



G 300

G 600

G 1200

G 3600

PT MANUAL DE INSTRUÇÕES



ÍNDICE

1. MODELOS E DADOS TÉCNICOS	1
1.1. MODELOS	1
1.2. DADOS TÉCNICOS	2
2. SEGURANÇA	4
2.1. INFORMAÇÕES SOBRE A SEGURANÇA	4
2.2. INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA	6
2.2.1. PRÁTICAS OPERACIONAIS SEGURAS	6
2.2.2. FUNCIONAMENTO	6
2.3. PARAGEM E DESLIGAMENTO DO ROBOT CORTA-RELVA EM CONDIÇÕES DE SEGURANÇA	8
3. INTRODUÇÃO	9
3.1. INTRODUÇÃO GERAL	9
3.1.1. FINALIDADE DO MANUAL	9
3.1.2. INSTRUÇÕES PARA LEITURA ATRAVÉS DO SMARTPHONE	9
3.2. PANORÂMICA DO PRODUTO	10
3.2.1. DESCRIÇÃO GERAL	10
3.2.2. COMPONENTES PRINCIPAIS	11
3.3. REMOÇÃO DA EMBALAGEM	12
3.4. SÍMBOLOS E PLACAS	13
3.5. INSTRUÇÕES GERAIS DE LEITURA DO MANUAL	15
4. INSTALAÇÃO	16
4.1. INFORMAÇÕES GERAIS PARA A INSTALAÇÃO	16
4.2. COMPONENTES PARA A INSTALAÇÃO	16
4.3. VERIFICAÇÃO DOS REQUISITOS PARA A INSTALAÇÃO	17
4.3.1. VERIFICAÇÃO DO JARDIM:	17
4.3.2. VERIFICAÇÕES PARA A INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA E DO ALIMENTADOR	17
4.3.3. PRINCIPAIS VERIFICAÇÕES PARA A INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL	19
4.4. CRITÉRIOS PARA A INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL	21
4.4.1. POSICIONAMENTO DO CABO PERIMETRAL	21
4.4.2. DELIMITAÇÃO DOS OBSTÁCULOS	24
4.4.3. PASSAGENS ENTRE DIVERSAS ZONAS DO JARDIM	25
4.5.1. INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL	26
4.5. INSTALAÇÃO DOS COMPONENTES	26
4.5.2. JUNÇÃO DO CABO PERIMETRAL	28
4.5.3. INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA	29
4.5.4. INSTALAÇÃO DO RESISTOR PARA PEQUENOS PERÍMETROS	31
4.6. RECARGA ROBOT CORTA-RELVA APÓS A INSTALAÇÃO	32
4.7. CONFIGURAÇÃO DO PRODUTO	33
5. FUNCIONAMENTO	39
5.1. VERIFICAÇÕES DE SEGURANÇAS PARA O ARRANQUE DO ROBOT CORTA-RELVA	39
5.2. FUNCIONAMENTO MANUAL DO ROBOT CORTA-RELVA	40
5.3. DESCRIÇÃO DOS COMANDOS PRESENTES NA ROBOT CORTA-RELVA	41
5.3.1. PARAGEM EM SEGURANÇA - TECLA STOP	41

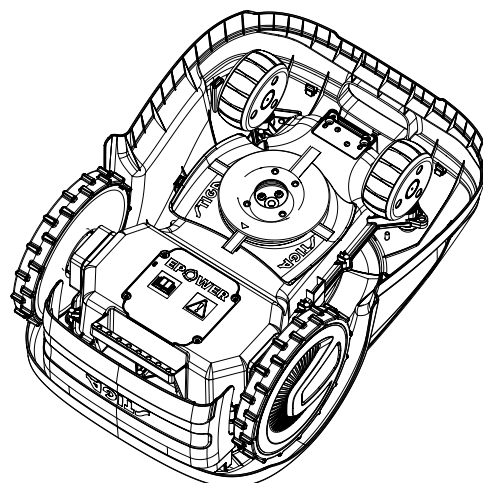
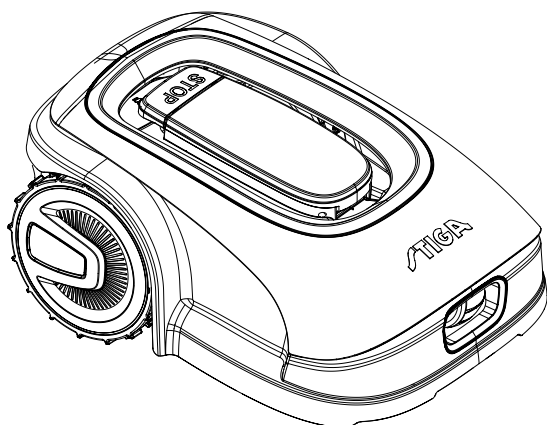
5.3.2.	DESLIGAMENTO EM SEGURANÇA - CHAVE DE SEGURANÇA.....	42
5.3.3.	LIGAÇÃO E DESLIGAMENTO - TECLA ON/OFF	42
5.3.4.	SELEÇÃO DE PROGRAMA AGENDADO/CICLO DE TRABALHO ÚNICO/ RETORNO FORÇADO À BASE DE CARREGAMENTO – BOTÃO DE SELEÇÃO DE MODO"	43
5.3.5.	VISUALIZAÇÃO DO ESTADO BLUETOOTH® - BOTÃO BLUETOOTH®.....	45
5.3.6.	VISUALIZAÇÃO DE ESTADOS DE ALARME - ÍCONE ALARME	45
5.3.7.	VISUALIZAÇÃO DA CARGA DA BATERIA – ÍCONE BATERIA	46
5.3.8.	INICIO DO ROBOT CORTA-RELVA.....	46
5.4.	FUNCIONAMENTO DA BASE DE RECARGA.....	47
5.5.	CARREGAMENTO DA BATERIA	47
5.6.	REGULAÇÃO DA ALTURA DE CORTE.....	48
6.	MANUTENÇÃO	50
6.1.	MANUTENÇÃO PROGRAMADA	50
6.2.	LIMPEZA DO PRODUTO	51
6.3.	SUBSTITUIÇÃO DAS LÂMINAS DE CORTE	53
6.4.	MANUTENÇÃO DE INVERNO DA BATERIA E ARMAZENAMENTO	54
6.5.	SUBSTITUIÇÃO DA BATERIA	54
7.	SOLUÇÃO DOS PROBLEMAS	55
8.	TRANSPORTE, ARMAZENAMENTO E ELIMINAÇÃO	57
8.1.	TRANSPORTE.....	57
8.2.	ARMAZENAMENTO	57
8.3.	ELIMINAÇÃO	57
9.	ACESSÓRIOS	58
10.	GARANTIA	59
10.1.	COBERTURA DA GARANTIA.....	59
11.	MARCAS REGISTRADAS E LICENÇAS	59
12.	DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE CE	60
13.	FONTE DE ENERGIA	63

