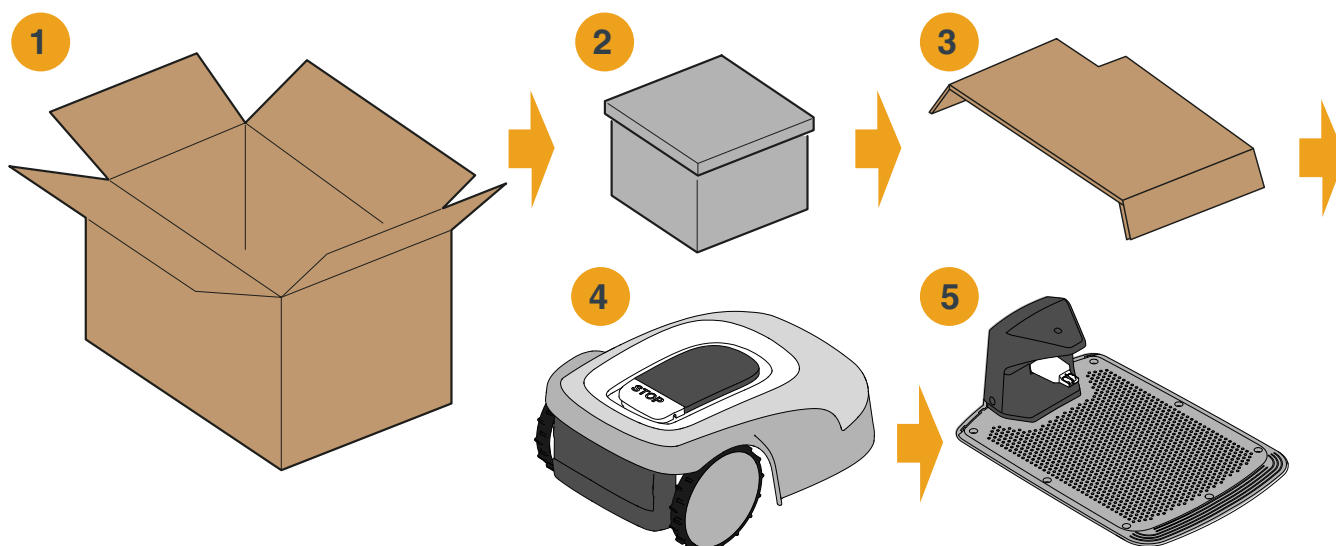
LET OP:

Zorg ervoor dat u al het verpakkingsmateriaal van de robotmaaier verwijdert voordat u deze gebruikt.



LET OP:

Om letsel of schade te voorkomen, moet u voorzichtig zijn bij het uitpakken van de robotmaaier en contact met de snijmesses of andere gevaarlijke elementen vermijden.



3.4. SYMBOLEN EN PLAATJES

Symbolen op het veiligheidslabel:



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



LET OP:
Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam.
Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine.



LET OP:
Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.
Verwijder het uitschakelmechanisme voordat u aan de machine gaat werken of deze optilt.



LET OP:
Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.
Klim niet op de machine.



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



VERBOD:
Zorg ervoor dat er geen mensen (vooral kinderen, ouderen of gehandicapten) en huisdieren in het werkgebied zijn als de machine in werking is.
Houd kinderen, huisdieren en andere personen op veilige afstand wanneer de robotmaaier in werking is.

Symbolen op modellabels:



Apparaat met isolatieklasse III, gevoed door batterij (grasmaaierrobot) of via speciale voedingseenheid (laadbasis en referentiestation).



Gebruik de originele voeding met de specificaties op het typeplaatje.



Symbol voor gelijkstroomvoeding.

IPXX Beschermingsgraad tegen het binnendringen van vaste stoffen en water.

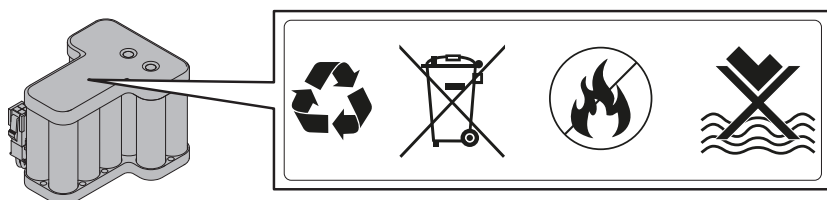


Afval van elektrische en elektronische apparatuur dat moet worden afgeleverd bij geschikte faciliteiten voor recycling en verwijdering.



Gegarandeerd geluidsvermogensniveau

Hierna volgen alle symbolen op de accu:



LET OP:

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



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



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

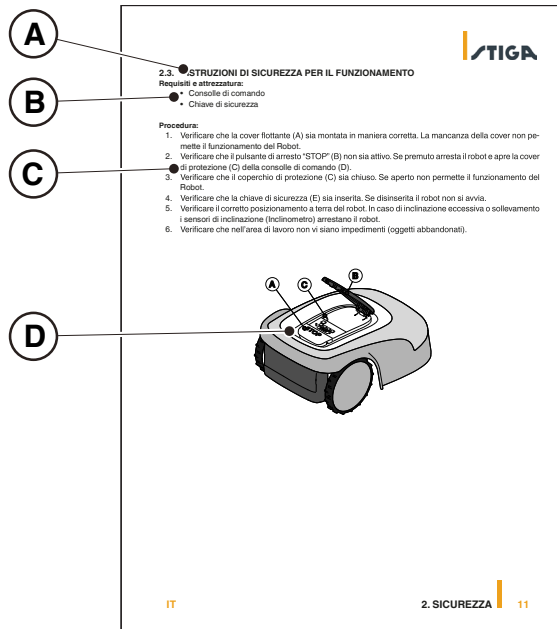


Dompel de accu niet onder in water en stel ze niet bloot aan vocht.

3.5. ALGEMENE INSTRUCTIES VOOR HET LEZEN VAN DE HANDLEIDING

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

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



4. INSTALLATIE

4.1. ALGEMENE INFORMATIE VOOR DE INSTALLATIE



WAARSCHUWING:

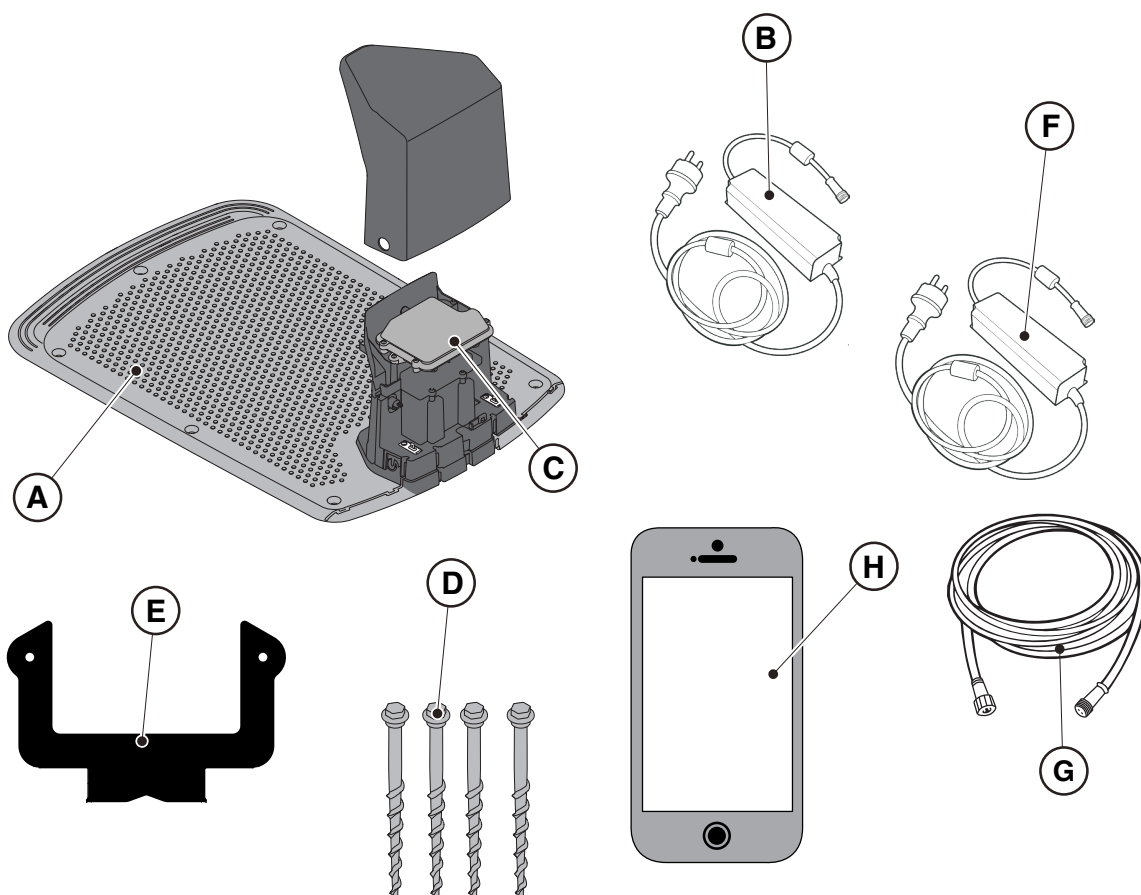
Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.

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

4.2. ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE

- (A) Laadstation
- (B) Voedingseenheid
- (C) Satelliet-referentiestation
- (D) Bevestigingsschroeven oplaadbasis
- (E) Beugel voor afzonderlijke bevestiging van het satelliet-referentiestation
- (E) Voedingseenheid voor de afzonderlijke installatie van het satelliet-referentiestation (optioneel)
- (G) Verlengkabel van 5 m
- (H) Mobiel apparaat (niet inbegrepen)

Zie Hfdst. 9 "Toebehoren"



4.3. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE

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

4.3.1. CONTROLE VAN DE TUIN:



- Voer een inspectie uit van het hele gebied voor een juiste detectie van de toestand van de tuin, obstakels en uit te sluiten gebieden.
- Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig is, vrij van gaten, stenen of andere obstakels en voer indien nodig de nodige herstelwerkzaamheden uit.
- Egaliseer de grond zodat er geen plassen ontstaan als gevolg van regen.
- Bij de eerste installatie moet de aanvankelijke hoogte van het gras binnen het werkbereik van de robotmaaier liggen: 20-60 mm. Bereid indien nodig de tuin voor met een traditionele grasmaaier.

De robotmaaier werkt via satelliet signaal. De nauwkeurigheid van het satelliet signaal kan beïnvloed worden door:

- Aanwezigheid van obstakels langs de perimeter van de installatie of binnen het werkgebied, zoals: bomen met dicht gebladerte, heggen, grensmuren, metalen hekken, gebouwen en reflecterende oppervlakken zoals glazen of metalen wanden.
- Ongunstige weersomstandigheden, zoals: dichte mist, hoge bewolking, hevige regen of sneeuw.

Verplaats het satellietreferentiestation in het geval van een storing naar een ander gebied zonder obstakels en/of sluit het gebied uit van het werkgebied van de robotmaaier.

4.3.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN HET LAADSTATION EN DE VOEDING:

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

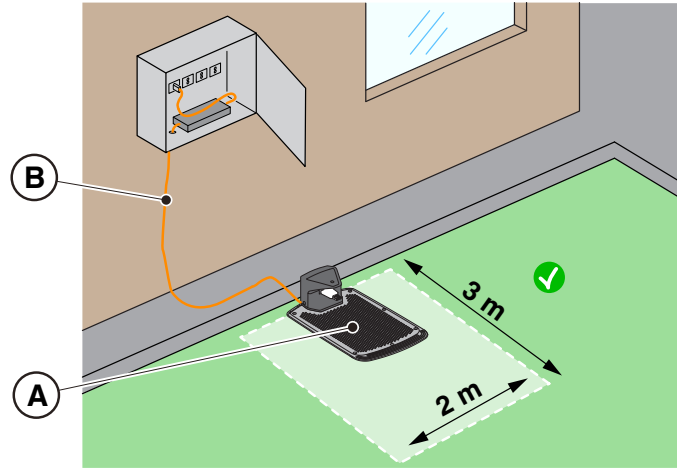
Procedure:

- Bereid een vlak gebied voor om de oplaadbasis (A) te plaatsen. De oplaadbasis moet worden geïnstalleerd op een locatie die door het satelliet signaal kan worden bereikt, bij voorkeur op een plek in de tuin waar de lucht goed zichtbaar is en dicht bij een stopcontact.
- Zorg ervoor dat er voldoende ruimte is om het laadstation te installeren, zodat er in het gebied ervoor een obstakelvrije strook is van minimaal 2 meter breed en minimaal 3 meter lang. De grond moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van het laadstation te voorkomen.

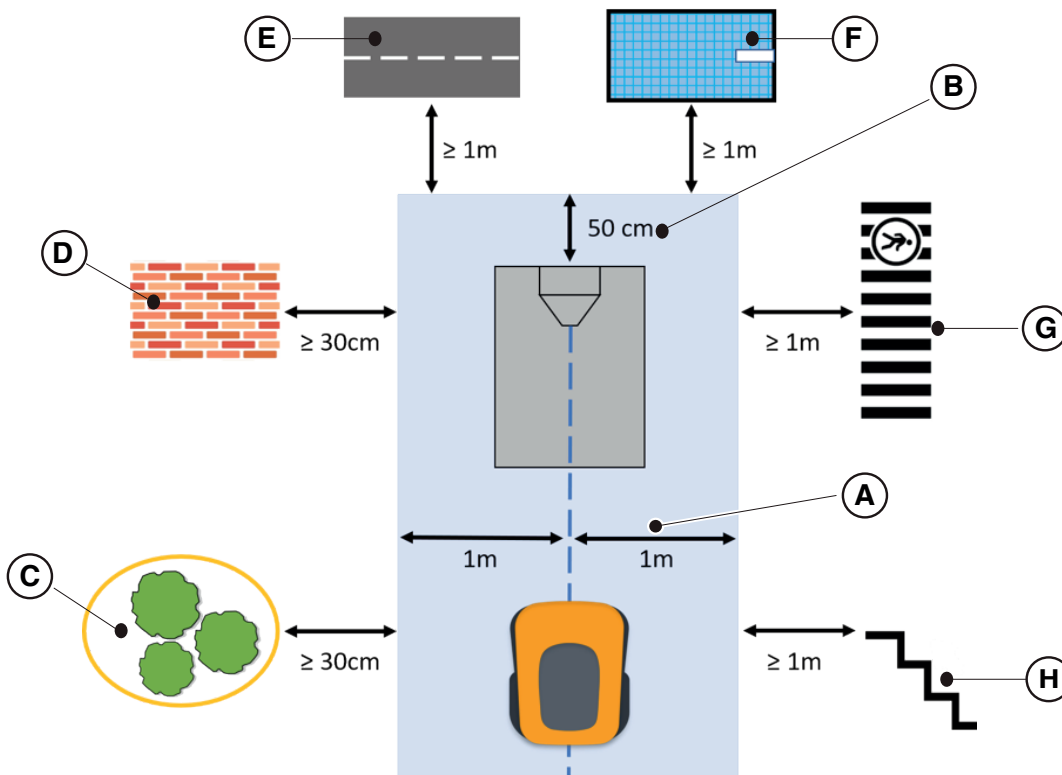


LET OP:

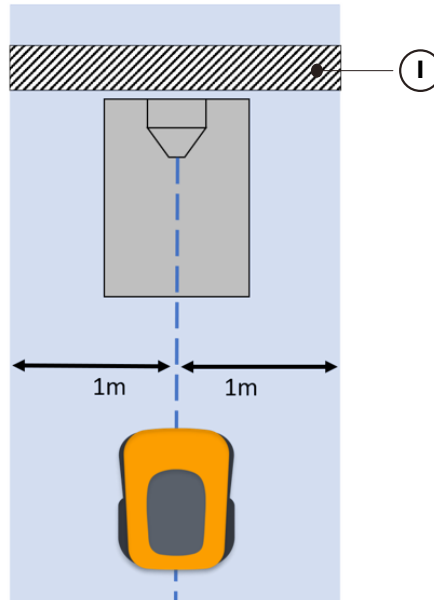
De voedingskabel (B), de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maai gebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met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



- De terugkeer naar de basis van de robotmaaier vindt plaats via een virtueel retourpad, dat een manoeuvreerzone omvat die zich 1 m rechts en 1 m links van het geregistreerde pad (A) uitstrekt en zich 50 cm achter het laadstation (B) uitstrekt. De volgende minimumafstanden tussen het manoeuvreergebied en de verschillende tuinelementen moeten in acht worden genomen:
 - 30 cm van obstakels begrensd door virtuele perimeters of zones zonder insnijdingen (C);
 - 30 cm van vaste, onbegrensde obstakels of doorlopende structurele elementen (D);
 - 1m van openbare wegen (E);
 - 1m van zwembaden (F);
 - 1m van voetpaden (G);
 - 1m van kliffen of steile hellingen (H).



- Als de bovenstaande afstanden niet gerespecteerd kunnen worden, moeten de virtuele retourpaden en het gebied achter het laadstation afgebakend worden met onbegaanbare barrières (I), als deze nog niet aanwezig zijn.
- Het gebied waar de voedingskabel van het laadstation doorheen loopt, moet buiten het maaigebied liggen.



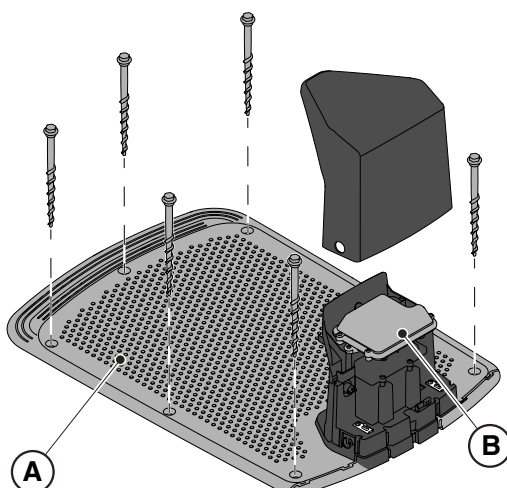
- Bij het verlaten van het laadstation draait de robotmaaier normaal gesproken 180° onmiddellijk nadat hij van de laadcontacten losgekoppeld is. In sommige speciale gevallen, waar het strikt noodzakelijk is om het laadstation te installeren:
 - in de buurt van verticale structuren die de kwaliteit van het satelliet signaal kunnen verminderen.
 - in gebieden met verminderde wendbaarheid, die in elk geval afgebakend moeten worden door onbegaanbare barrières.

Het is mogelijk om een lange achteruitrijmanoeuvre (Long Exit) te activeren via de app. In dat geval voert de robotmaaier een achteruitrijmanoeuvre uit van 2 m lang voordat hij 180° draait, zodat hij zich in een betere positie bevindt om zowel de manoeuvre uit te voeren als het satelliet signaal te ontvangen.