1. MODELOS E DADOS TÉCNICOS

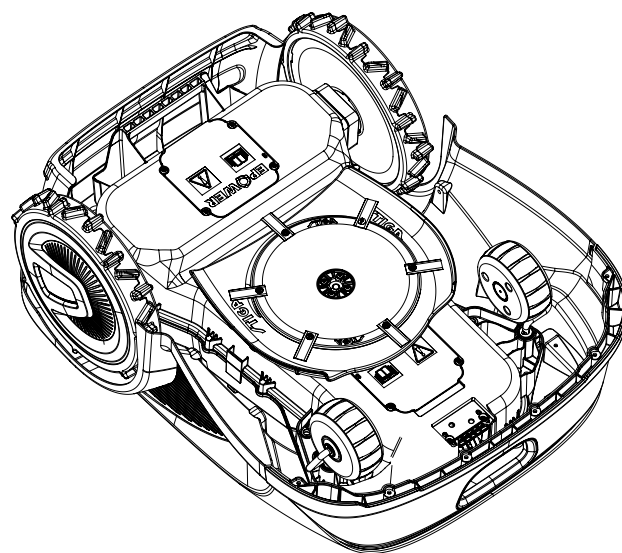
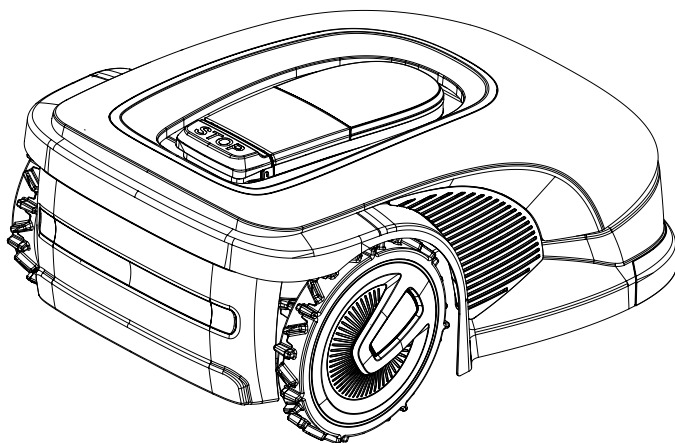
1.1. MODELOS

Este manual refere-se aos seguintes modelos:

G 300, G 600, G 1200 (TYPE: SRSW01)



G 3600 (TYPE: SRBW01)



NOTA: as instruções deste manual são válidas para todos os modelos de robot corta-relva de cabo guiado. As figuras, se não especificadas, referem-se à plataforma SRSW01.

1.2. DADOS TÉCNICOS

ESPECIFICAÇÕES	STIGA G 300	STIGA G 600	STIGA G 1200	STIGA G 3600
Dimensões (BxAxP)	413 x 252 x 560 [mm]			529 x 299 x 695 [mm]
Peso do robot corta-relva	7,9 +/-0,1 [kg]		8,2 +/-0,1 [kg]	13,5 +/-0,1 [kg]
Altura de corte (Mín-Máx)	20-60 [mm]			20-65 [mm]
Diâmetro lâmina	180 [mm]			260 [mm]
Velocidade de corte	2850+/-50 [rpm]			2400+/-50 [rpm]
Velocidade de movimento	22 [m/min]			24 [m/min]
Pendência máxima	45%			50%
Inclinação máxima ao longo do perímetro	20%			
Tipologia do sistema de corte	4 lâminas de corte pivô			6 lâminas de corte pivô
Código do dispositivo de corte	322104105/0			
Nível de potência acústica detetada	57 [dB] (A)			56 [dB] (A)
Incerteza das emissões de ruído, KWA	1,47 [dB] (A)			0,56 [dB] (A)
Nível de potência acústica garantida	59 [dB] (A)			57 [dB] (A)
Nível de pressão acústica no ouvido do operador	46,3 [dB] (A)			45,2 [dB] (A)
Classificação IP robot corta-relva	IPX5			
Classificação IP estação de recarga	IPX1			
Classificação IP alimentador	IP67			
Temperatura ambiente de funcionamento robot corta-relva [°C]	0 ÷ 50			
Temperatura ambiente de funcionamento estação de recarga [°C]	-10 ÷ 50			
Temperatura ambiente de funcionamento alimentador [°C]	-10 ÷ 50			
Capacidade de trabalho	300 [m2]	600 [m2]	1200 [m2]	3600 [m2]
Alimentação	Input: 100-240 Vca, 1,2 A; Saída: 30 Vcc, 2 A Utilize um dos códigos originais abaixo ou posteriores atualizações (consulte um revendedor autorizado STIGA) 118204158/0 (UE) 118204161/0 (UK) 118204163/0 (CH)			Input: 200-240 Vca, 0,8 A; Saída: 30 Vcc, 4 A Utilize um dos códigos originais abaixo ou posteriores atualizações (consulte um revendedor autorizado STIGA) 118204159/0 (UE) 118204162/0 (UK) 118204164/0 (CH)