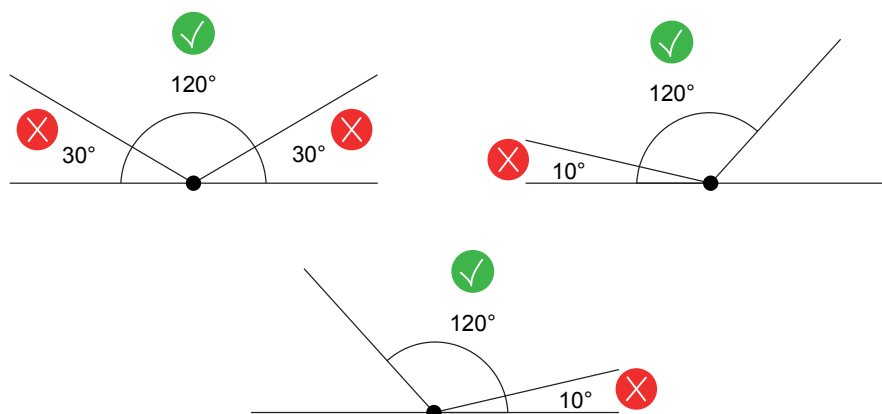
De lange achteruitrijfunctie (Long Exit) moet beschouwd worden als een hulpmiddel in bepaalde speciale installatieomstandigheden en mag in geen geval gebruikt worden om het laadstation onder luifels of in gesloten ruimten te installeren.

OPMERKING: In sommige gevallen kan de robotmaaier zich na de manoeuvre van 2 meter achteruit nog steeds in niet-optimale omstandigheden voor de ontvangst van satelliet signalen bevinden. In dit geval moet het laadstation elders geïnstalleerd worden.

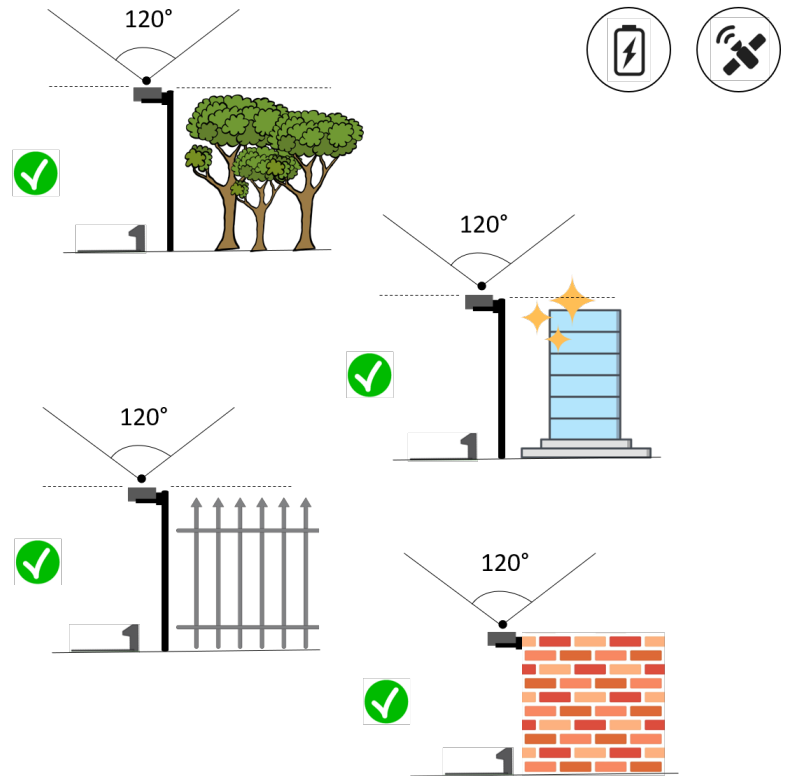
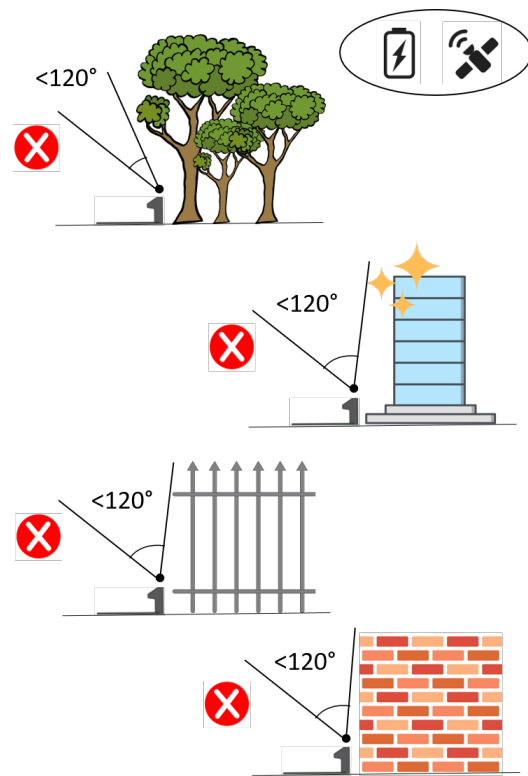
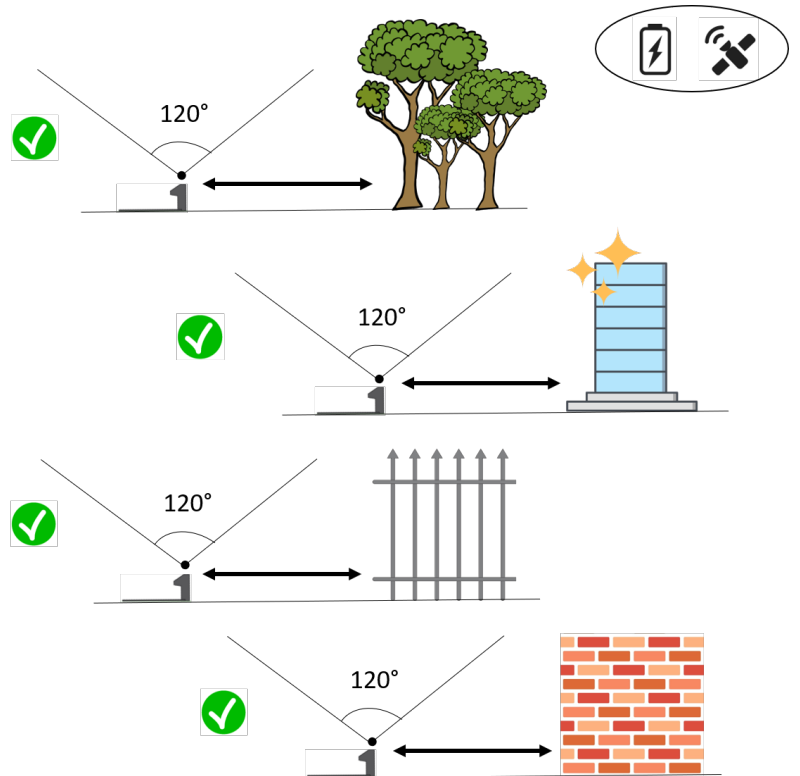
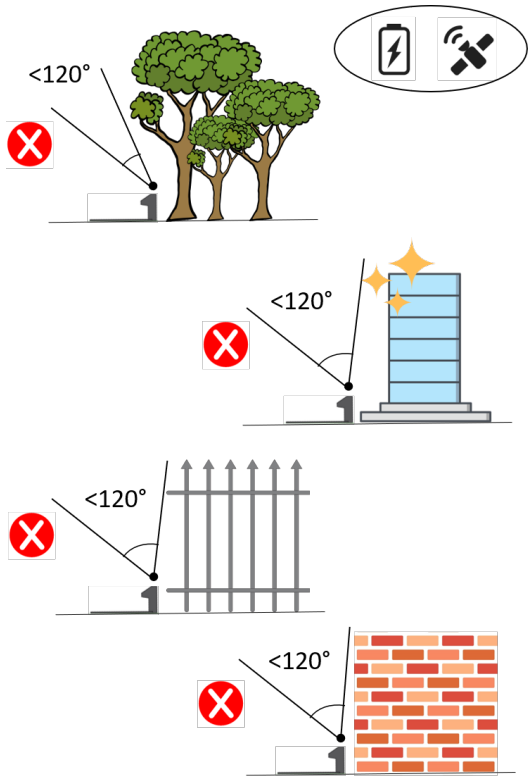
- Het laadstation (A) met satellietreferentiestation (B) moet in een gebied geplaatst worden waar de hemel volledig zichtbaar is. Als er obstakels zijn zoals: dichte bomen, heggen, grensmuren, metalen hekken, gebouwen en reflecterende oppervlakken zoals glazen of metalen muren, moet het laadstation met satellietreferentiestation uit de buurt van deze storende elementen worden geïnstalleerd, op een locatie waar de de hemel volledig zichtbaar is.



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



- Als het laadstation (A) met satellietreferentiestation (B) niet in een gebied wordt geplaatst waar de hemel volledig zichtbaar is, moet het satellietreferentiestation (B) van het laadstation (A) worden verwijderd en in een gebied worden geïnstalleerd waar de hemel volledig zichtbaar is. Het satellietreferentiestation (B) moet gepositioneerd worden boven storende elementen zoals: bomen met dicht gebladerte, heggen, grensmuren, metalen hekken, gebouwen en reflecterende oppervlakken zoals glazen of metalen wanden. Aansluiting op een stopcontact kan nodig zijn (zie Par. 4.5.2).

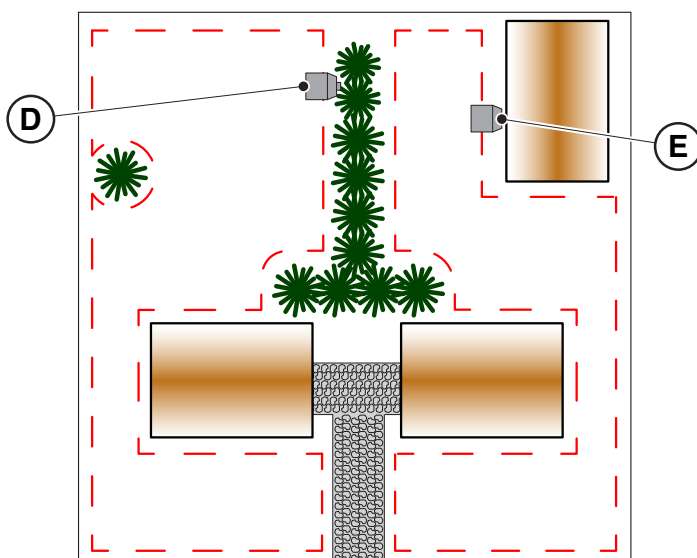


- Zorg ervoor dat het gebied dat wordt gekozen voor de installatie van het laadstation (D), ten minste 400 cm verwijderd is van het laadstation (E) van een tweede robotmaaier.



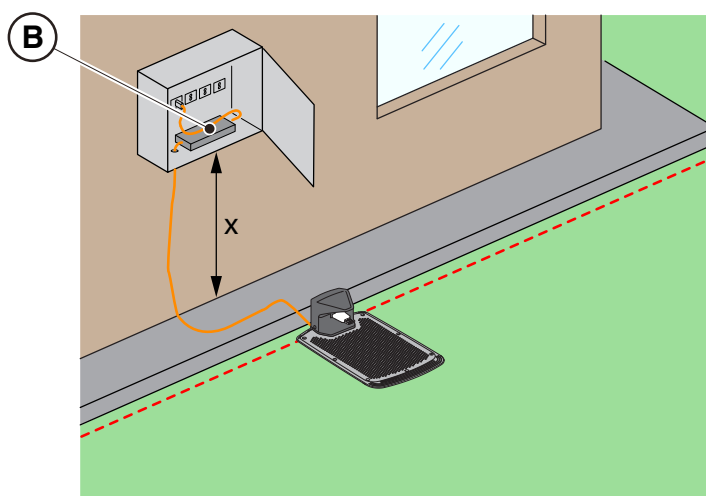
LET OP:

Overmatige afstand tussen twee laadstations kan interferentie veroorzaken.



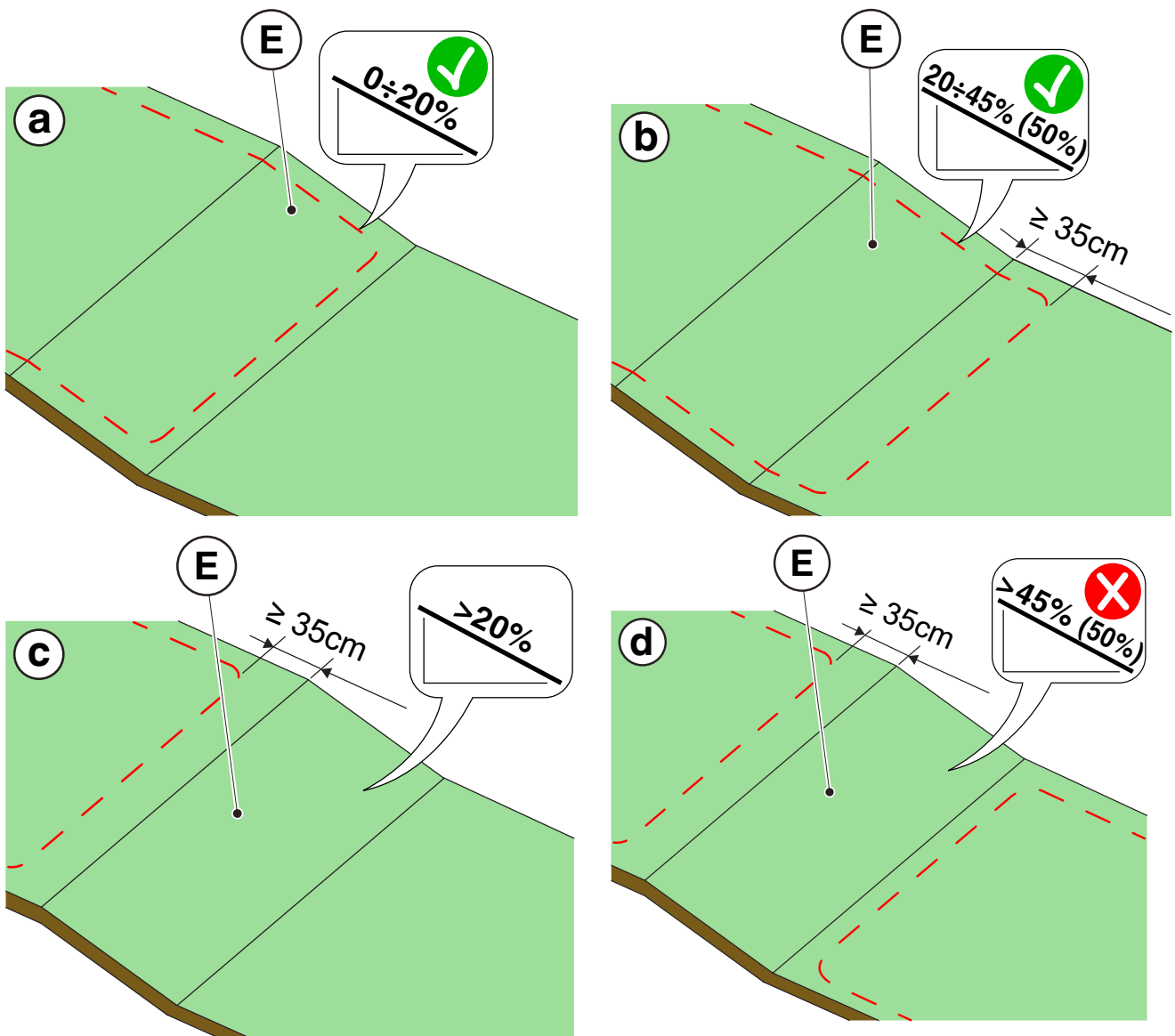
- Bereid het installatiegebied van de stroomvoorziening (B) voor zodat het beschermd is tegen zonnestralen en zodat het onder geen enkele weersomstandigheden in water kan worden ondergedompeld.

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



4.3.3. CONTROLES VOOR DE DEFINITIE VAN VIRTUELE GRENZEN:

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





LET OP:

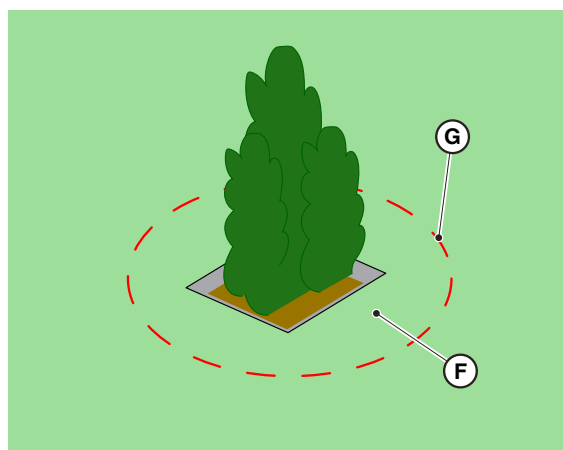
De robot kan oppervlakken maaien met een maximale helling van 45% of 50%, afhankelijk van het model. Als de instructies niet worden opgevolgd, kan de robot uitglijden en de werkzone verlaten.



LET OP:

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

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



4.4. CRITERIA VOOR DE AFBAKENING VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSFERROUTES

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

Procedure:

1. Bij aanwezigheid van een voetpad of een pad (A) op hetzelfde niveau als het gazon, kan de virtuele grens samenvallen met de rand van het voetpad. Het is ook mogelijk om de virtuele grens te programmeren door met de grasmaaierrobot over de rand van het trottoir te rijden.
2. Bij aanwezigheid van een zwembad, vijver of uitgraving (B) dient de virtuele begrenzing op een afstand van minimaal 1 meter te worden geprogrammeerd. Als het zwembad, de vijver of de uitgraving zich aan het einde van een helling bevindt, moet de virtuele grens worden geprogrammeerd op een afstand van minimaal 1,5 meter.
3. Bij bomen met uitstekende wortels (C) moet de virtuele grens zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier niet over losgekoppelde oppervlakken kan rijden.
4. De virtuele grens moet zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier op een afstand van minimaal 30 cm blijft van gebieden met grind of steenslag (D).
5. In het geval van hellende gebieden moet worden voldaan aan Par. 4.3.3.
6. Bij doorlopende bouwelementen (muren, schuttingen, hagen, etc.) met een hoogte van meer dan 50 cm moet de virtuele grens op een afstand van minimaal 40 cm daarvan geprogrammeerd worden (E).
7. In alle andere gevallen kan de virtuele grens worden bepaald op basis van de grootte van de machine, rekening houdend met een minimale afstand van 30 cm tussen de robotmaaier en het obstakel (F).
8. In het geval van afbakening van obstakels die minder dan 150 cm (G) van elkaar verwijderd zijn, begrens deze als een enkel obstakel met inachtneming van de hierboven aangegeven afstanden.



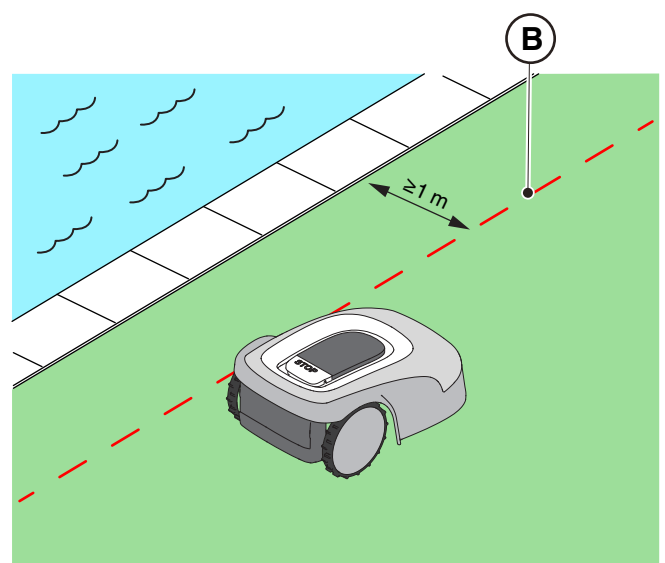
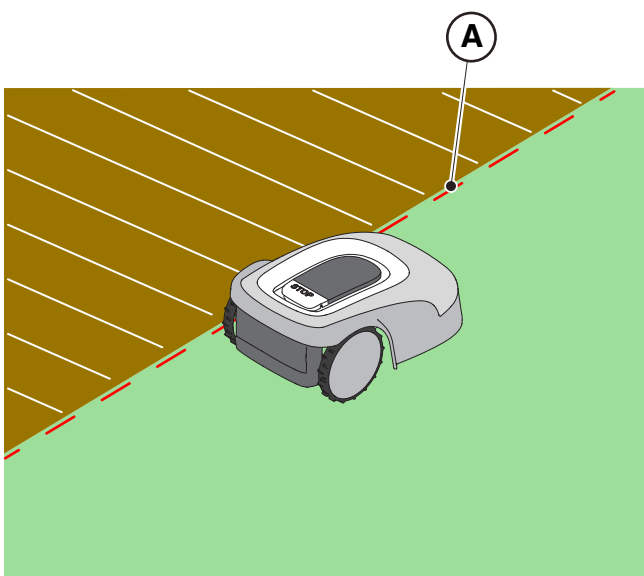
WAARSCHUWING:

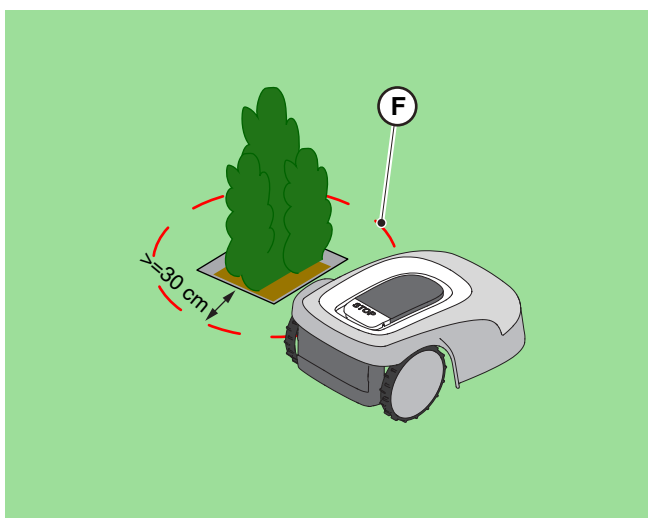
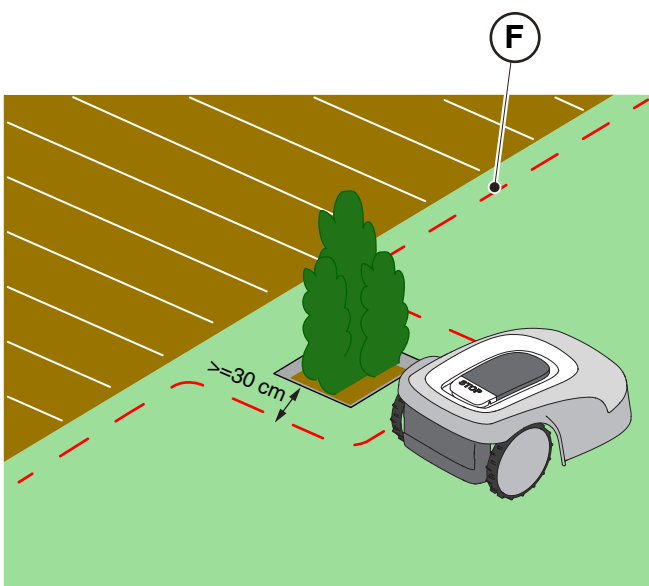
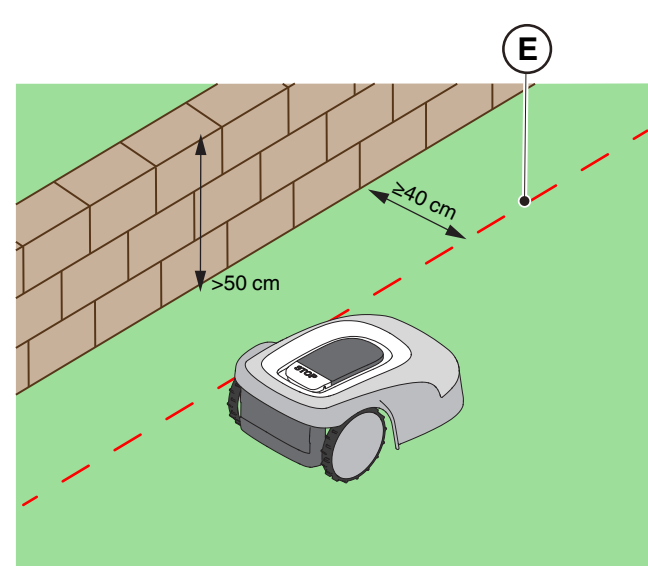
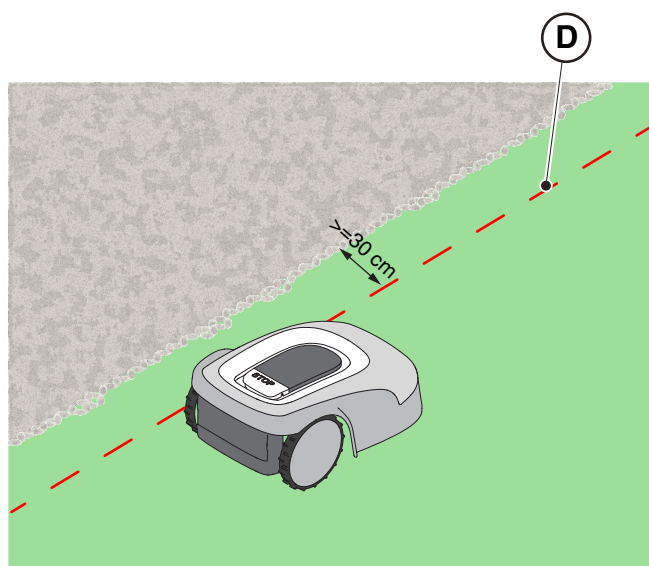
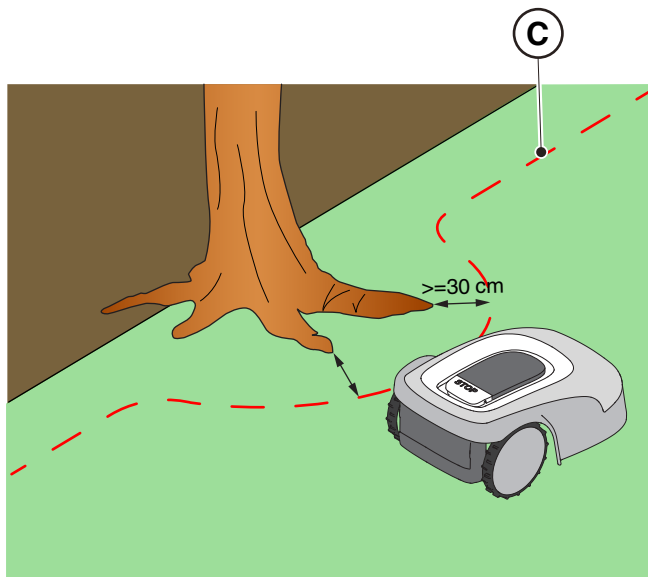
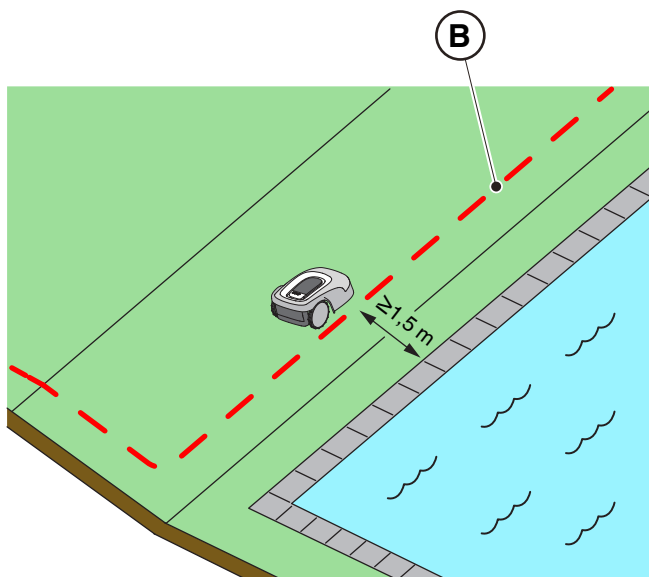
Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar hek.

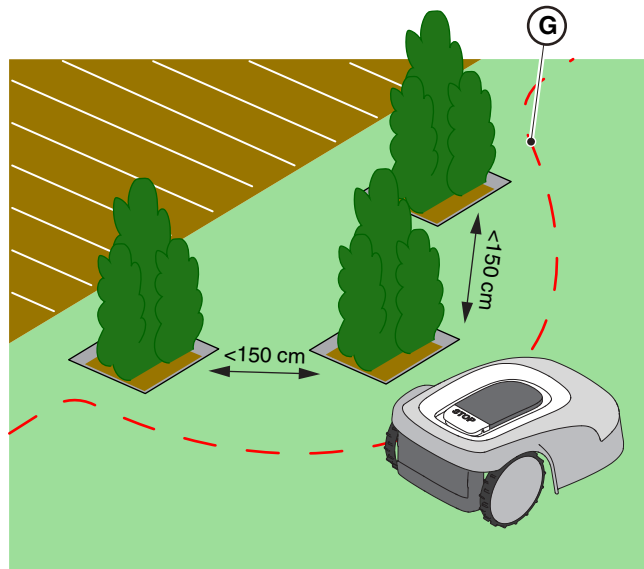


LET OP:

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



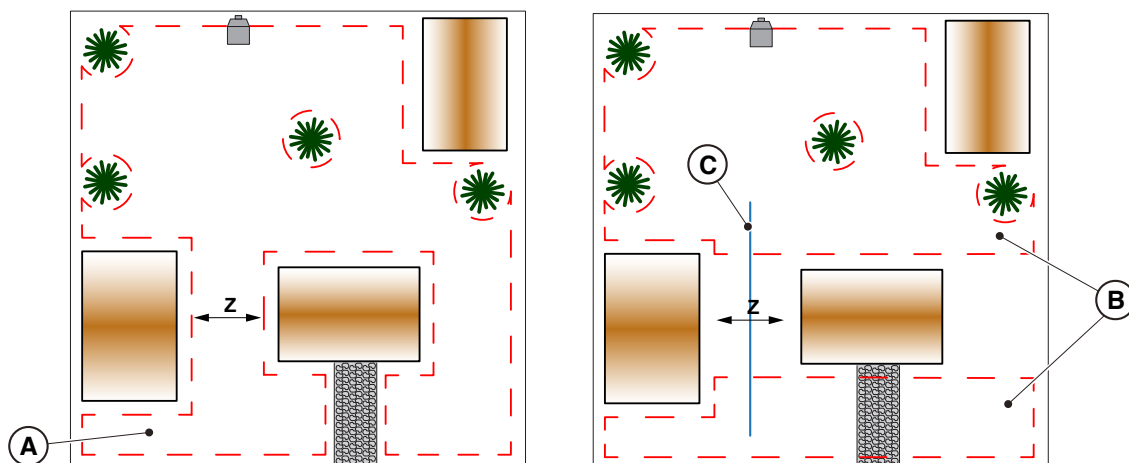




4.4.2. SMALLE DOORGANGEN

Procedure:

1. In het geval van smalle doorgangen moet de afstand tussen twee virtuele grenzen $\geq 2\text{ m}$ (A) zijn.
2. In het geval van een doorgang waarbij de afstand tussen de virtuele grenzen $< 2\text{ m}$ zou zijn, kan het deel van het gebied voorbij het knelpunt (A) niet automatisch worden bereikt door de maairobot. In dit geval is het nodig om twee afzonderlijke virtuele snijzones (B) te programmeren en ze te verbinden met een virtueel overdrachtspad (C).
3. Als het niet mogelijk is om de twee gebieden te verbinden met een virtueel overdrachtspad, moet het deel van het gebied voorbij het knelpunt (A) worden beschouwd als een "Gesloten Gebied" (zie Par. 4.4.3).



4.4.3. GESLOTEN GEBIEDEN

Gebieden die niet zelfstandig kunnen worden bereikt door de robotmaaier via een virtueel transferpad moeten worden geprogrammeerd als 'Gesloten gebied' (optie in App).

Elke Gesloten Gebied kan een maximaal oppervlak hebben, afhankelijk van het model (zie tabel met technische gegevens). Als het nodig is om een groter gebied te bestrijken dan het maximum dat door één Gesloten Gebied kan worden beheerd, verdeel het gebied dan in meerdere Gesloten Gebieden.

Voor de registratie van gesloten gebieden moeten dezelfde criteria worden gehanteerd als in Par. 4.4.1.

De robotmaaier moet met de hand in elk gesloten gebied worden gebracht en handmatig worden gestart.

4.4.4. TRANSFERROUTES

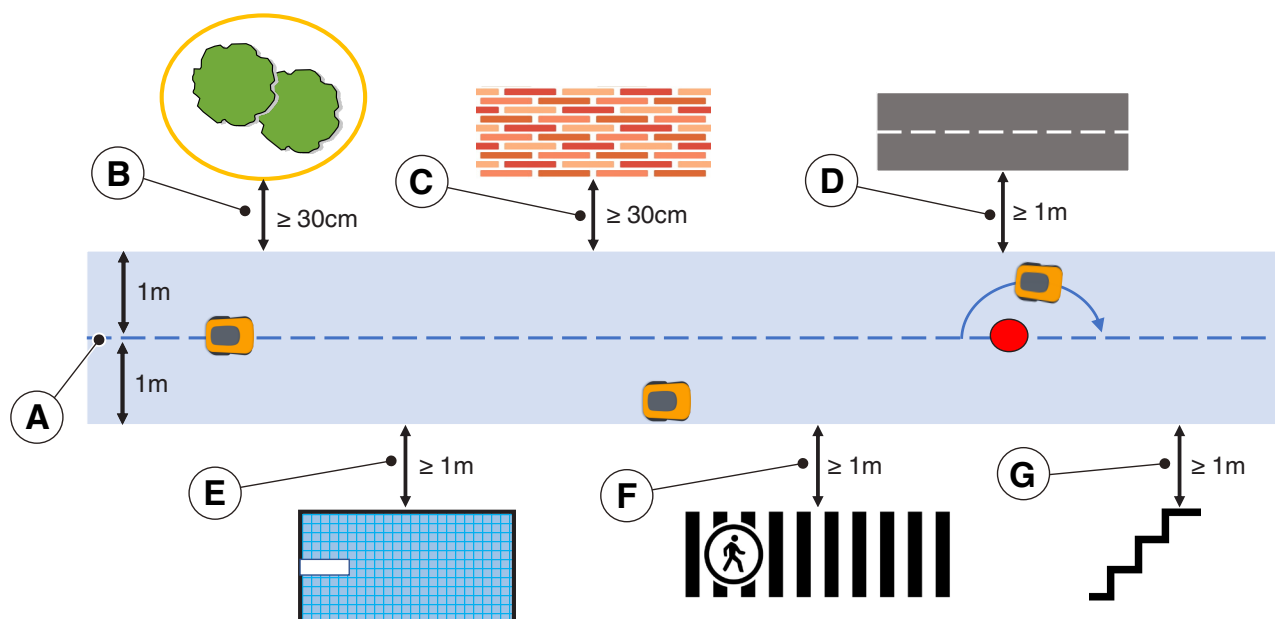
Als er delen van de tuin zijn die van elkaar gescheiden zijn door delen die niet gemaaid mogen worden of waar geen grasmat ligt, zoals harde oppervlakken op hetzelfde niveau als de tuin, is het mogelijk om de delen die gemaaid moeten worden met elkaar te verbinden door middel van transferroutes. De robotmaaier zal van het ene gebied naar het andere gaan terwijl het maaimechanisme uitgeschakeld blijft.

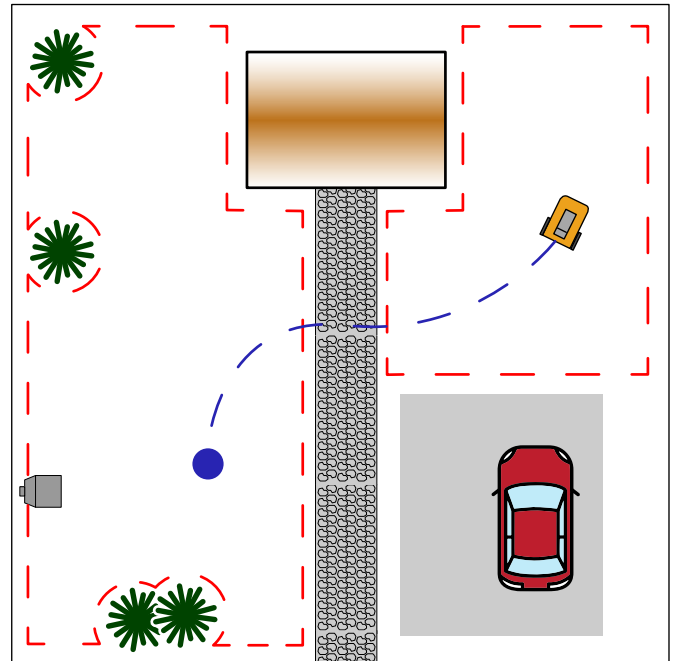
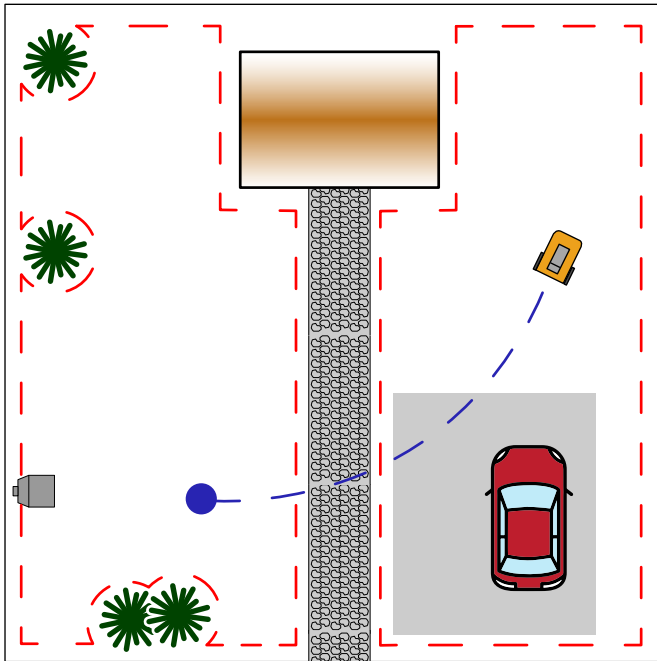
De transferroute kan ook gebruikt worden om het laadstation te bereiken wanneer dit niet in een werkgebied is geïnstalleerd.