ESPECIFICAÇÕES	STIGA G 300	STIGA G 600	STIGA G 1200	STIGA G 3600
Cabos de extensão 30 Vcc permitidos	Utilize um dos códigos originais abaixo ou posteriores atualizações (consulte um revendedor autorizado STIGA) Código: 1127-0010-01, Comprimento 5 m Código: 1127-0020-01, Comprimento 15 m			
Modelo bateria	25,2 - 25,9 V; 2 Ah	25,2 - 25,9 V; 2.5 Ah	25,2 - 25,9 V; 5 Ah	25,2V – 2x 5Ah
Tempo de recarga	60 [min]	80 [min]	150 [min]	150 [min]
Tempo de trabalho	60 [min]	90 [min]	150 [min]	270 [min]
Conectividade	Bluetooth®			Bluetooth®, 4G, GNSS
Assistência à navegação	-			GNSS
Classe de potência Módulos RF	Bluetooth LE Potência de saída - 9 dBm			
	/			2G GSM / E-GSM - Class 4 - 33 dBm 2G DCS / PCS - Class 1 - 30 dBm 2G GSM / E-GSM - Class E2 - 27 dBm 2G DCS / PCS - Class E2 - 26 dBm 4G - Class 3 - 23dBm
Gama de frequência - Bluetooth®	Bluetooth LE - Intervalo de frequências 2400 - 2483,5 MHz			
Gama de frequência - 2G	/			GSM 850 MHz E-GSM 900 MHz DCS 1800 MHz PCS 1900 MHz
Gama de frequências - 4G	/			Banda 1 (2100 MHz) Banda 2 (1900 MHz) Banda 3 (1800 MHz) Banda 4 (2100 MHz) Banda 5 (850 MHz) Banda 7 (2600 MHz) Banda 8 (900 MHz) Banda 12 (700 MHz) Banda 13 (750 MHz) Banda 17 (700 MHz) Banda 18 (850 MHz) Banda 19 (850 MHz) Banda 20 (800 MHz) Banda 26 (850 MHz) Banda 28 (800 MHz) Banda 34 (2000 MHz) Banda 38 (2500 MHz) Banda 39 (1900 MHz) Banda 40 (2300 MHz) Banda 41 (2500 MHz) Banda 66 (2100 MHz)
Cabo perimetral e antena da base de recarga	Banda de frequência de funcionamento 500 - 50000 (Hz)			
	Potência máxima de emissão rádio < 70 µA/m @ 10m			

2. SEGURANÇA

2.1. INFORMAÇÕES SOBRE A SEGURANÇA

Na concepção do equipamento, foi dada uma atenção especial aos aspectos que podem provocar riscos à segurança e a saúde das pessoas. A finalidade dessas informações é sensibilizar os utilizadores a prevenir qualquer risco, evitando os comportamentos que não respeitam as recomendações indicadas.



PERIGO:

Antes do uso do robot corta-relva, é necessário conhecer todas as informações contidas no presente documento.



PERIGO:

Este robot corta-relva não é destinado para ser utilizado por crianças e pessoas com capacidade física, sensoriais ou mentais reduzidas ou que não tenham experiência.



PERIGO ELÉTRICO:

Antes de efetuar qualquer intervenção de regulação e manutenção, desconectar a alimentação elétrica e acionar o dispositivo de segurança.



PERIGO ELÉTRICO:

Não utilize o robot corta-relva com o cabo de alimentação do transformador danificado. Um cabo danificado ou pode provocar o contato com partes sob tensão. O cabo deve ser substituído pelo fabricante ou pelo seu serviço de assistência ou por uma pessoa qualificada adequada para prevenir qualquer risco.



PERIGO ELÉTRICO:

Utilizar apenas carregador de bateria e alimentador fornecidos pelo fabricante. O uso de um carregador de bateria e alimentador não apropriados pode provocar choques elétricos e/ou aquecimento excessivo.



ADVERTÊNCIA:

Em caso de vazamento do líquido da bateria os componentes interessados devem ser lavados com água / neutralizador.

Evite qualquer contato direto com o líquido da bateria.

Em caso de contato do líquido com os olhos, consulte um médico.



ADVERTÊNCIA:

Durante o funcionamento do robot corta-relva, verifique se na área de trabalho não se encontram pessoas, especialmente crianças, idosos e/ou animais domésticos. Caso contrário, programe a atividade do robot corta-relva durante as horas nas quais em tal zona não se encontram pessoas.



ADVERTÊNCIA:

A área operacional deve ser delimitada por uma cerca.

Torne idónea a cerca ou supervisionar o robot corta-relva durante o funcionamento.



ADVERTÊNCIA:

Use apenas peças sobressalentes originais.

**ADVERTÊNCIA:**

Não altere, não adultere, não esquive, não elimine os dispositivos de segurança instalados.

**ATENÇÃO:**

Verifique se não há a presença de brinquedos, equipamentos, ramos, roupas ou outros objetos no relvado que possam danificar o equipamento.

**PROIBIÇÃO:**

Não sente em cima do robot corta-relva.

**PROIBIÇÃO:**

Nunca levante o robot corta-relva para inspecionar a lâmina ou para transportá-lo quando estiver ligado. Não coloque as mãos e os pés embaixo do equipamento.

**PROIBIÇÃO:**

Não utilize o robot corta-relva quando estiver a funcionar um regador.

**PROIBIÇÃO:**

Não lave o robot corta-relva com jatos de água de elevada pressão e não o mergulhe, parcial ou completamente, em água.

**PROIBIÇÃO:**

Não utilize o robot corta-relva caso não esteja perfeitamente inteiro em todas as suas partes. Em caso de danos, substitua as partes interessadas.

**PROIBIÇÃO:**

É absolutamente proibido o uso e a recarga do robot corta-relva em ambientes explosivos e em ambientes inflamáveis.

**OBRIGAÇÃO:**

Verifique visualmente o robot corta-relva em intervalos regulares para certificar-se de que as lâminas e o mecanismo de corte não estejam desgastadas ou danificados. Certificar-se de que o robot corta-relva esteja em boas condições operacionais.

**OBRIGAÇÃO:**

Leia atentamente todo manual em particular todas as informações concernentes à segurança e certificar-se de ter compreendido completamente. Siga escrupulosamente as instruções referentes ao funcionamento, manutenção e consertos.

**OBRIGAÇÃO:**

Os operadores que efetuam operações de manutenção e reparação devem estar plenamente familiarizados com as características específicas e as normas de segurança do aparelho de corte automático para motores de corte.

**OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS:**

Use os equipamentos individuais previstos pelo Fabricante, sobretudo, quando intervir no mecanismo de corte, use as luvas de proteção.

2.2. INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA



OBRIGAÇÃO:

Leia atentamente antes do uso e conserve para futuras consultas.

2.2.1. PRÁTICAS OPERACIONAIS SEGURAS

Formação

- Leia atentamente as instruções, conheça os comandos e o uso correto da máquina.
- Nunca permita que crianças, pessoas com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas, ou pessoas sem experiência e conhecimento, ou pessoas não familiarizadas com estas instruções, usem a máquina. As normas locais podem limitar a idade do operador.
- O operador, ou utilizador, deve ser considerado responsável por acidentes ou perigos que envolvem terceiros ou equipamentos de terceiros.

Preparação

- Certifique-se de que o sistema automático de delimitação perimetral esteja instalado corretamente, de acordo com as indicações.
- Inspeção frequentemente a área na qual a máquina é utilizada e remova pedras bastões cabos e qualquer outro objeto estranho que possa atrapalhar o funcionamento.
- Efetue frequentemente uma inspeção visual das lâminas, dos parafusos das lâminas e do grupo de corte para verificar se não estão desgastados ou danificados. Substitua as lâminas e os parafusos desgastados ou danificados em pares para manter o equilíbrio da máquina.
- As placas de aviso devem ser colocadas em torno da área de trabalho da máquina, se utilizadas em áreas públicas ou abertas ao público. Os sinais devem conter o seguinte texto: "Atenção! Corta-relva automático! Mantenha-se afastado da máquina! Vigie as crianças!"

2.2.2. FUNCIONAMENTO

Informações gerais

- Não utilize a máquina com proteções defeituosas ou dispositivos de segurança não presentes, por exemplo sem proteções.
- Não coloque as mãos ou os pés perto ou embaixo das partes rotativas. Fique sempre longe da abertura de escape.
- Não toque nas partes em movimento da máquina até que tenham parado completamente.
- Use sempre sapatos resistentes e calças compridas ao operar a máquina.
- Nunca levante ou transporte a máquina enquanto o motor estiver a funcionar.
- Remova o dispositivo desativação da unidade:
 - Antes de eliminar uma obstrução;
 - Antes de controlar, limpar ou trabalhar na máquina;
 - Se atingido por um objeto estranho, para verificar eventuais danos na máquina;
 - Se a máquina começa a vibrar de forma anormal, para controlar eventuais danos antes de reiniciá-la.
- Não deixa a máquina funcionar sozinha em caso de presença de animais domésticos, crianças, outras pessoas nas proximidades.

Manutenção e conservação

- Apertar bem todas as porcas e os parafusos, para o funcionamento seguro da máquina.
- Verificar frequentemente o desgaste e a deterioração do robot corta-relva.
- Por motivos de segurança, é necessário substituir as partes desgastadas ou danificadas.
- Certificar-se de que as lâminas sejam substituídas apenas por peças sobressalentes apropriadas.
- Certificar-se de que as baterias sejam recarregadas usando o carregador de baterias correto recomendado pelo fabricante. Um uso não correto pode provocar um choque elétrico, o aquecimento excessivo ou o vazamento de líquido corrosivo da bateria.

- f. Em caso de vazamento de eletrólito, lave com água/agente neutralizante e contate um médico em caso de contato com os olhos, etc.
- g. A manutenção da máquina deve ser efetuada em conformidade com as instruções do fabricante.

Riscos residuais

- Embora o produto esteja em conformidade com todos os requisitos de segurança, podem ainda existir ulteriores riscos devidos a uma instalação incorreta e/ou a situações imprevisíveis. É por isso necessário manter a área onde o produto funciona livre de objetos, pessoas e animais, informando dos possíveis perigos todas as pessoas que possam ter acesso, mesmo só ocasionalmente, à área de trabalho.
- Em caso de tempestades com risco de queda de raios e, em geral, em antecipação a condições climáticas adversas, recomenda-se não usar o produto e desconectar o cabo de perímetro da base de carregamento e todos os periféricos da rede elétrica. Para usar o produto, reconecte o cabo de perímetro e os periféricos à rede elétrica de acordo com as instruções do manual.

Bateria / carregador de bateria



ATENÇÃO:

As baterias de íons de lítio podem explodir ou provocar incêndios se desmontadas, expostas à água, fogo ou a temperaturas elevadas ou em caso de curto-circuito. Manusear atentamente a bateria, não desmontá-la e evitar qualquer tipo de esforço elétrico ou mecânico inapropriado. Evitar expor a bateria à luz direta do sol.

NOTA: Recomenda-se utilizar apenas e exclusivamente produtos originais fornecidos pelo fabricante. Produtos não originais ou inapropriados podem provocar danos ao robot corta-relva ou perigo para pessoas, animais e objetos.