Procedure:

1. Bepaal tussen de mogelijke doorgangen de gemakkelijkste transferroute waarmee u de grootste afstand tot eventuele obstakels kunt houden en die niet door gebieden gaat die gewoonlijk gebruikt worden voor parkeren, het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen.
2. De transferroute omvat een manoeuvreerzone die zich 1 m naar rechts en 1 m naar links van de geregistreerde route (A) uitstrekt. De volgende minimumafstanden tussen het manoeuvreergebied en de verschillende tuinelementen moeten in acht worden genomen:
 - 30 cm van obstakels begrensd door virtuele perimeters of zones zonder insnijdingen (B);
 - 30 cm van vaste, onbegrensde obstakels of doorlopende structurele elementen (C);
 - 1 m van openbare wegen (D);
 - 1 m van zwembaden (E);
 - 1 m van voetpaden (F);
 - 1 m van kliffen of steile hellingen (G).
3. Transferpaden moeten de maximale helling van 20% respecteren.
4. In het geval van smalle doorgangen waar de bovenstaande afstanden niet kunnen worden gerespecteerd, moet de doorgang worden afgebakend met niet-betreedbare barrières, indien deze nog niet aanwezig zijn.

OPMERKING: Transferpaden die zijn opgenomen in smalle doorgangen kunnen onvoldoende satellietontvangst hebben, waardoor de nauwkeurigheid van de bediening van de maairobot wordt beïnvloed.








4.5. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN

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

4.5.1. INSTALLATIE LAADSTATION

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

Vereisten en Verplichtingen:

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

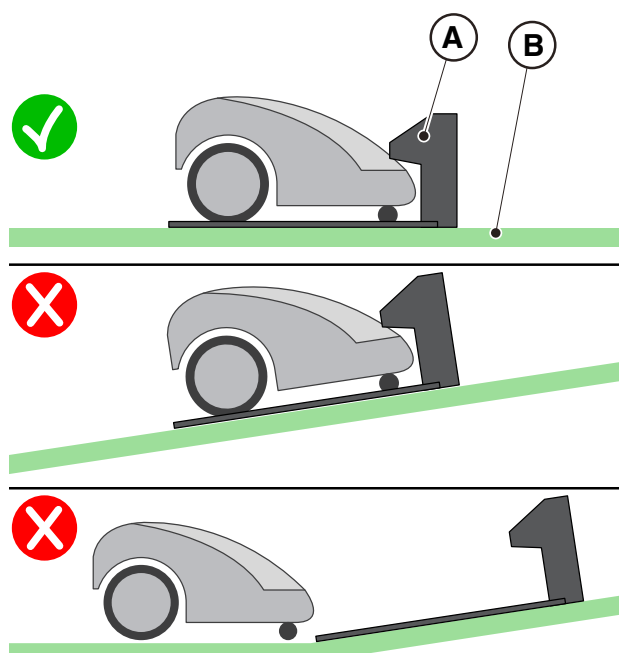
 <p>HANDSCHOENEN VEREIST: Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.</p>	 <p>VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUIKEN: Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.</p>
-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------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

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

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

Procedure:

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

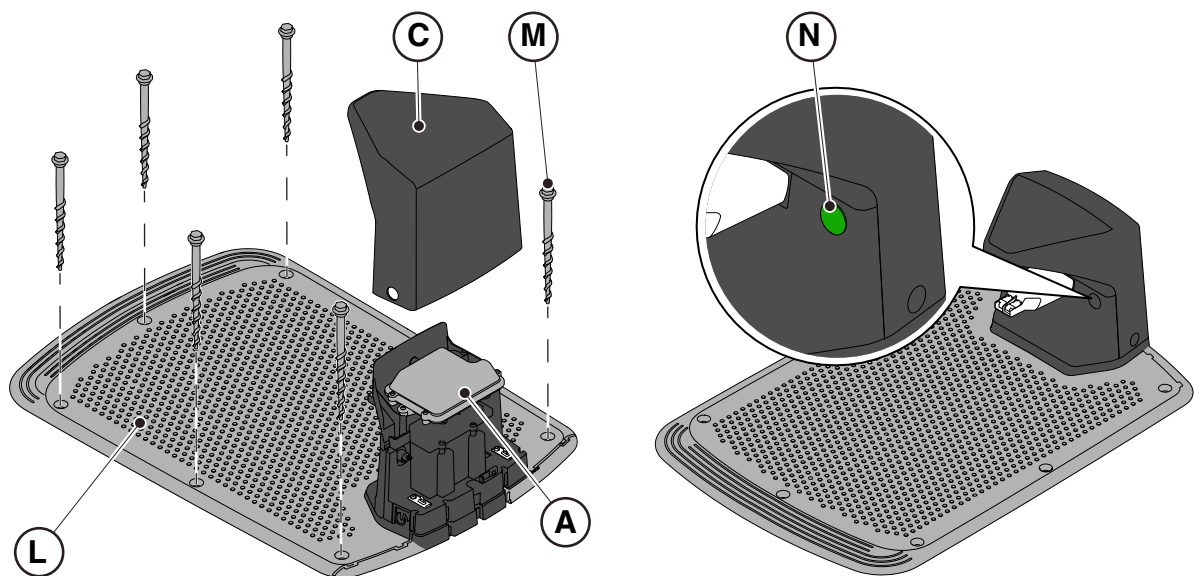


3. Bevestig het laadstation (L) op de grond met de borgschroeven (M).
4. Controleer of het satellietreferentiestation (A) via de connector is aangesloten op het laadstation:
5. Sluit de voeding aan op het laadstation en schroef de connector vast.
6. Verbind de stekker van de voedingseenheid aan het stopcontact.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



LET OP:

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



OPMERKING: Indien nodig kunt u de kabel die het laadstation van stroom voorziet, verlengen met verlengkabels. Men mag maximaal twee verlengkabels van 5 meter of één verlengkabel van 15 meter gebruiken (zie Hfdst. 9 "Toebehoren").



LET OP:

De robotmaaier moet het satelliet signaal ook ontvangen terwijl hij zich in het laadstation bevindt. Indien u een beschermhoes over het laadstation wilt installeren, gebruik dan alleen originele STIGA-hoezen. Plaats nooit metalen afdekkingen over het laadstation.

4.5.2. INSTALLATIE VAN HET SATELLIETREFERENTIESTATION

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

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

Hij wordt gevoed door het laadstation via een connector (C).

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

In dit geval moet de installatie van het satellietreferentiestation (A) worden uitgevoerd via de bevestigingsbeugel (E). Voor de toevoer kunnen de volgende elementen gebruikt worden:

- een verlengkabel van 5 meter (L) (inbegrepen);
- een verlengkabel van 15 meter die apart kan worden aangeschaft (L);
- een voedingseenheid (F) die apart kan worden aangeschaft en aansluiting op een stopcontact.

Bij afzonderlijke installatie van het referentiestation wordt een minimale installatiehoogte van 2,5 meter boven de grond aanbevolen.

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



LET OP:

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



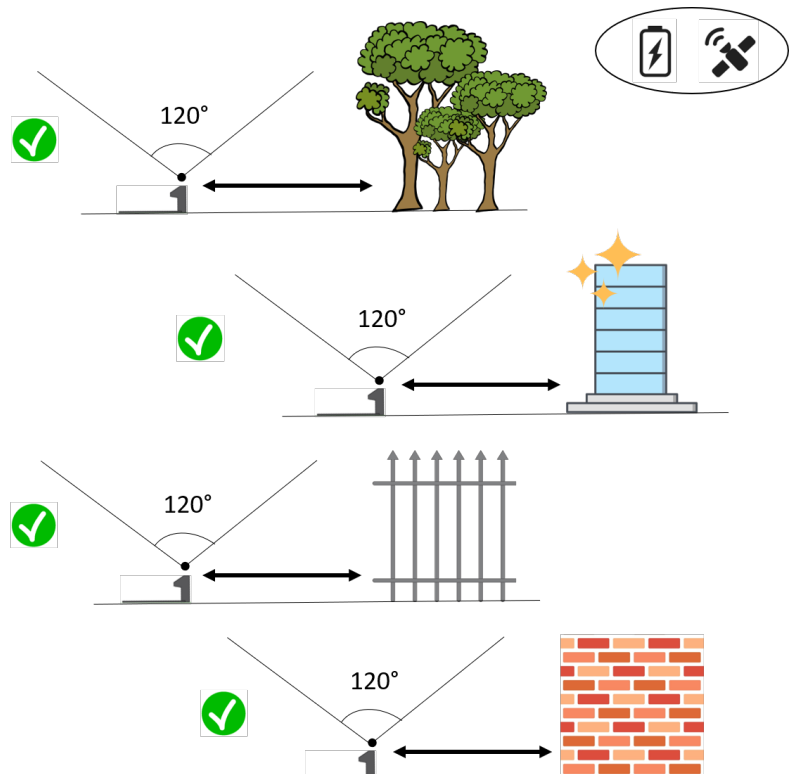
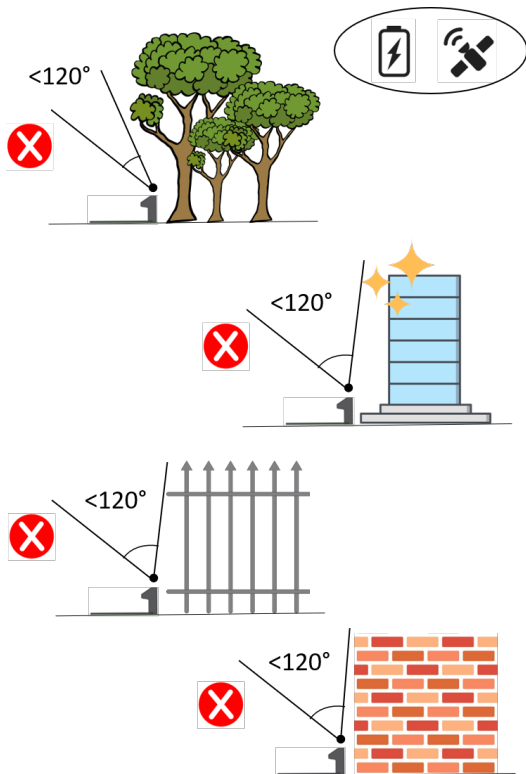
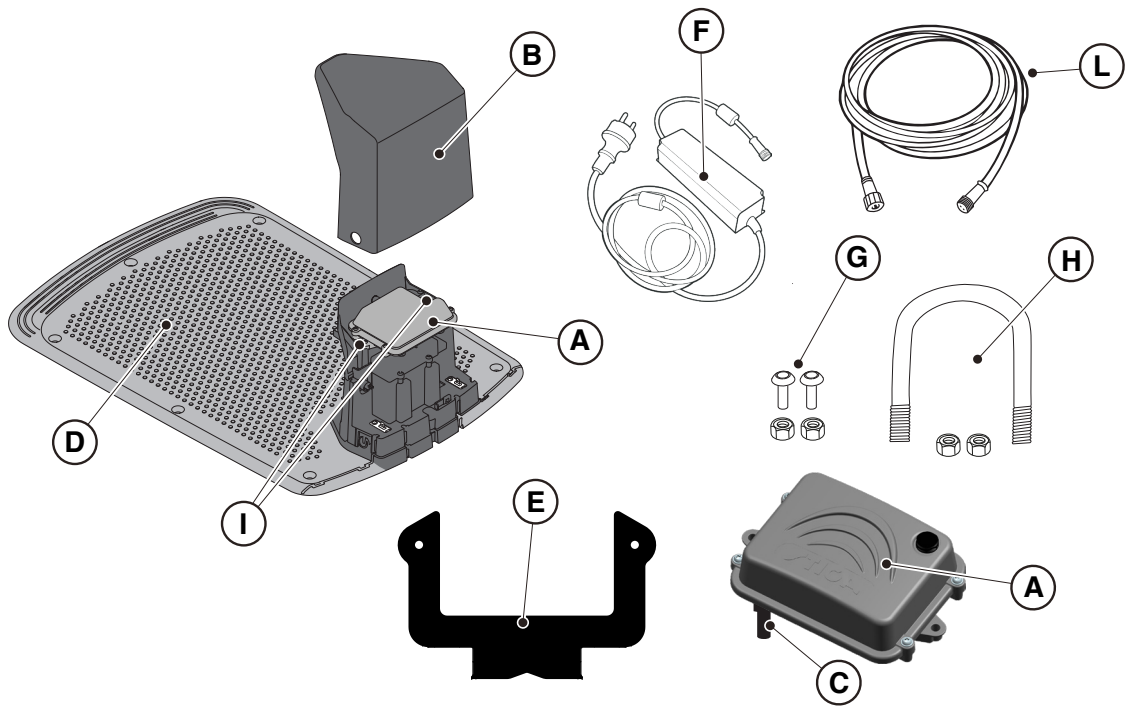
LET OP:

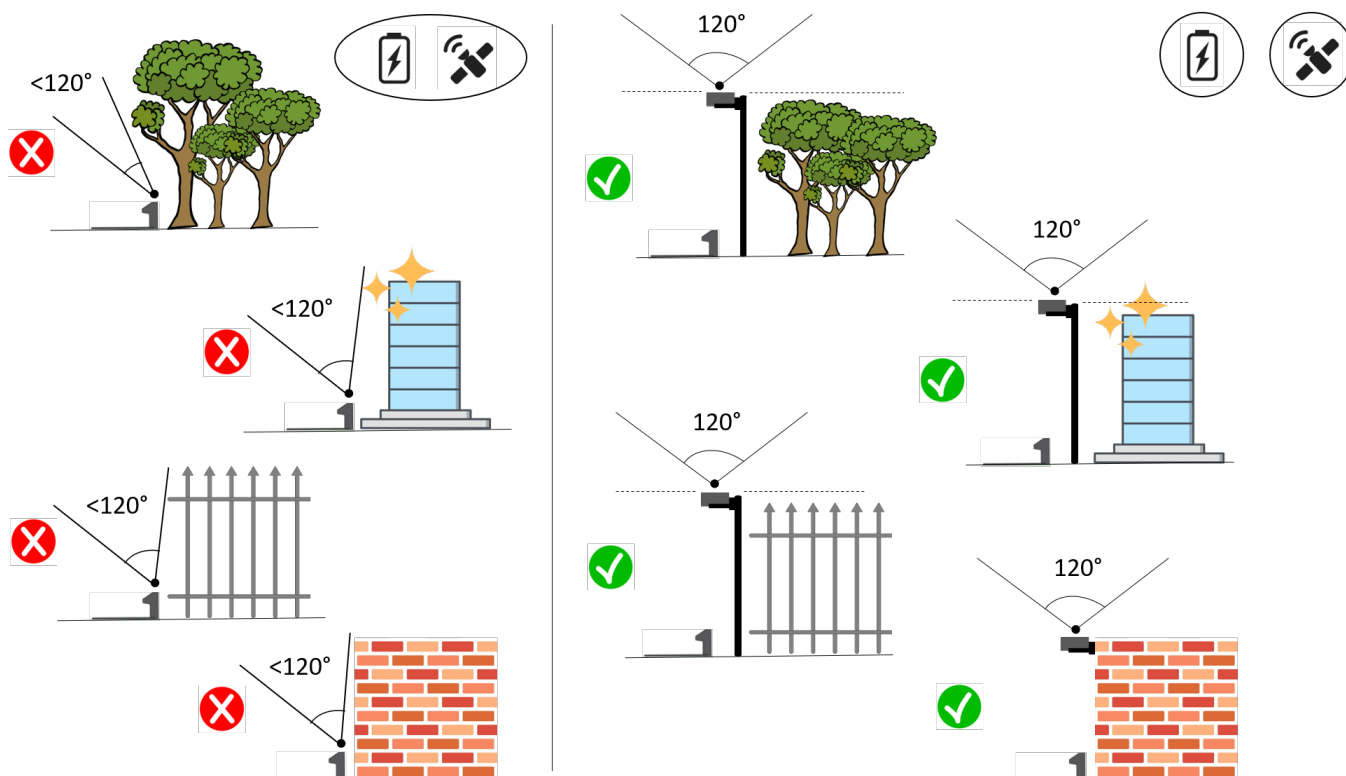
De voedingskabel en de voeding moeten zo worden geplaatst dat ze geen gevaar opleveren voor kinderen, mensen of dieren.



WAARSCHUWING:

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





Vereisten en Verplichtingen:

- Satelliet-referentiestation (A).
- een verlengkabel van 5 meter (L) (inbegrepen).
- ofwel een verlengkabel van 15 meter (apart verkocht)(L).
- Ofwel een voedingseenheid (F) (apart verkocht).
- Bevestigingsbeugel (E).
- Schroeven om het satellietreferentiestation op de beugel (G) te bevestigen.
- U-bout voor bevestiging van de beugel aan de paal (H) of schroeven voor bevestiging aan de muur (niet meegeleverd).

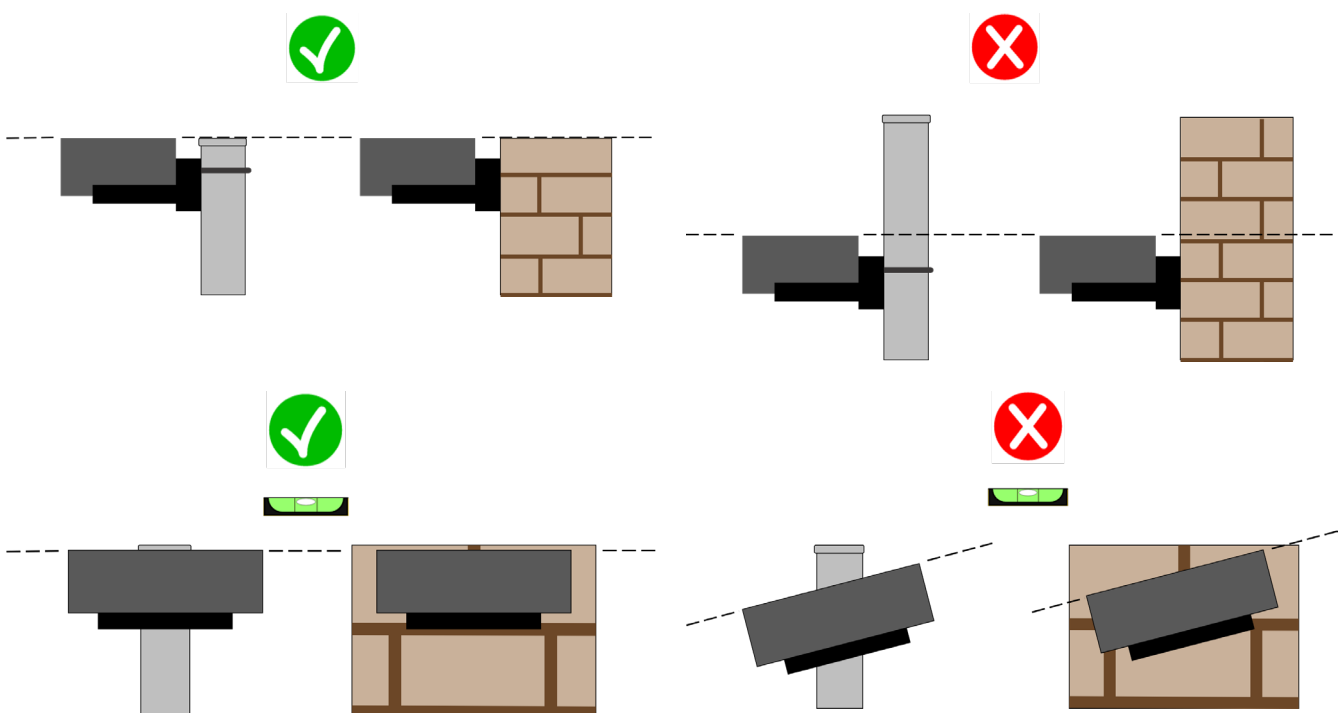
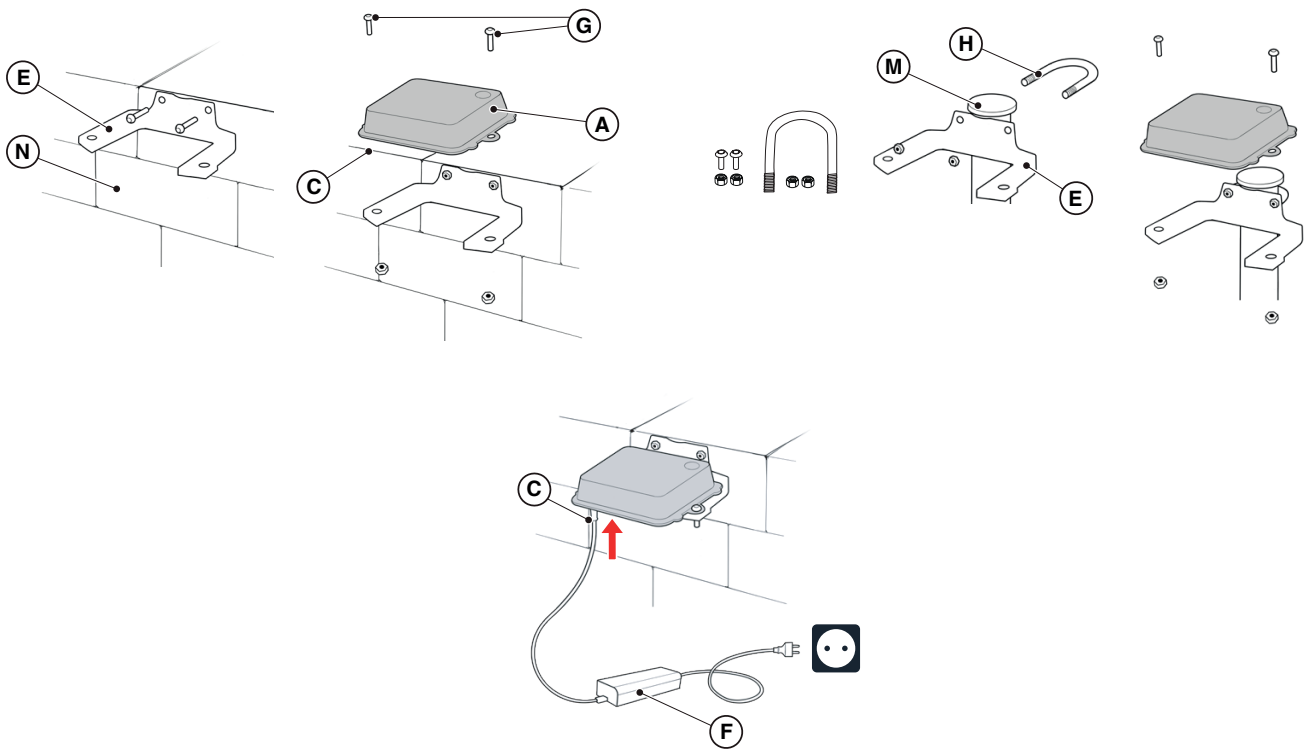
Vereisten en Verplichtingen:

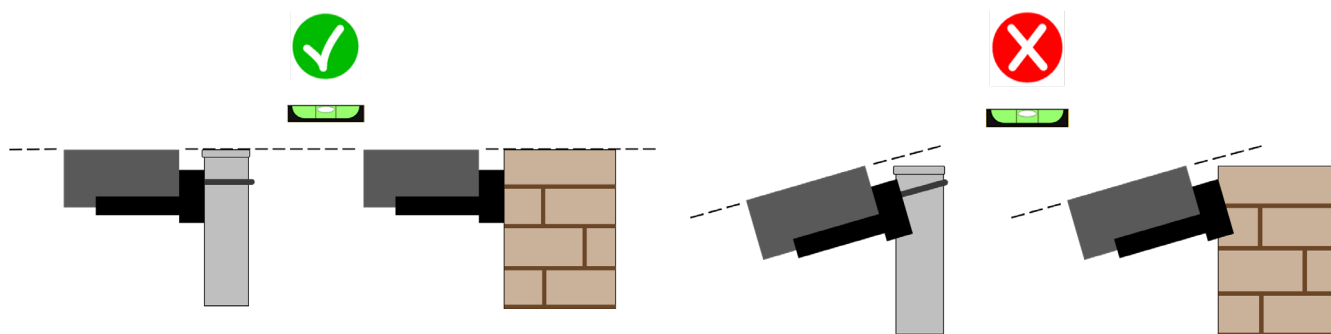
1. Controleer de installatievereisten in Par. 4.3.2.
2. Open het deksel (B).
3. Koppel de connector (C) van het satellietreferentiestation (A) los van het laadstation (D).
4. Draai de bevestigingsschroeven (I) los en verwijder het satellietreferentiestation (A) van het laadstation (D).
5. Bevestig de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

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

OPMERKING: Indien nodig kan de kabel die het satellietreferentiestation voedt, met verlengkabels verlengd worden. Men mag maximaal twee verlengkabels van 5 meter of één kabel van 15 meter gebruiken (zie Hfdst. 9 “Toebehoren”).

OPMERKING: Om interferentie te voorkomen, moet het satellietreferentiestation op minstens 400 cm afstand van eventuele andere satellietreferentiestations in de buurt worden geïnstalleerd.





LET OP:

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



LET OP:

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



LET OP:

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



LET OP:

Zorg ervoor dat het satellietreferentiestation perfect horizontaal geïnstalleerd is.

4.5.3. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE

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

Vereisten en Verplichtingen:

- Laadstation

Procedure:

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

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

4.6. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJ- DEN GEBIEDEN

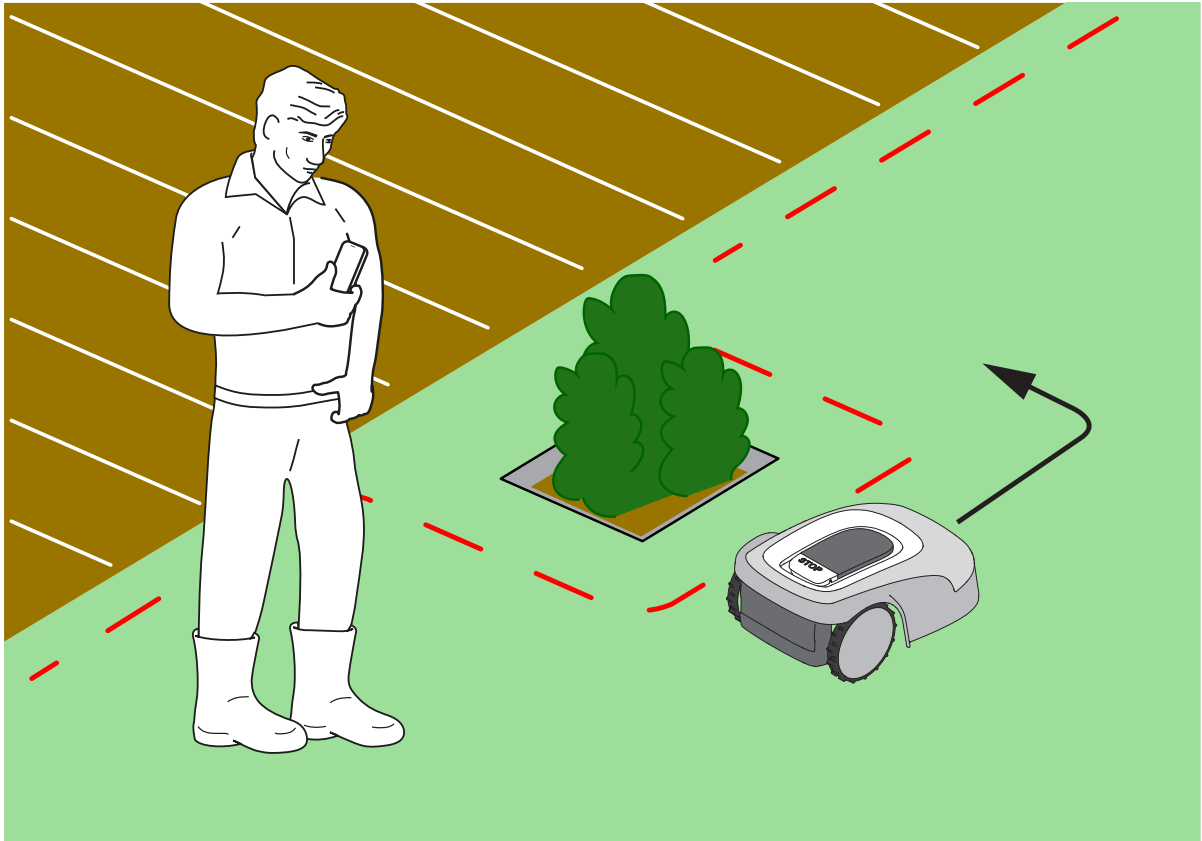
Het programmeren van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden wordt uitgevoerd met behulp van de respectievelijke begeleide procedures in de "STIGA.GO" APP. De procedure vereist het handmatig besturen van de robotmaaier door erlangs te lopen volgens de algemene criteria in hoofdstuk 4.4.

Vereisten en Verplichtingen:

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

Procedure:

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

**WAARSCHUWING:**

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

**WAARSCHUWING:**

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

4.7. FUNCTIES EN INSTELLINGEN VAN HET PRODUCT

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

INHOUDSOPGAVE

4.7.1. PRELOGIN	38
4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP).....	38
4.7.3. APPARAATASSOCIATIE (PAIRING)	38
4.7.4. CONNECTIVITEIT OP AFSTAND EN ACTIVERING SIMKAART	39
4.7.5. GARAGE EN PRODUCTPAGINA (DEVICE PAGE).....	39
4.7.6. CONFIGURATIE VAN DE OPLAADBASIS	40
4.7.7. KALIBRATIE VAN DE OPLAADBASIS.....	40
4.7.8. INITIALISATIE VAN DE ROBOTMAAIER	40
4.7.9. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN.....	41
4.7.10. PROGRAMMEREN VAN HET PAD VOOR TERUGKEER NAAR HET LAADSTATION	42
4.7.11. MAP VAN DE TUIN.....	43
4.7.12. ENKELE / GEPLANDE MAAIBEURT (SPOT CUT / SCHEDULED)	43
4.7.13. PROGRAMMERING VAN DE MAAIBEURTEN (MOWING SESSIONS).....	43
4.7.14. BEHEER DATAPAKKET	43
4.7.15. INTEGRATIE MET SPRAAKASSISTENTEN (AMAZON ALEXA, GOOGLE HOME)	43
4.7.16. VERGREDELING TOETSENBOORD (APP LOCK).....	44
4.7.17. INSTELLING VAN DE GEWENSTE NAVIGATIEMODUS.....	44
4.7.18. DE RAND BIJSNIJDEN (BORDER CUT)	44
4.7.19. REGENSENSOR	44
4.7.20. BIJWERKING SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	45
4.7.21. PROFIEL / BEHEER GEBRUIKERS / KEUZE VAN DE KEUZE VAN FAVORIETE DEALER / BERICHTEN	45
4.7.22. DIEFSTALBEVEILIGING.....	45
4.7.23. WIJZIGEN OF VERWIJDEREN VAN DE VIRTUELE PERIMETER, TRANSFERROUTES EN VERMIJDINGSZONES.	45
4.7.24. DE MAAIPRIORITEIT VAN TUINGEBIEDEN INSTELLEN.....	46
4.7.25. TIJDELIJKE ZONE ZONDER MAAIEN	46
4.7.26. BLIJF WEG (STAY AWAY)	46
4.7.27. OBSTAKELMELDING	47

4.7.1. PRE-LOGIN

Bij de eerste toegang tot de app kunt u:

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

4.7.2. REGISTRATIE (SIGN UP)

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

De registratieprocedure vereist een e-mailverificatie.

4.7.3. ASSOCIATIE APPARAAT (PAIRING)

In het gedeelte "Koppeling Apparaat" kunt u via een Bluetooth®-verbinding uw mobiele apparaat koppelen aan de robotmaaier, aan het satellietreferentiestation en het laadstation configureren.

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

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

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

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

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

OPMERKING: Nadat alle apparaten zijn gekoppeld, moet een 'kalibratie van de laadbasis' worden uitgevoerd voordat het product wordt gebruikt (zie Par. 4.7.5).

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

4.7.4. CONNECTIVITEIT OP AFSTAND EN ACTIVERING SIMKAART

De robotmaaier is uitgerust met een 3G/4G connectiviteitsmodule met SIM-kaart die verbinding maakt met de STIGA cloud en afstandsbediening van de robotmaaier mogelijk maakt. Nadat de koppeling van het apparaat met de gebruikersaccount is voltooid, moet de SIM-kaart worden geactiveerd.

Procedure:

Volg de APP wizard.

OPMERKING: de SIM-kaart in het product is bedrijfseigen. Het product kan alleen verbinding maken met de STIGA cloud via de meegeleverde simkaart. Gebruik geen andere SIM-kaarten.

4.7.5. GARAGE EN PRODUCTPAGINA (DEVICE PAGE)

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

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

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

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

De productpagina van de grasmaaier is onderverdeeld in drie gedeeltes:

- Robot.
- Instellingen.
- Mijn tuin.

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

Het gedeelte "Robot" staat toe:

- De status van de robotmaaier te controleren (accuniveau, bedrijfsstatus, maaimodus instellen).
- De robotmaaier te starten en te stoppen.
- De robotmaaier te forceren om terug te keren naar de oplaadbasis.

- De robotmaaier starten om te werken in een gebied dat niet zelfstandig kan worden bereikt.
- De resterende verbindingen te controleren en het datapakket te vernieuwen.

Het gedeelte "Instellingen" staat toe:

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

Het gedeelte "Mijn Tuin" staat toe:

- De virtuele grenzen, de transferroutes en de te vermijden gebieden te registreren via in-app wizards.
- De map van de tuin met de geregistreerde elementen en de realtime positie van de robotmaaier weer te geven.
- De gewenste snijrichting in te stellen.
- De robotmaaier starten om in een specifiek deel van de tuin te werken.

4.7.6. CONFIGURATIE VAN HET LAADSTATION

Voordat de robotmaaier wordt gebruikt, moet de laadbasis worden geconfigureerd (zie Par. 4.7.3)

4.7.7. KALIBRATIE VAN HET LAADSTATION

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

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

Procedure:

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

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

4.7.8. INITIALISATIE VAN DE ROBOTMAAIER

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

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

Procedure bij de eerste start van het product:

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

Procedure bij handmatig inschakelen of verplaatsen van de robotmaaier:

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

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

Voordat u verder gaat met programmeren, moet u ervoor zorgen dat u de volgende stappen hebt voltooid: apparaatassociatie (Par. 4.7.3), configuratie van de oplaadbasis (Par. 4.7.5), kalibratie van de oplaadbasis (Par. 4.7.6), initialisatie van de robotmaaier (Par. 4.7.7).

Het programmeren van de virtuele grenzen van de verschillende zones en gesloten gebieden, transferroutes en vermijdingszones gebeurt via de respectievelijke wizards in de STIGA.GO App. De procedures vereisen dat u de robotmaaier handmatig bestuurt door ernaast te lopen.

De robot kan in twee modi worden aangedreven:

- Via virtuele joystick in app.
- Met behulp van het accessoire Trolley cod: 1127-0021-01.

Hieronder staande meest relevante stappen:

1. Volg de opstartprocedure van de robot in APP en kies tussen de opties joystick en trolley.
2. Rijd de robotmaaier met de virtuele joystick of trolley naar het punt waar je wilt beginnen met programmeren.
3. Begin met de registratie van grenzen of virtuele paden door op de juiste knop te drukken.
4. Rijd de robotmaaier met een virtuele joystick of trolley rond de omtrek of het pad dat moet worden geprogrammeerd. Het beginpunt en het eindpunt van de virtuele perimeter moeten samenvallen. Het is ook mogelijk om de perimeter of virtuele routes op te nemen via de point-to-point methode. In dit geval registreert de robot de omtrek of het pad als een reeks rechte lijnen tussen de door de gebruiker geselecteerde punten.



WAARSCHUWING:

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

5. Bevestig de registratie.

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

OPMERKING: om verschillende delen van de tuin op een andere manier te beheren, is het mogelijk om meerdere virtuele zones te programmeren.

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

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

OPMERKING: als het laadstation aan de rand van het te maaien gebied is geïnstalleerd, moet de robot bij het programmeren van de virtuele grenzen begeleid worden door hem over het platform van het basisstation te laten gaan.

OPMERKING: vermijd voor een correcte werking van de robotmaaier kruisingen en/of overlappingen in de virtuele perimeter.

4.7.10. PROGRAMMEREN VAN HET PAD VOOR TERUGKEER NAAR HET LAADSTATION

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

- Het retourpad moet een minimale lengte hebben van 3 m.
- Het gedeelte dat eindigt in het laadstation moet minimaal 3 m lang zijn, recht en uitgelijnd met het midden van het laadstation (HET kan samenvallen met het gehele retourpad).
- Het startpunt van het retourpad moet binnen de virtuele grens liggen op een afstand van minstens 1 meter van de perimeter, zodat de robotmaaier deze autonoom kan bereiken.
- Het eindpunt valt samen met de laadpositie van de robotmaaier.

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

OPMERKING: Neem de minimumafstanden tot obstakels en de instructies in Par. 4.4

In sommige gevallen is het mogelijk om een lange achteruitrijmanoeuvre (Long Exit) te activeren via de app. In dat geval voert de robotmaaier een achteruitrijmanoeuvre van 2 m uit voordat hij 180° draait. Zie Par. 4.3.2 voor meer details.

Procedure:

1. Zorg ervoor dat de virtuele grens van het gebied van waaruit de transferroute begint geprogrammeerd is, voer indien nodig de initialisatie uit.
2. Kies in het menu "Mijn tuin" het geprogrammeerde gebied van waaruit het retourpad naar het laadstation moet beginnen, selecteer het maken van een nieuwe verbinding en kies "Laadstation".
3. Rijd de robotmaaier met de joystick naar de plaats waar u wilt beginnen met programmeren.
4. Start het opnemen van de route terug naar de oplaadbasis door op de juiste knop te drukken.
5. Rijd de robotmaaier handmatig met de joystick langs het te programmeren pad totdat de robot in contact komt met de laadcontacten.
6. Bevestig de registratie.

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

OPMERKING: het laadstation kan ook buiten de werkzone geïnstalleerd worden: In dit geval gebruikt de robot het volledige retourpad om terug naar het laadstation keren en om het werkgebied te bereiken tijdens het gebruik.

OPMERKING: Na het programmeren van het retourpad, herhaalt de robotmaaier de volledige route om te controleren of de programmering correct is uitgevoerd. Deze stap is noodzakelijk om veiligheidsredenen en kan niet vermeden worden.

4.7.11. MAP VAN DE TUIN

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

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

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

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

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

- Wanneer de robotmaaier is ingesteld op 'Geprogrammeerd', werkt hij volgens het geplande werkprogramma.
- Indien ingesteld op "Enkele Maaibeurt", voert de robotmaaier één enkele maaibeurt uit.

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

OPMERKING: Wanneer de robotmaaier klaar is met het maaien van één zone, gaat hij direct door naar de volgende maaizone.

4.7.13. PROGRAMMERING VAN DE MAAIBEURTEN (MOWING SESSIONS)

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

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

4.7.14. BEHEER DATAPAKKET

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

In dit gedeelte kunt u direct datapakketten aanschaffen.