- a. A bateria deve ser instalada e/ou desinstalada do robot corta-relva somente pelo revendedor ou por um centro de assistência.
- b. Conserve a bateria não utilizada num local seguro, longe de fontes de calor ou objetos que possam provocar curto-circuito (pinos parafusos objetos metálicos de vários tipos).
- c. Utilize o carregador de bateria longe de superfícies ou substâncias inflamáveis e em locais preferencialmente secos.
- d. Transporte a bateria e o carregador de bateria na embalagem original.

NOTA: A bateria do robot corta-relva é um elemento perecível e a capacidade de carga diminui com o tempo, diminuindo a autonomia de trabalho do robot corta-relva sem comprometer o seu funcionamento.

Proteção do meio ambiente

NOTA: A proteção do ambiente deve ser um aspecto importante e prioritário no uso da máquina, para o benefício da convivência civil e do ambiente no qual vivemos.

- a. Elimine embalagens e partes deterioradas como previsto pelas normas locais do país de utilização.
- b. Elimine os equipamentos elétricos (Robot corta-relva, bateria, alimentadores, etc) de acordo com a Diretiva Europeia 2012/19/UE e em conformidade com as normas nacionais. Para informações mais detalhadas sobre a eliminação, contate o Órgão competente para a eliminação de lixo domésticos ou o seu revendedor.
- c. Recomenda-se a recolha diferenciada de produtos e embalagens.

2.3. PARAGEM E DESLIGAMENTO DO ROBOT CORTA-RELVA EM CONDIÇÕES DE SEGURANÇA



OBRIGAÇÃO:

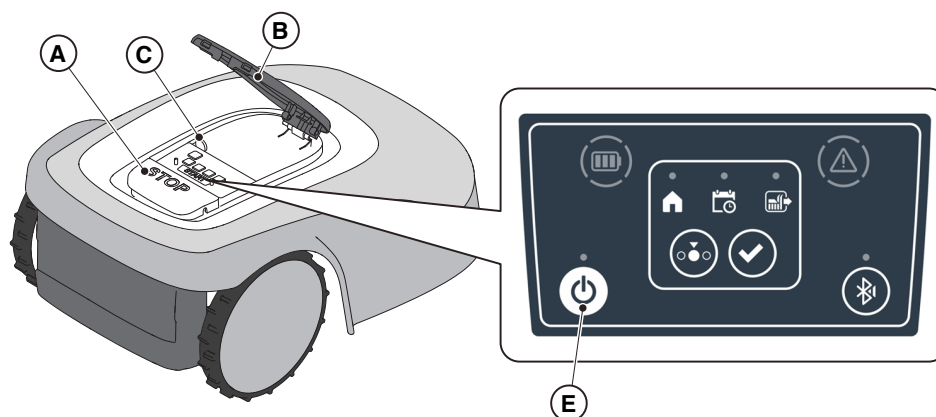
Desligue sempre o robot corta-relva em condições de segurança, antes de qualquer operação de limpeza, transporte, manutenção.

Requisitos e obrigações:

- Chave de segurança.

Procedimento:

1. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para parar o robot corta-relva em condições de segurança e abrir a cobertura de proteção (B).
2. Pressione no botão de desligamento (E) durante alguns segundos e aguarde o desligamento do LED do mesmo botão.
3. Apenas depois do desligamento do LED (E), extraia a chave de segurança (C) para desligar o robot corta-relva em condições seguras.
4. Fechar a cobertura de proteção (B).



3. INTRODUÇÃO

3.1. INTRODUÇÃO GERAL

3.1.1. FINALIDADE DO MANUAL

Este manual faz parte do equipamento e tem como finalidade fornecer as informações necessárias para o uso do mesmo.

Conservar este manual durante toda a vida útil do equipamento, para que esteja sempre à disposição em caso de necessidade.

O destinatário do manual é o utilizador do equipamento, o qual deve ler atentamente as informações nele contidas e aplicá-las rigorosamente para tutelar a incolumidade das pessoas e para evitar danos.

As informações foram redigidas na língua original do fabricante (italiano) e traduzidas em eventuais outras línguas por exigências legislativas e/ou comerciais.

Para evidenciar os textos importantes, foram adotados os seguintes símbolos.



PERIGO \ ADVERTÊNCIA \ ATENÇÃO:

Os pictogramas contidos num triângulo com fundo amarelo e traço preto indicam um perigo\ advertência\ atenção.



PROIBIÇÃO:

Os pictogramas contidos num círculo barrado com fundo branco e traço vermelho indicam uma proibição.



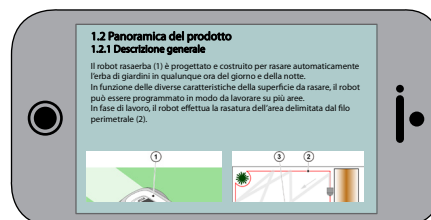
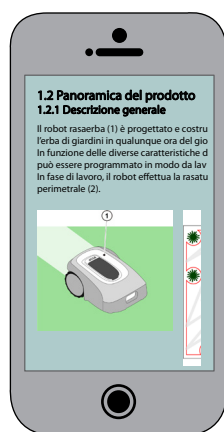
OBRIGAÇÃO:

Os pictogramas contidos num círculo com fundo azul indicam obrigação:.

NOTA: Os textos com essa forma indicam uma informação técnica de particular importância, que não deve ser deixada de lado.

3.1.2. INSTRUÇÕES PARA LEITURA ATRAVÉS DO SMARTPHONE

Para uma melhor leitura do manual do utilizador, recomenda-se manter o smartphone numa posição horizontal como indicado na.



3.2. PANORÂMICA DO PRODUTO

3.2.1. DESCRIÇÃO GERAL

O robot corta-relva (A) foi projetado e fabricado para cortar automaticamente a relva de jardins em qualquer hora do dia e da noite.

Em função das várias características da superfície a ser cortada, o robot corta-relva pode ser programado de forma a trabalhar em mais zonas delimitadas pelo cabo perimetral.

Na fase de trabalho, o robot corta-relva efetua o corte da relva da área delimitada pelo cabo perimetral (B).

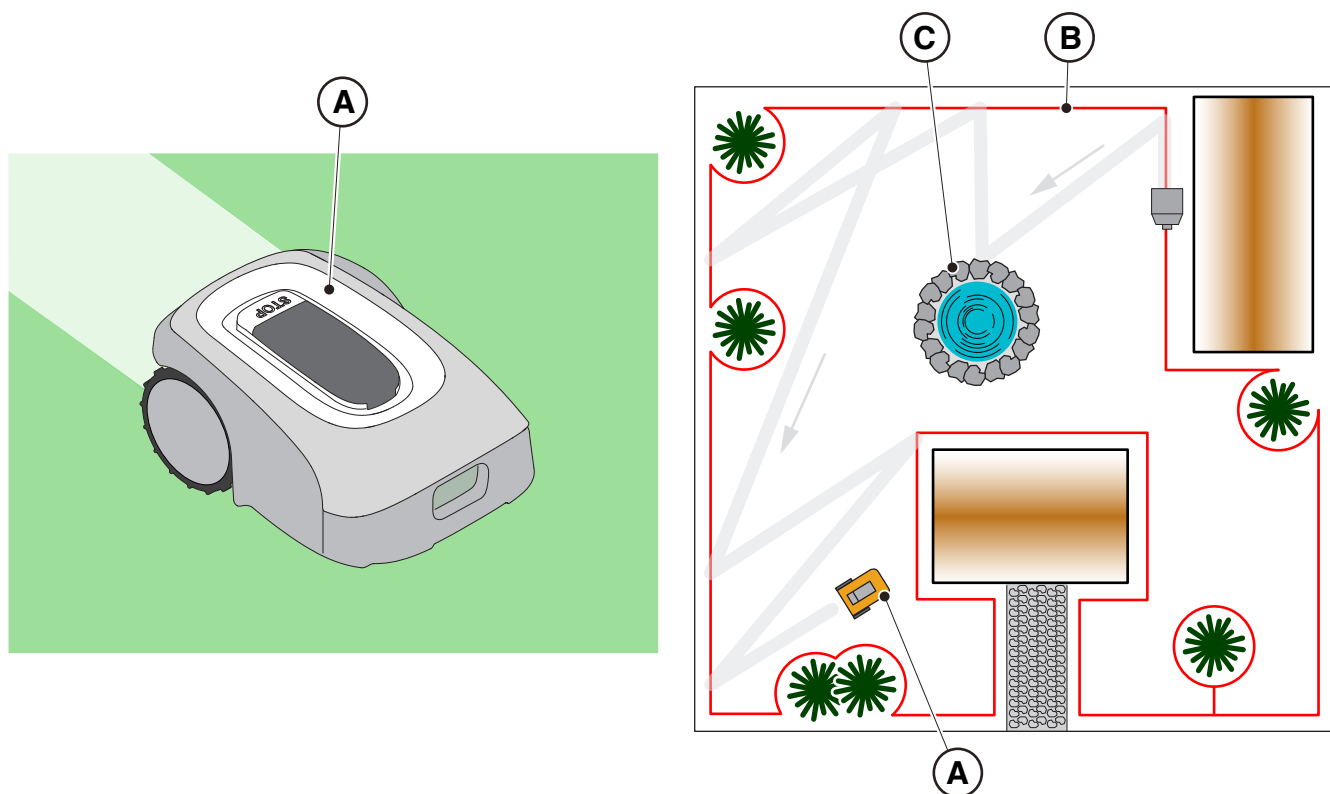
Quando o robot corta-relva detectar o cabo perimetral (B) ou encontrar um obstáculo (C) muda o percurso de maneira casual.

Segundo o princípio de funcionamento random, o robot corta-relva efetua o corte automático e completo do relvado delimitado.

A plataforma TYPE: O SRBW01 está equipado com um módulo 3G/4G com cartão SIM e um módulo GNSS, que permitem o controlo remoto do robot corta-relva e as funções de assistência à navegação.

NOTA: Para a plataforma TYPE: SRBW01, é necessária a presença de uma ligação à rede móvel no local de instalação para definir as configurações do robot corta-relva e para o controlo remoto. Verifique antecipadamente se a cobertura da rede de telemóvel é suficiente em stiga.com ou através do APP. O fornecedor da ligação à rede pode mudar a qualquer momento, de acordo com os acordos comerciais.