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

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

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

LET OP: integratie van de robotmaaier met een spraakassistent gebeurt niet via de Stiga.GO app, maar moet worden ingesteld via de spraakassistent app zelf.

4.7.16. VERGRENDING TOETSENBOARD (APP LOCK)

Om te voorkomen dat de robotmaaier door kinderen of onbevoegden wordt gebruikt, kan de bediening van het toetsenbord vergrendeld worden. Op deze manier kan de robotmaaier alleen via de App te bediend worden.

Procedure:

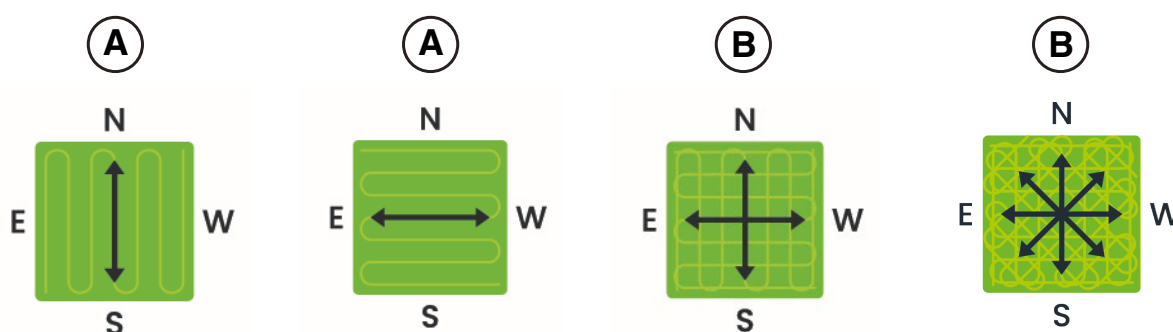
1. Activeer of deactiveer de functie Toetsenbord-/appvergrendeling in het menu 'instellingen' van de app.

OPMERKING: Als de functie actief is, blijft de vergrendeling van het toetsenbord actief, ook wanneer de robotmaaier uitgeschakeld is.

4.7.17. INSTELLING VAN DE GEWENSTE NAVIGATIEMODUS

Met deze functie kan men de navigatiemodus instellen waarmee de robotmaaier tijdens het maaien door de tuin beweegt.

Er kunnen verschillende snijrichtingen worden geselecteerd (A), of een combinatie ervan (B). Het is ook mogelijk om de geselecteerde snijrichting nauwkeurig af te stemmen op structuren of vormen in de tuin. Aanpassingen kunnen worden uitgevoerd in een bereik van -90° tot $+90^\circ$, met een nauwkeurigheid van $0,1^\circ$.



Een wijziging van de navigatiemodus uitgevoerd door de gebruiker in een gebied waar het maaien gestart is maar nog niet voltooid is, wordt van kracht nadat het maaien van het betreffende gebied voltooid is.

Procedure:

1. Kies de gewenste navigatiemodus in het menu "instellingen" van de app.
2. Pas indien nodig de snijrichting aan met de knoppen '+' en '-' tot de gewenste instelling is bereikt.

4.7.18. DE RAND BIJSNIJDEN (BORDER CUT)

De sectie 'De rand snijden', indien geactiveerd, maakt het mogelijk om de tuinrand en niet-snijdende zones te snijden. De randen worden door de robotmaaier gemaaid nadat deze het geprogrammeerde gebied heeft gemaaid.

Procedure:

1. Activeer de functie "De rand bijsnijden" vanuit het menu "instellingen" van de app. De functie kan afzonderlijk worden geactiveerd voor elke virtuele zone of geprogrammeerde niet-snijdende zone.

4.7.19. REGENSOR

Met de functie "Regensensor" kunt u de regensensor op de robotmaaier in- of uitschakelen. De regensensor kan op drie verschillende gevoeligheidsniveaus ingesteld worden. Hoe hoger de gevoeligheid, hoe langer het verblijf in de basis bij regen.

Lage gevoeligheid: 4 uur, Middelmatige gevoeligheid: 8 uur, Hoge gevoeligheid: 12 uur.

Procedure:

1. Activeer de functie vanuit het menu "instellingen" van de app.

4.7.20. BIJWERKING SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)

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

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

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

4.7.21. PROFIEL / BEHEER GEBRUIKERS / KEUZE VAN DE KEUZE VAN FAVORIETE DEALER / BERICHTEN

In het gedeelte "Profiel" kunt u uw accountgegevens en uw wachtwoord wijzigen.

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

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

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

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

4.7.22. DIEFSTALBEVEILIGING

Met deze functie kunt u een waarschuwing melding ontvangen wanneer de robotmaaier ver van het werkgebied is. Als de functie geactiveerd is, bewaakt de robotmaaier continu de afstand tot de virtuele perimeter. Wanneer de robotmaaier meer dan 100 meter van de virtuele perimeter verwijderd is:

- De robot stuurt via de Stiga.GO-app een melding naar het mobiele apparaat van de gebruiker.
- In de app kan men de actuele positie van de robot bekijken en zijn bewegingen volgen.
- De robotmaaier kan niet gestart worden zolang deze zich buiten zijn virtuele perimeter bevindt.

OPMERKING: De antidiefstal functie blijft actief, ook wanneer de robotmaaier uitgeschakeld is. In dit geval worden de diefstalmelding en de locatie van de robotmaaier verzonden wanneer de robot ingeschakeld wordt.

Procedure:

1. Activeer de functie vanuit het menu "instellingen" van de app. Zorg ervoor dat meldingen voor de Stiga.GO-app op uw mobiele apparaat geactiveerd zijn.
2. Activeer de 'Anti-diefstal' melding in de zijbalk van de Stiga.GO App.

4.7.23. WIJZIGEN OF VERWIJDEREN VAN DE VIRTUELE PERIMETER, TRANSFERROUTES EN VERMIJDINGSZONES

De virtuele omtrek van de verschillende zones kan op twee manieren worden aangepast:

- Verwijdering van item: het item wordt volledig verwijderd en er is een nieuwe registratie vereist.
- Wijziging van het element: is mogelijk om slechts een deel van het element te wijzigen zonder het volledig te verwijderen.

Als het nodig is om transferroutes of gebieden die moeten worden vermeden te wijzigen, moeten deze worden verwijderd en vervolgens opnieuw worden geregistreerd.

Procedure:

1. Om een kaartitem te verwijderen, selecteer je het in het menu 'instellingen' van de app en druk je op de knop 'verwijderen'.
2. Om de virtuele perimeter te wijzigen, selecteert u de gewenste virtuele zone in het menu 'Instellingen' van de app en drukt u op de knop 'Bewerken'. Volg dan de wizard van de app.

4.7.24. DE MAAIPRIORITEIT VAN TUINGEBIEDEN INSTELLEN

De verschillende virtuele gebieden van de tuin worden gesneden in de volgorde waarin ze zijn opgenomen.

Het is mogelijk om de maaiprioriteit van individuele zones te wijzigen om de volgorde waarin ze worden gesneden te variëren.

Procedure:

1. Selecteer de gewenste virtuele snijzone in het menu 'Instellingen' van de app en sleep deze naar de gewenste positie in de zonelijst.

4.7.25. TIJDELIJKE ZONE ZONDER MAAIEN

Met de functie 'Tijdelijke zone niet maaien' kan een deel van de tuin tijdelijk worden uitgesloten van het maaigebied. Het selecteerbare gebied moet een deel zijn van de omtrek tussen twee punten A en B die door de gebruiker zijn geselecteerd, en het rechte segment dat deze punten verbindt. Het geselecteerde gebied kan geen overdrachtspaden doorsnijden.

De robotmaaier zal de uitgesloten zone niet betreden tot de ingestelde tijd is verstreken, maar zal verder werken in de andere delen van de tuin.

Procedure:

1. Selecteer de functie in het menu 'Instellingen' van de app.
2. Volg de wizard van de app om het deel van de tuin te selecteren dat moet worden uitgesloten en stel de gewenste duur in.

4.7.26. BLIJF WEG (STAY AWAY)

Met de functie 'Blijf weg' kun je een deel van de tuin tijdelijk uitsluiten van het maaigebied. Het selecteerbare gebied is een cirkel met een straal gekozen door de gebruiker en met als middelpunt de GPS-positie van het mobiele apparaat of een punt geselecteerd op de virtuele kaart. Het geselecteerde gebied kan geen overdrachtspaden doorsnijden.

De robotmaaier zal de uitgesloten zone niet betreden tot de ingestelde tijd is verstreken, maar zal verder werken in de andere delen van de tuin.

Procedure:

1. Selecteer de functie in het menu 'instellingen' van de app.
2. Volg de wizard van de app om het deel van de tuin te selecteren dat moet worden uitgesloten en stel de gewenste duur in.

OPMERKING: Als de GPS-positie van het mobiele apparaat wordt gebruikt om het middelpunt van de cirkel in te stellen, hangt de positie van dit punt, en dus van het niet-afsnijdende gebied, af van de nauwkeurigheid van het GPS-signaal dat van het mobiele apparaat wordt ontvangen, die over het algemeen +/- 5 meter is.

4.7.27. OBSTAKELMELDING

Met de functie 'Obstakelmelding' kun je een pushmelding ontvangen als de robotmaaier obstakels detecteert tijdens het maaien.

Als de functie actief is en de robotmaaier een bepaald aantal keren een obstakel raakt, wordt de positie van dat obstakel opgeslagen. Wanneer de robotmaaier terugkeert naar de laadbasis, stuurt hij een pushmelding naar het mobiele apparaat van de gebruiker met daarin alle obstakels die tijdens de maaisessie zijn gedetecteerd.

De gebruiker mag:

- Negeer de aanwezigheid van dergelijke obstakels en laat de robotmaaier er tegenaan botsen.
- Verwijder obstakels fysiek uit het werkgebied.
- Automatisch obstakels afbakenen door middel van een cirkelvormige virtuele niet-snijdende zone. In dit geval selecteert de gebruiker uit de lijst met gedetecteerde obstakels de obstakels die virtueel moeten worden begrensd, waarbij de straal van de te maken cirkel van niet-afsnijdende zones wordt gekozen.
- Afbakening van obstakels door middel van een handmatig vastgelegde virtuele niet-snijdende zone. Deze optie wordt aanbevolen bij grote of niet-cirkelvormige obstakels.

Procedure:

1. Activeer de functie via het menu 'Instellingen' van de APP.
2. Bij obstakels wordt er een pushmelding naar het mobiele apparaat gestuurd.
3. Open pushmelding en bekijk gedetecteerde obstakels.
4. Als je deze obstakels wilt afbakenen met een virtuele niet-afsnijden zone, volg dan de wizard App.

5. WERKING

Vereisten en Verplichtingen:

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

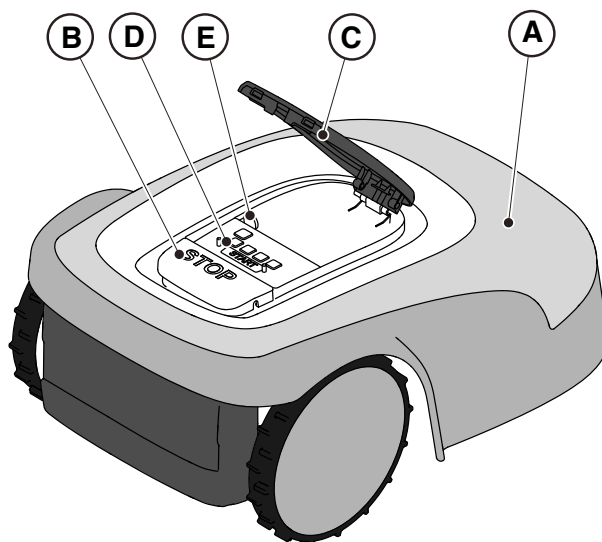
5.1. CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSINRICHTINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER

Vereisten en verplichtingen:

- Contactsleutel.

Procedure:

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



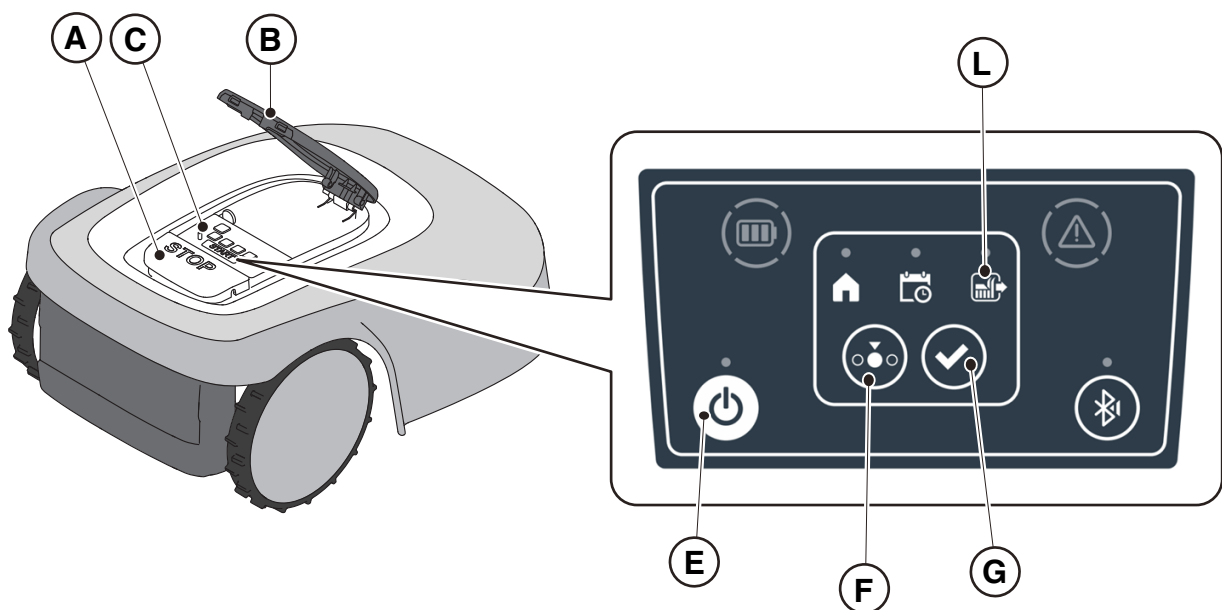
5.2. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER

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

Om de machine in deze modus te gebruiken, is het echter noodzakelijk om virtuele grenzen, overdrachtspaden en zones die vermeden moeten worden te programmeren (Zie Par. 4.6).

Procedure:

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



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

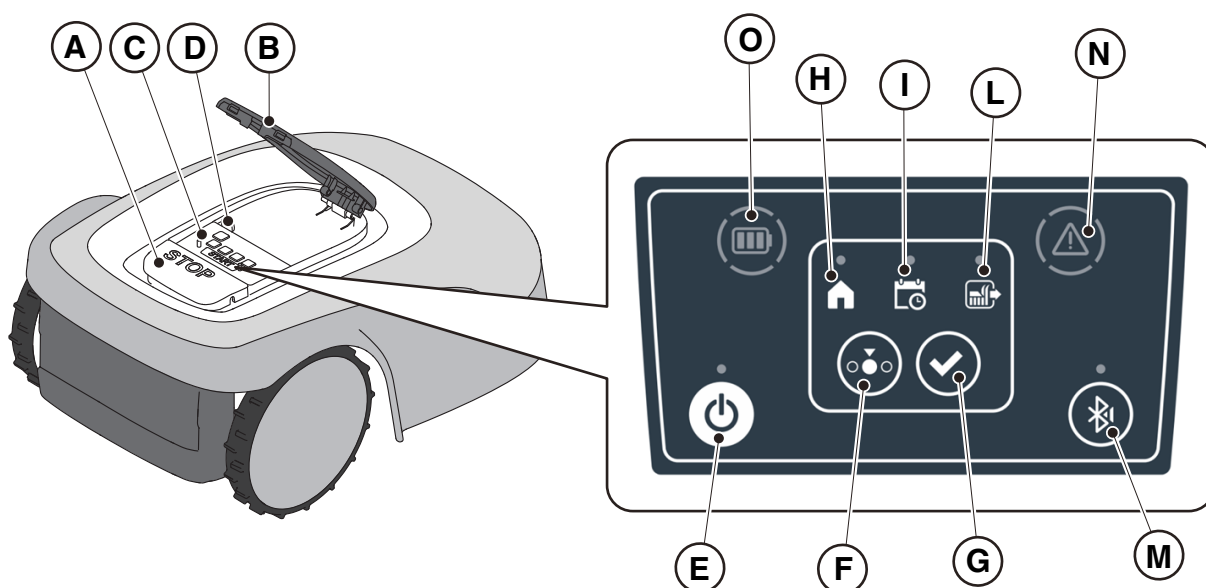
OPMERKING: als na het indrukken van de "**BEVESTIGING**"-knop (G), de "**MODUS SELECTIE**"-knop (F) wordt ingedrukt, zullen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw beginnen te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop “**BEVESTIGEN**”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

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

5.3. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER

Lijst met commando's, indicatoren en hun functie:

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

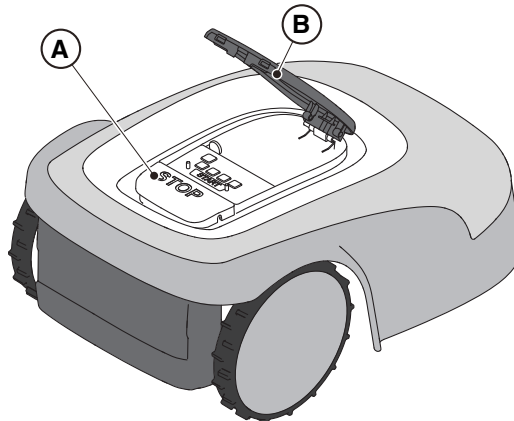


5.3.1. VEILIG STOPPEN - STOP-KNOP

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

Procedure:

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



5.3.2. VEILIG UITSCHAKELEN - VEILIGHEIDSSLEUTEL

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

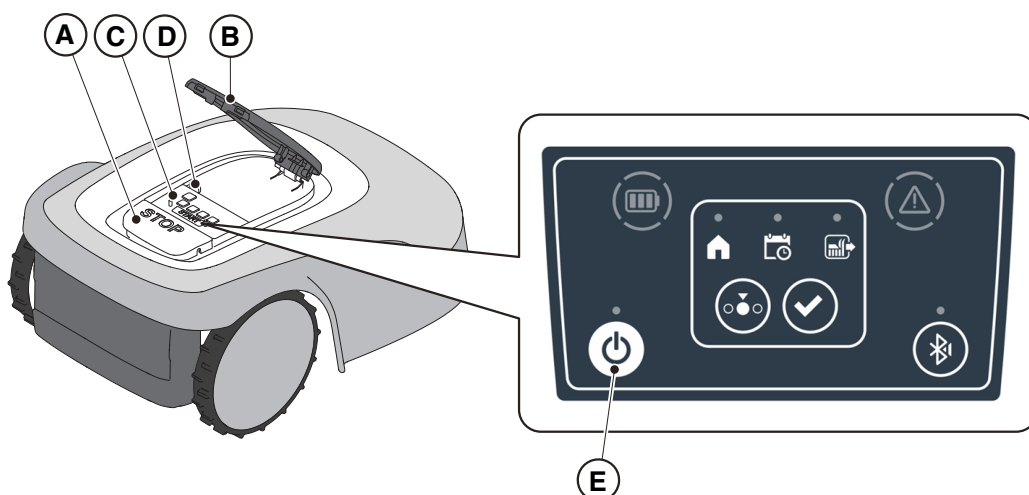


VERPLICHTING:

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

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk enkele seconden op de uitschakelknop (E) en wacht tot de LED op dezelfde knop uitgaat.
3. Schakel pas nadat de LED (E) is uitgegaan de veiligheidssleutel (D) uit om de robotmaaier veilig uit te schakelen. Bewaar de beveiligingssleutel op een veilige plaats.
4. Na het uitvoeren van de onderhoudswerkzaamheden, steekt u de veiligheidssleutel in om de robotmaaier in te schakelen.



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

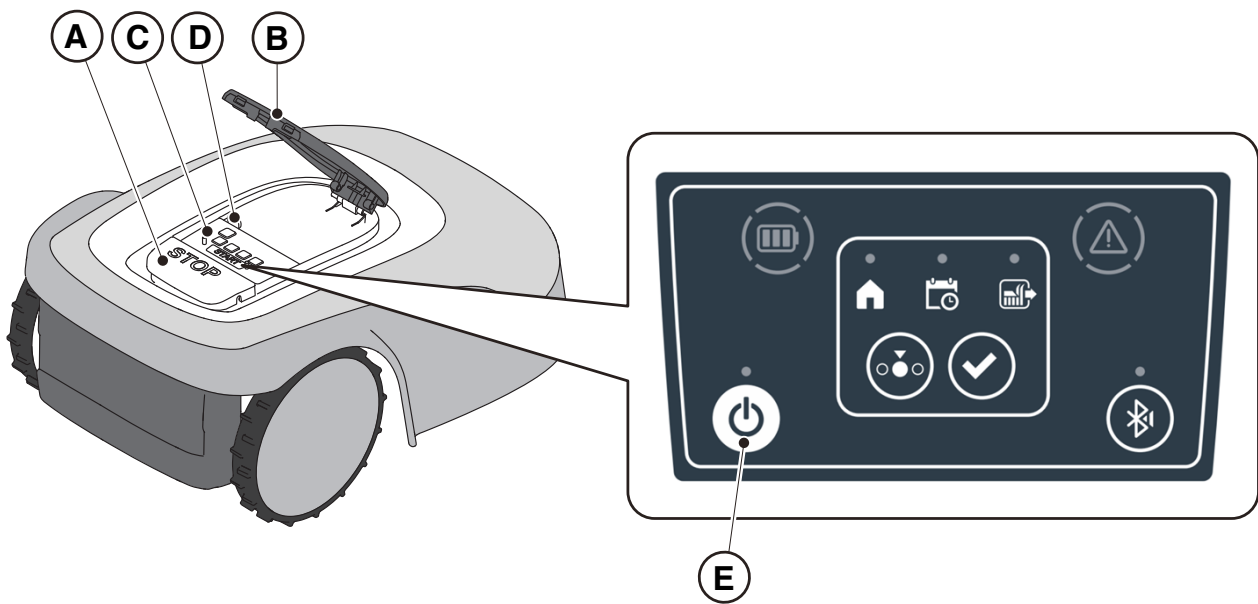
De knop "AAN/UIT" (E): dient om de robotmaaier handmatig in- en uit te schakelen.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Druk gedurende 5 seconden op de "AAN/UIT" -knop (E) om de robotmaaier in- of uit te schakelen.

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

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



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

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

SELECTIES TOETSENBORD EN WERKING VAN DE ROBOT

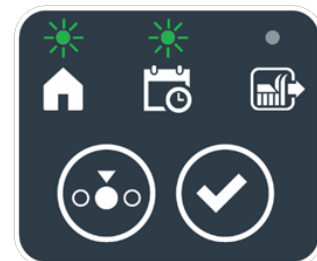
GEPLAND PROGRAMMA

De robotmaaier werkt volgens de via de app ingestelde programmering.



TERUGKEER NAAR BASIS + GEPLAND PROGRAMMA

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



ENKELE WERKCYCLUS + GEPLAND PROGRAMMA

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



ENKELE WERKCYCLUS

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



TERUGKEER NAAR BASIS + ENKELE WERKCYCLUS

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



Procedure:

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

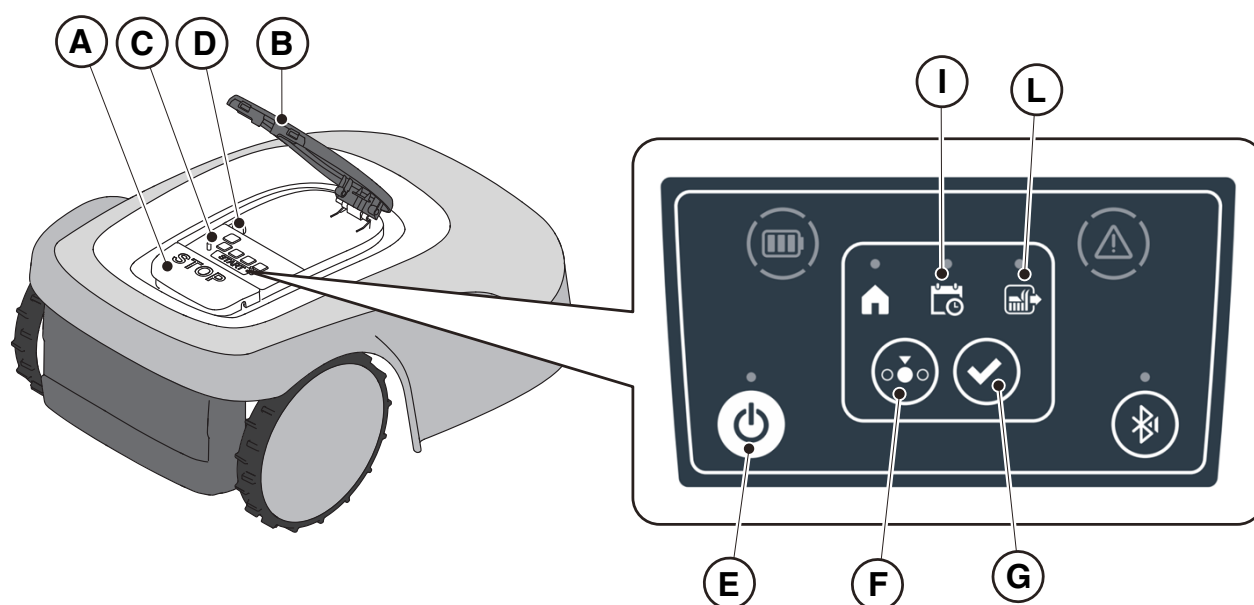
OPMERKING: Als na het indrukken van de "**BEVESTIGING**"-knop (G), de "**MODUS SELECTIE**"-knop (F) wordt ingedrukt, beginnen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop "**BEVESTIGEN**"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

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

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

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

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



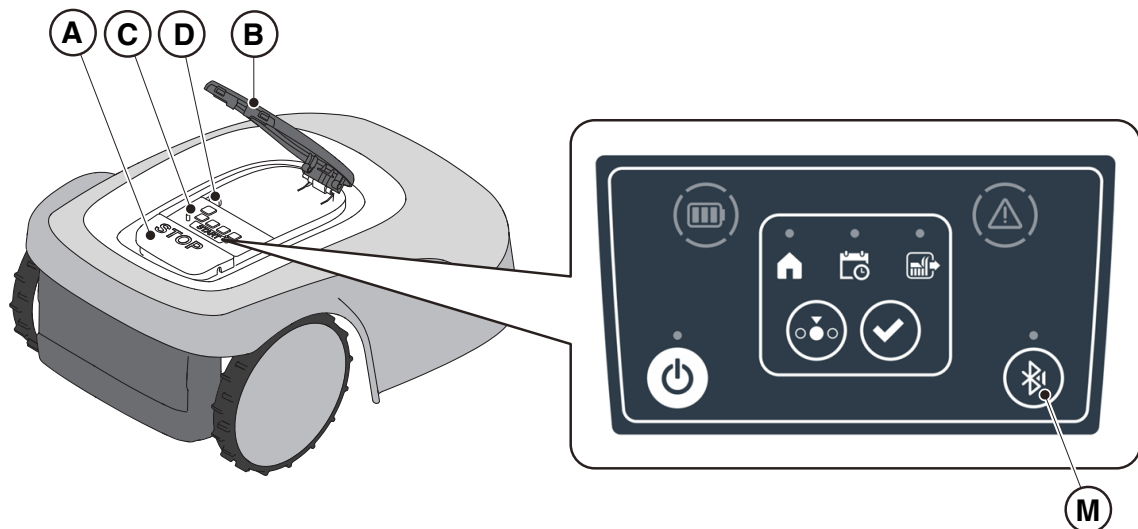
OPMERKING: als na het indrukken van de "**BEVESTIGING**"-knop (G), de "**MODUS SELECTIE**"-knop (F) wordt ingedrukt, zullen de pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies opnieuw beginnen te knipperen en om bevestiging van de zojuist geselecteerde functie vragen. Druk op de knop "**BEVESTIGEN**"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

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

5.3.5. WEERGAVE VAN DE BLUETOOTH®-STATUS - KNOP BLUETOOTH®

De robotmaaier beheert automatisch de Bluetooth®-verbinding met externe mobiele apparaten. De Bluetooth®-verbinding is altijd beschikbaar wanneer de robotmaaier ingeschakeld is. Er kan slechts één mobiel apparaat tegelijk via Bluetooth® verbonden zijn met de robotmaaier. De robotmaaier verbreekt automatisch de verbinding met het apparaat wanneer de app gesloten wordt. De knop 'BLUETOOTH®' (M) wordt alleen gebruikt door het servicecentrum voor diagnosedoeleinden.

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



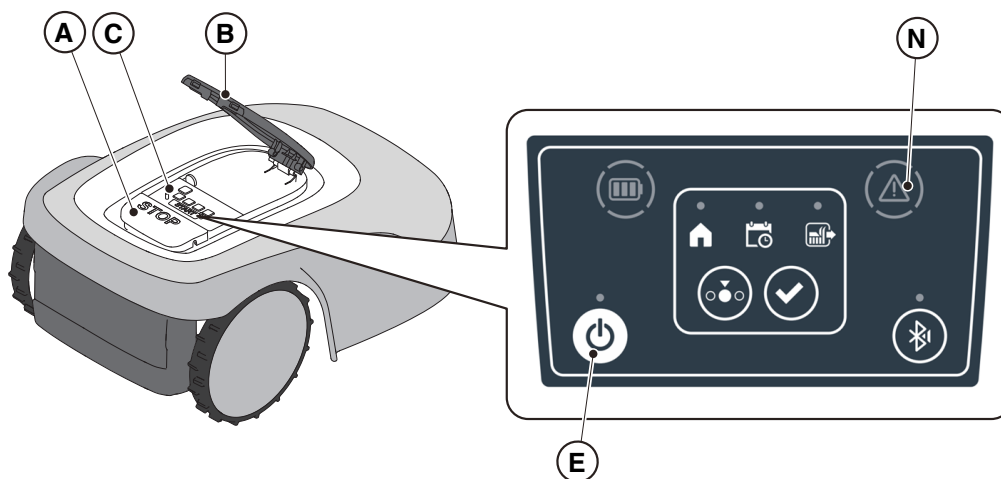
5.3.6. WEERGAVE VAN DE ALARMSTATUSSEN - PICTOGRAM ALARM

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

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de alarmstatus met behulp van het rode lichtpictogram (N), dat continu kan branden ofwel knipperen.
3. Nadat de storing is verholpen, drukt u tweemaal snel achter elkaar op de "AAN/UIT"-knop (E) om het alarm te resetten. Het verlicht pictogram (N) gaat uit en de robotmaaier kan opnieuw worden gestart. Als het pictogram (N) niet uitschakelt, schakelt u de robotmaaier uit met de knop 'AAN/UIT' (E), wacht u enkele seconden en schakelt u hem weer in met de knop 'AAN/UIT' (E). Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

OPMERKING: De details van de afwijkingen zijn in te zien via de App.



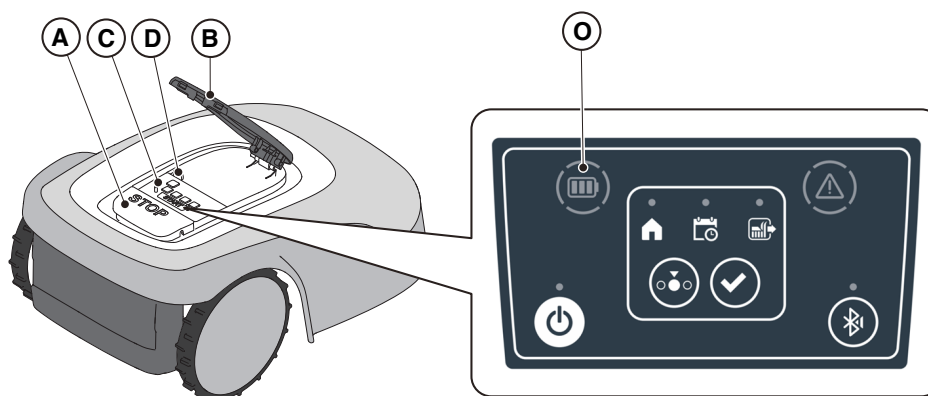
5.3.7. WEERGAVE VAN DE LAADSTATUS VAN DE ACCU – PICTOGRAM ACCU

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

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de kap (B) te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole (C).
2. Controleer de laadstatus van de accu met behulp van het verlichtte pictogram (O):
 - Blauw pictogram: de accu is vol (laadniveau >40%).
 - Rood pictogram: de accu is bijna leeg (laadniveau 15-40%).
 - Knipperend rood pictogram: de accu is bijna leeg (laadniveau <15%).
3. Als de robotmaaier aan het opladen is, knippert het verlichtte pictogram blauw (O).

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



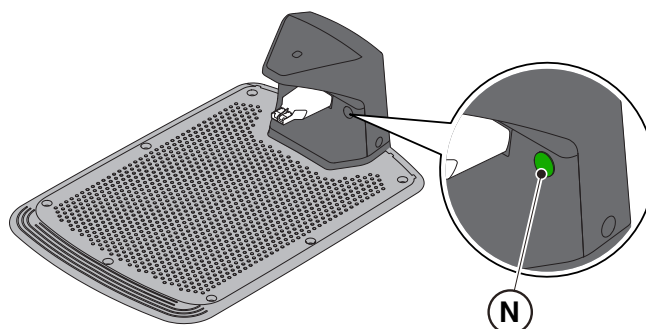
5.3.8. START VAN DE ROBOTMAAIER

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

5.4. WERKING VAN DE OPLAADBASIS

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

- Licht uit: het laadstation krijgt geen stroom of de robot bevindt zich in het basisstation;
- Traag knipperend controlelampje: het laadstation is niet correct geconfigureerd;
- Snel knipperend controlelampje: er is een storing in het laadstation;
- Licht met snelle dubbele of drievoudige knippering: het laadstation heeft een kortsluiting op de laadcontacten gedetecteerd. (Zie Hfdst. 7).



5.5. ACCU OPLADEN

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

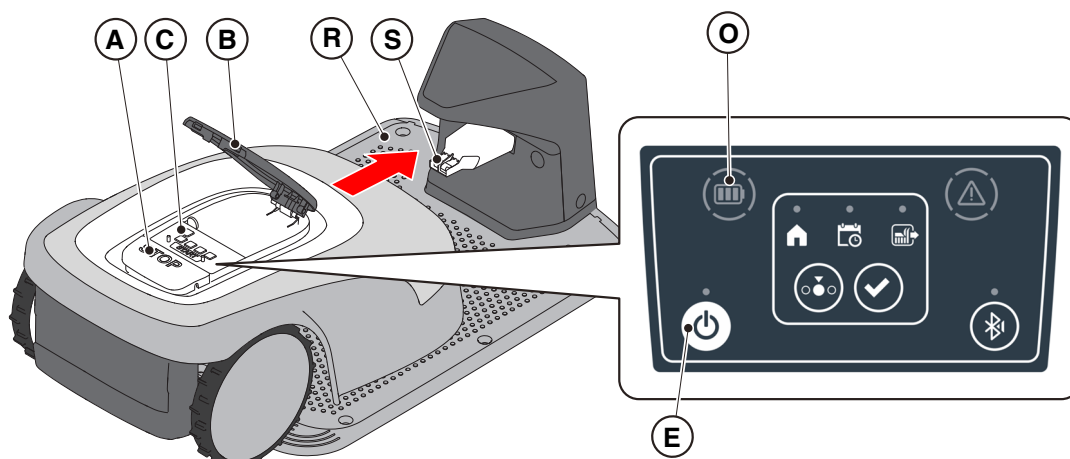
Vereisten en verplichtingen:

- Laadbasis aangesloten op het elektrisch net.

Procedure:

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

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



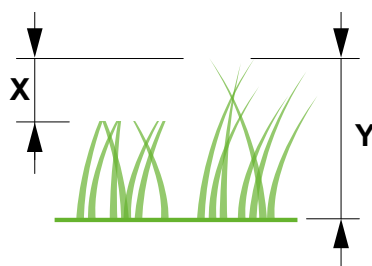
5.6. AFSTELLING MAAIHOOGTE

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

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

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

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



Procedure:

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



WAARSCHUWING:

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



LET OP:

Om de correcte werking van het meshoogteverstellingssysteem te garanderen, dient u ervoor te zorgen dat er zich geen gras- of vuilresten ophopen in de buurt van de messen en de beschermbalg van de mesmotor.

OPMERKING: Het instelsysteem voor de bladhoogte vereist een eerste kalibratie en periodieke kalibraties die automatisch worden uitgevoerd. Kalibratie kan ook handmatig worden uitgevoerd via het speciale menu in de App.

5.6.1. AUTOMATISCHE AFSTELLING VAN DE MAAIHOOGTE (INDIEN BESCHIKBAAR)

Door de automatische aanpassing van de maaihoogte wordt de hoogte van de messen automatisch verhoogd en verlaagd op basis van de gemeten door de mesmotor inspanning. Bij overmatige inspanning verhoogt de robotmaaier automatisch de maaihoogte. In de volgende maaicycli wordt de maaihoogte geleidelijk verlaagd om de ingestelde waarde te bereiken.

Procedure:

1. Activeer de functie via het gedeelte "instellingen" van de app.

6. ONDERHOUD

6.1. GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

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

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

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

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

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

De controle omvat o.a.:

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

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

6.2. REINIGING PRODUCT



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de handen.



WAARSCHUWING:
Gevaar voor stof in de ogen.

Vereisten en Verplichtingen:

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



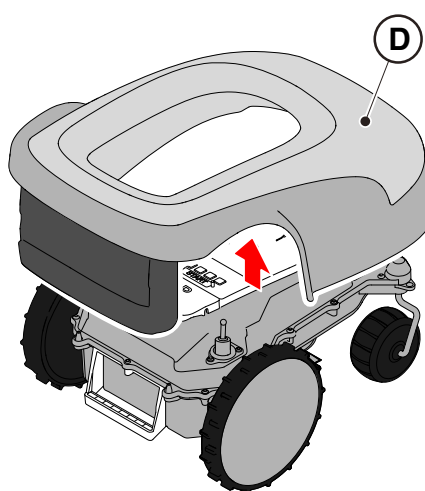
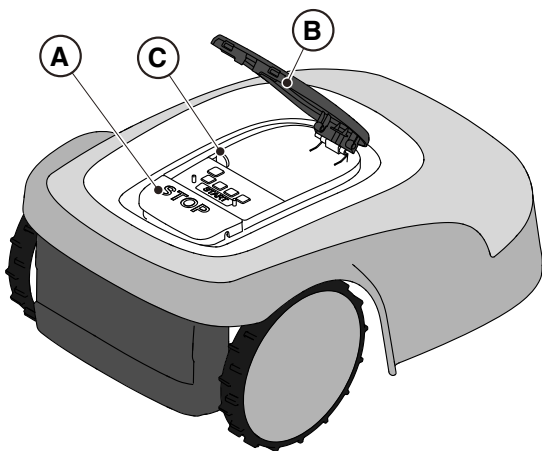
HANDSCHOENEN VEREIST:
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.