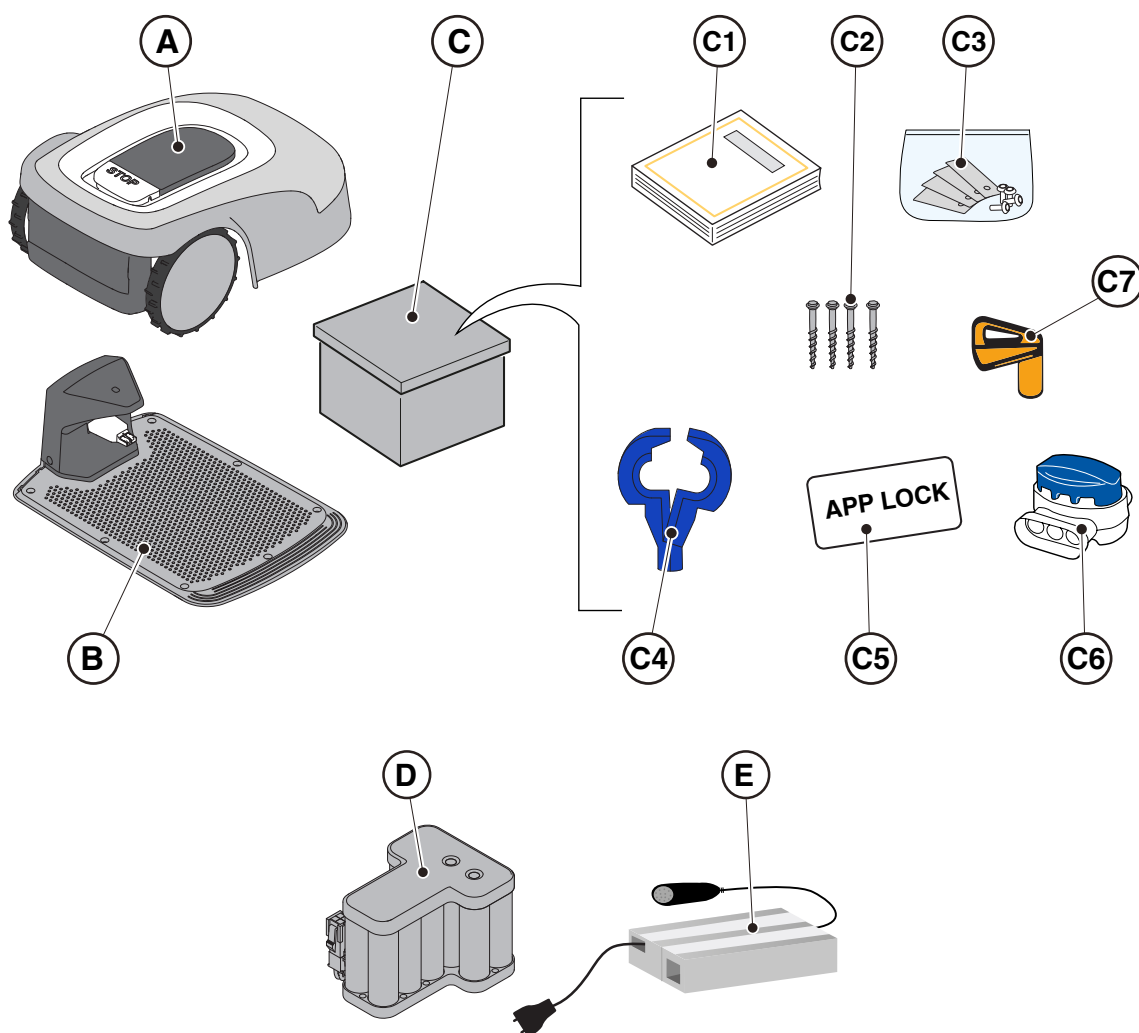
Qualquer outro uso pode ser perigoso e causar danos a pessoas e/ou coisas. O uso indevido inclui (mas não está limitado a): transportar pessoas, crianças ou animais na máquina; ser transportado pela máquina; usar a máquina para rebocar ou empurrar cargas; usar a máquina para cortar vegetação não gramínea.



3.2.2. COMPONENTES PRINCIPAIS

- (A) Robot corta-relva
- (B) Base de recarga
- (C) Kit de arranque
- (D) Bateria(s) (dentro do robot corta-relva)
- (E) Alimentador da base de recarga

- (C1) Manual de instruções
- (C2) Parafusos de fixação da base de recarga
- (C3) Blister com lâminas e parafusos de fixação
- (C4) Conectores para base de recarga
- (C5) Etiqueta App Lock
- (C6) Junção para cabo perimetral
- (C7) Chave de segurança



• Kit de instalação (Opcional para G 600, G1200 e G 3600)

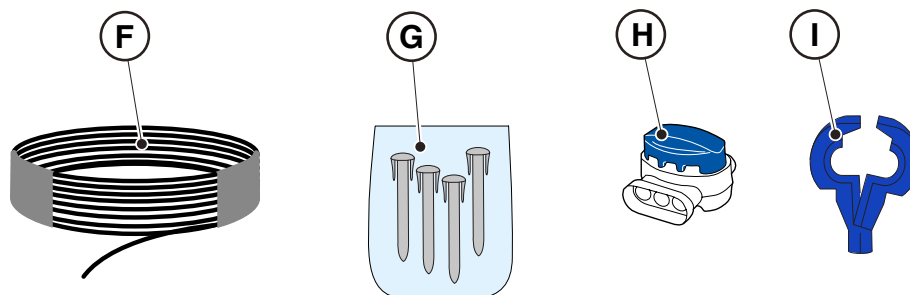
(F) Borda perimetral

(G) Pinos de fixação cabo perimetral

(H) Junção para cabo perimetral

(I) Conectores para base de recarga

Veja Cap. 9 “Acessórios”



3.3. REMOÇÃO DA EMBALAGEM

A seguir, serão indicadas todas as passagens para efetuar a remoção correta da embalagem

1. Abra a caixa do robot corta-relva.
2. Retire a caixa do “Kit de arranque”;
3. Retire o papelão superior de contenção;
4. Retire o robot corta-relva.
5. Retire a base de recarga