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

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.3).
3. Verwijder de zwevende kap (D) om de reiniging te vergemakkelijken.
4. Reinig alle externe oppervlakken van de robotmaaier met een spons die is bevochtigd met lauw water en neutrale zeep.



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



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



VERBOD:
Gebruik geen waterstralen onder druk.



VERBOD:

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



VERBOD:

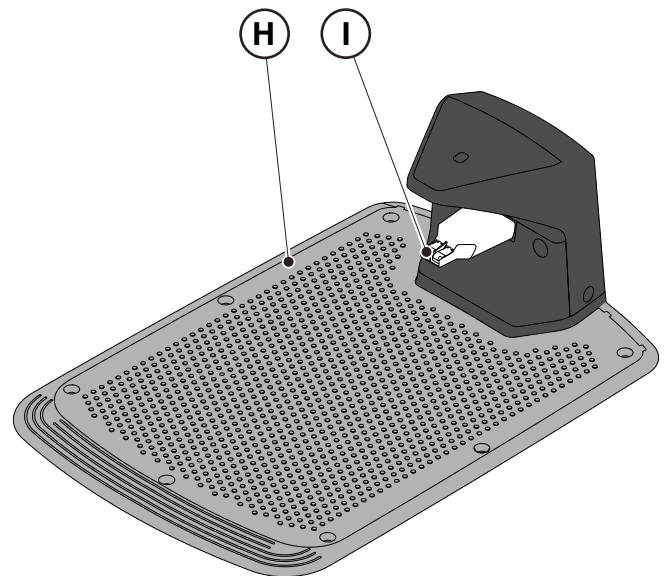
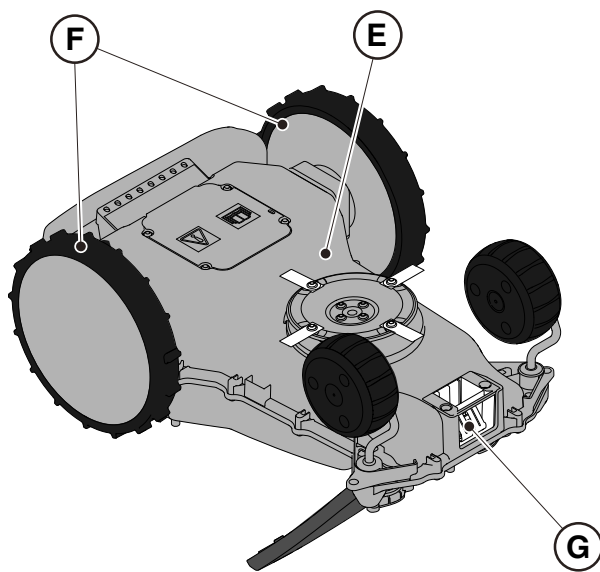
Was de interne delen van de robotmaaier niet om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



VERBOD:

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

5. Verwijder modder en vuil van de aangedreven wielen (F).
6. Reinig de onderkant (E) van de robotmaaier (maaimes, voor- en achterwielen). Gebruik een geschikte borstel om afzettingen en/of vuil te verwijderen die de goede werking van de robotmaaier in het gedrang kunnen brengen. Maak de reiniging af met een vochtige spons.
7. Controleer of de rubberen balgen goed vastzitten en plaats dan het zwevende deksel (D) terug, waarbij u ervoor zorgt dat het goed vastzit in de steunen.
8. Reinig de connector van de accu-oplader (G).
9. Reinig het laadstation (H) en de contactconnector (I) van opgehoopte resten.



6.3. VERVANGING SNIJMESSEN



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de handen.

Vereisten en Verplichtingen:

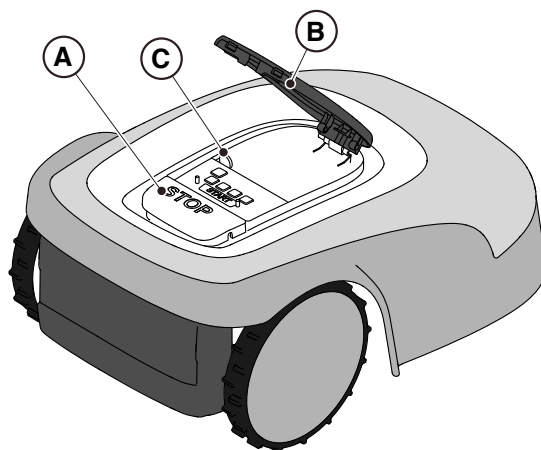
- Contactsleutel
- Sleutel
- Snijmessen
- Handschoenen



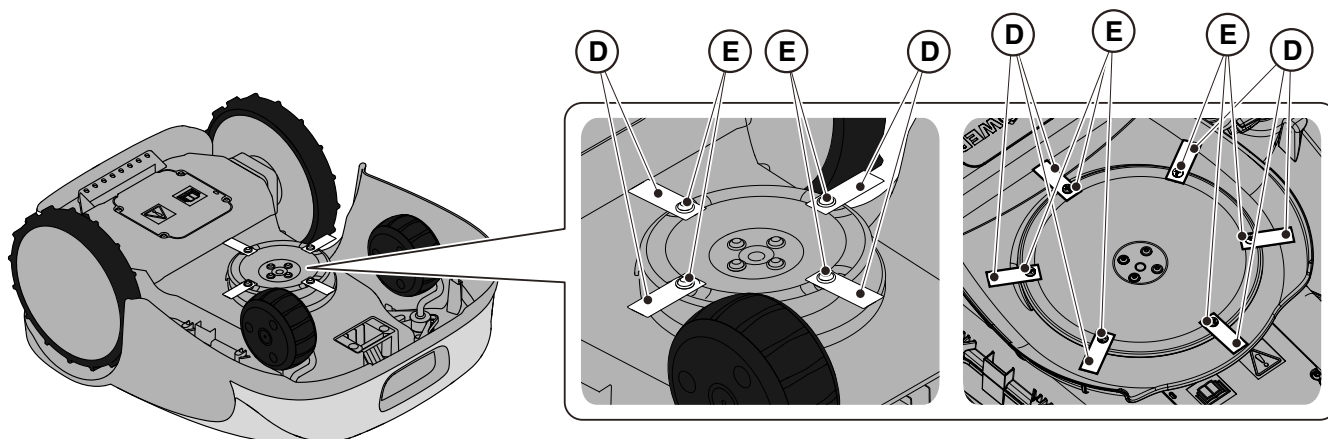
HANDSCHOENEN VEREIST:
Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

Procedure:

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.3).



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



A500, A750,
A1000, A1500
(TYPE SRSA01)

A3000, A5000,
A7500, A10000
(TYPE SRBA01)

6.4. ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER

Procedure:

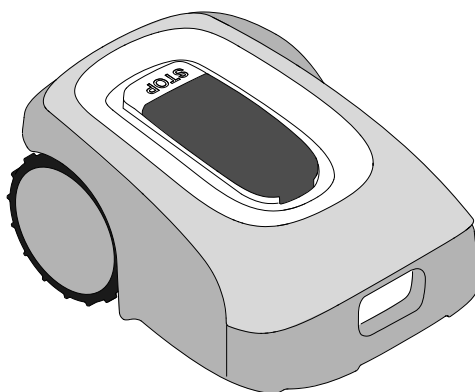
1. Laad de accu op volgens de wizard in de app, toegankelijk via de pagina "Instellingen".
2. Reinig de robotmaaier (Zie Par. 6.2).
3. Bewaar de robotmaaier horizontaal op een droge en vorstvrije plaats en zorg ervoor dat deze is uitgeschakeld.
4. Koppel de oplaadbasis en het satellietreferentiestation los van het lichtnet.

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

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

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

OPMERKING: Als je de oplaadbasis en/of het satellietreferentiestation tijdens de winter van de installatieplaats wilt verwijderen, moet je ervoor zorgen dat ze precies dezelfde positie behouden wanneer ze opnieuw worden gemonteerd. Als het satellietreferentiestation wordt verplaatst, moet de programmering van virtuele grenzen, overdrachtsroutes en vermijdingszones opnieuw worden uitgevoerd via APP.



6.5. VERVANGING ACCU

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

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

7. PROBLEEMOPLOSSEN



WAARSCHUWING:

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

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

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Abnormale trillingen. De robotmaaier maakt veel lawaai.	Beschadigde schijf of maaimessen	Vervang beschadigde componenten (Zie Par. 6.3).
	Snij-inrichting geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Zet het snijmes vrij.
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw (Zie Par. 5.3.9).
	Elektrische motor defect	Vervang de motor, neem contact op met het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum.
	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 5.6). Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier (Zie Par. 5.6).
De robotmaaier plaatst zich niet correct in het laadstation.	Bodem ingezakt nabij het laadstation.	Herstel de correcte positie van het laadstation. (Zie Par. 4.5.1).
	Problemen met de antenne van het laadstation.	Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
	Het laadstation is niet correct gekalibreerd of er is elektromagnetische storing in de buurt van het laadstation.	Na verwijdering van de storingsbron, kalibreert u het laadstation met behulp van de app. (Zie Par. 4.7.6).
De robotmaaier werkt op verkeerde tijdstippen.	Werkuren verkeerd ingesteld.	Stel de werkuren van de robot opnieuw in (Zie Par. 4.7).
De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Onvoldoende werkuren.	Verleng de werkuren (Zie Par. 4.7.12).

De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Onvoldoende werkuren.	Verleng de werkuren (Zie Par. 4.7.12).
	Snij-inrichting met afzettingen en/of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Reinig de snij-inrichting.
	Draaiende snij-inrichtingen geblokkeerd door afzettingen of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.3). Vervang de snijmessen.
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robotmaaier.	Reduceer de werkzone (zie Technische Gegevens Par. 1.2).
	De accu's zijn aan het einde van hun levensduur	Vervang de accu's met originele wisselstukken (Zie Par. 6.4).
	De accu's worden niet volledig opgeladen.	Reinig en verwijder eventuele oxidatie van de contactpunten (Zie Par. 6.2). Herlaad de accu's.
Het lampje van het laadstation gaat niet branden als de robotmaaier zich buiten het laadstation bevindt.	Er is geen stroomvoorziening of er is een storing in het laadstation.	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de voedingseenheid. Controleer de integriteit van de voedingskabel.
Het lampje van het laadstation gaat aan en knippert langzaam.	Het laadstation is niet correct geconfigureerd.	Configureer het laadstation via de app. (Zie Par. 4.7.5).
Het lampje van het laadstation gaat aan en knippert snel.	Er is een storing in het laadstation.	Koppel het laadstation los van het stroomnet en sluit het weer aan na enkele minuten. Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
Het lampje van het laadstation gaat aan en knippert snel dubbel of drievoudig.	Het laadstation heeft een kortsluiting op de laadcontacten gedetecteerd.	Koppel het laadstation los van het elektriciteitsnet, verhelp eventuele kortsluitingen en reinig de laadcontacten van de basis en van de robot. Verbind het laadstation weer aan het electriciteitsnet. Raadpleeg het Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
Het waarschuwingspictogram is aan op het toetsenbord.	Dit wijst op afwijkingen/storingen.	Raadpleeg de app voor meer info of neem contact op met een servicecentrum.
De robotmaaier stopt tijdelijk in het werkgebied.	Zwak GPS-signaal.	Neem contact op met een geautoriseerde dealer indien het probleem aanhoudt..

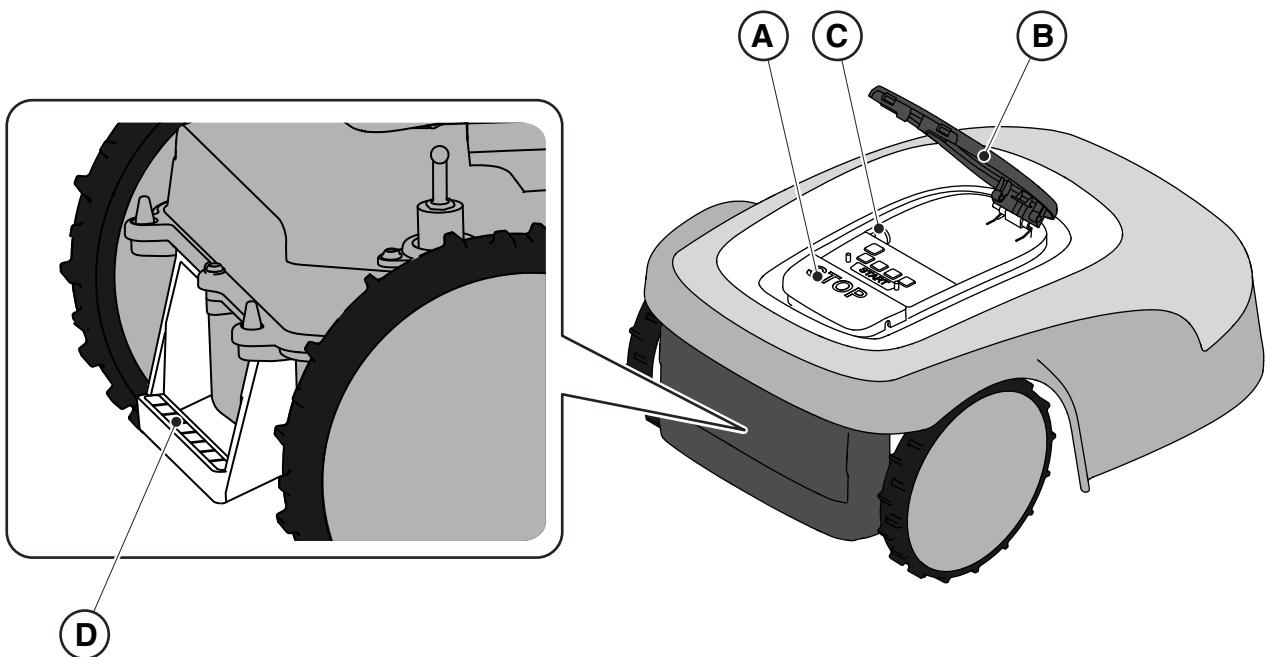
8. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING

8.1. TRANSPORT

Procedure:

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

1. Druk op de "STOP" -knop (A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (B).
2. Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.3).
3. Reinig de robotmaaier zoals aangegeven in Par. 6.2 "REINIGING PRODUCT".
4. Til de robotmaaier op aan het handvat (D) en draag hem, waarbij u ervoor zorgt dat het maimes uit de buurt van het lichaam blijft.
5. Plaats de robotmaaier terug in de originele verpakking.



8.2. OPSLAG

De robotmaaier moet na het reinigen en opladen van de accu voor de winter, op een droge en vorstvrije plaats horizontaal worden opgeslagen (zie hfdst. 6). Koppel het laadstation en het satellietreferentiestation los van het elektriciteitsnet tijdens lange periodes van inactiviteit.

8.3. LOZING



LET OP:

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

Procedure:

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

9. TOEBEHOREN

N. Artikel	Beschrijving	Specificaties
1127-0009-01	Snijmessen	12 st
1127-0011-01	Deksel oplaadbasis - voor TYPE-platform: SRSA01	Voor extra bescherming tegen regen en zonnestraling
1127-0010-01	Verlengkabel voor de voeding.	Verlengkabel van de verbinding tussen de voedingseenheid en het laadstation. Kan ook gebruikt worden voor het satellietreferentiestation. - L= 5 m
1127-0024-01	Deksel oplaadbasis - voor TYPE-platform: SRBA01	Voor extra bescherming tegen regen en zonnestraling.
1127-0020-01	Verlengkabel voor de voeding.	Verlengkabel van de verbinding tussen de voedingseenheid en het laadstation. Kan ook worden gebruikt voor satellietreferentiestation - L=15 m
1127-0008-01	Bevestigingsschroeven voor laadstation	8 st
1127-0023-01	Wielset met hoge grip - voor TYPE-platform: SRSA01	Voor meer tractie op glad of oneffen terrein.
1127-0021-01	Trolley (Robot installatie KIT)	Om de installatietijd te verkorten bij grote tuinen.
1127-0026-01	Set anti-wrijvingschijf - voor TYPE platform: SRBA01	Vermindert de wrijving die het gras uitoefent op de maaischijf, wat de efficiëntie verbetert

10. GARANTIE

10.1. GARANTIEDEKKING

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

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

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

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

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

De garantie geldt niet voor schade te wijten aan:

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

Deze garantie geldt bovendien niet voor:

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

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

11. HANDELSMERKEN EN LICENTIES

Het woordmerk en het logo Bluetooth® zijn gedeponeerde handelsmerken van Bluetooth SIG, inc. en elk gebruik van deze merken door STIGA gebeurt onder licentie.

12. EG-OVEREENSTEMMINGSVERKLARING

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

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

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

Robot rasaerba

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

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

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

4. Riferimento alle norme armonizzate e/o a norme tecniche:

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

EN 61000-3-2:2014
EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN 55014-1:2017 / A11:2020
EN IEC 55014-1:2021
EN 55014-2:1997 / A1:2001 / A2:2008 / AC:1997
EN IEC 55014-2:2021
EN 62233:2008
EN 62311:2008

i) Ampiezza di taglio: 18 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo
Tecnico:

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

o) Castelfranco Veneto, 07/02/2024

CEO Stiga Group
Sean Robinson



171514261/2

UK DECLARATION OF CONFORMITY

(Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, S.I. 2008 No. 1597, Annex II, part A)

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

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

Robotic lawnmower

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

3. Conforms to UK Regulations:

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

4. Reference to harmonised standards and/or to technical standards:

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

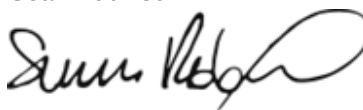
i) Cutting width: 18 cm

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

o) Castelfranco Veneto, 07/02/2024

CEO Stiga Group

Sean Robinson



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



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

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

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

Robot rasaerba

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

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

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

4. Riferimento alle norme armonizzate 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

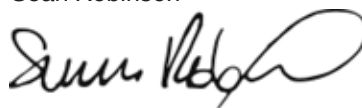
n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo
Tecnico:

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

o) Castelfranco Veneto, 07/02/2024

CEO Stiga Group

Sean Robinson



UK DECLARATION OF CONFORMITY

(Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, S.I. 2008 No. 1597, Annex II, part A)

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

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

Robotic lawnmower

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

3. Conforms to UK Regulations:

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

4. Reference to harmonised standards and/or to technical standards:

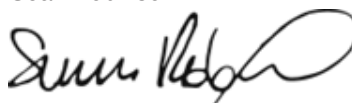
EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN 61000-3-2:2014
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021	EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 301 489-1 (V1.9.2)	EN 55014-1:2017 / A11:2020
ETSI EN 301 489-1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

i) Cutting width: 26 cm

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

o) Castelfranco Veneto, 07/02/2024

CEO Stiga Group
Sean Robinson



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



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

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

STIGA

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

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

STIGA S.p.A.



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



171501848/P3