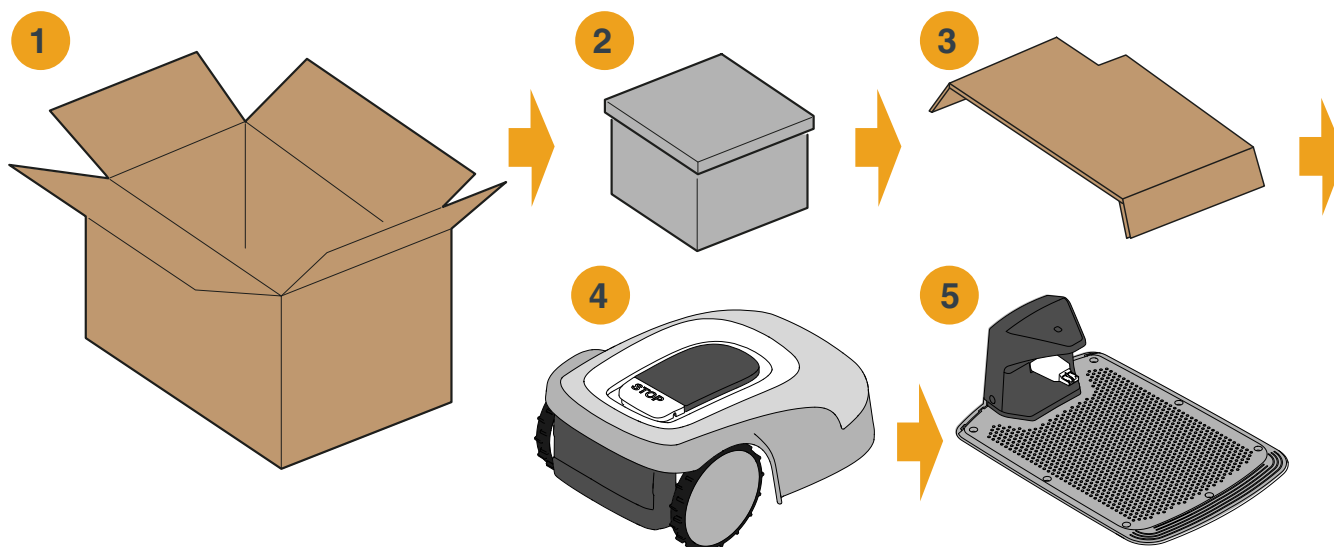
ATENÇÃO:

Não se esqueça de remover todo o material de embalagem do robot corta-relva antes de usá-lo.



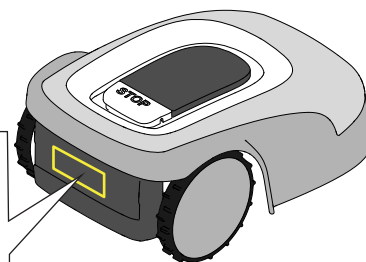
ATENÇÃO:

Para evitar ferimentos ou danos, tenha cuidado ao desembalar o robot corta-relva, evitando o contacto com lâminas de corte ou outros elementos perigosos.



3.4. SÍMBOLOS E PLACAS

A seguir, serão indicados todos os símbolos presentes no robot corta-relva:



ATENÇÃO:

Leia as instruções para o utilizador antes de usar o produto.



ATENÇÃO:

Perigo de arremessos de objetos contra o corpo.



Manter-se a uma distância de segurança da máquina durante o funcionamento.



ATENÇÃO:

Não introduza mãos ou pés dentro do alojamento do dispositivo de corte.



Remova o dispositivo de desabilitação antes de intervir na máquina ou antes de levantá-la.



ATENÇÃO:

Não introduza mãos ou pés dentro do alojamento do dispositivo de corte.



Não suba na máquina.



PROIBIÇÃO:

Não utilize limpadores de alta pressão na máquina para limpá-la ou lavá-la.



PROIBIÇÃO:

Certifique-se de que não haja pessoas presentes (principalmente crianças, idosos ou pessoas com deficiência física) e animais domésticos na área de trabalho durante o funcionamento da máquina.

Mantenha as crianças, os animais domésticos e as outras pessoas a uma distância de segurança quando a máquina estiver a funcionar.

Símbolos presentes nas etiquetas dos modelos:



Aparelho com classe de isolamento III, alimentado por bateria (robot corta-relva) ou através de uma fonte de alimentação específica (Base de carregamento e Estação de referência).



Utilize a fonte de alimentação original com as características reportadas na placa.



Símbolo da fonte de alimentação em corrente contínua.

IPXX Grau de proteção contra a entrada de objetos sólidos e de água.



Resíduos de equipamentos elétricos e eletrônicos, a entregar em instalações adequadas para reciclagem e eliminação.



Nível de potência sonora garantido

A seguir, serão indicados todos os símbolos presentes na bateria:



ATENÇÃO:

Leia as instruções para o utilizador antes de usar o produto.



Não elimine a bateria como normal resíduo doméstico.

Elimine a bateria no centros específicos de recolha autorizados.



Não jogue a bateria no fogo e não exponha a mesma a fontes de calor.

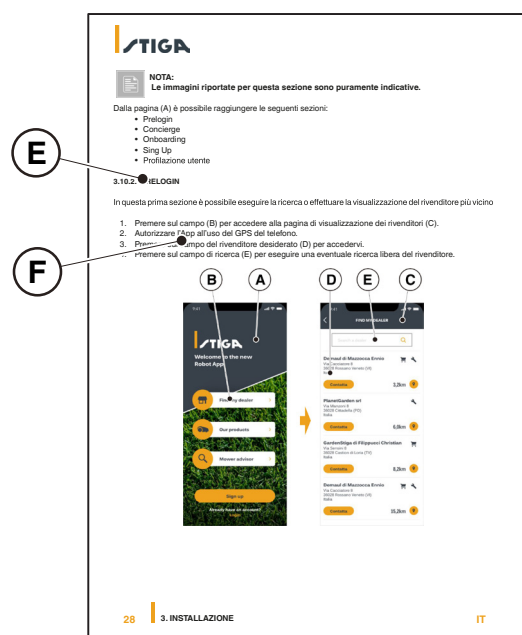


Não mergulhe a bateria na água e não a exponha à humidade.

3.5. INSTRUÇÕES GERAIS DE LEITURA DO MANUAL

A seguir, serão descritos os critérios seguidos para redação do presente documento.

1. Título do argumento (A).
2. Requisitos e equipamentos para a execução do procedimento (B).
3. Descrição do procedimento (C).
4. Imagens descritivas do procedimento (D).
5. Título da secção App (E).
6. Procedimento de navegação App (F).



4. INSTALAÇÃO

4.1. INFORMAÇÕES GERAIS PARA A INSTALAÇÃO



ADVERTÊNCIA:

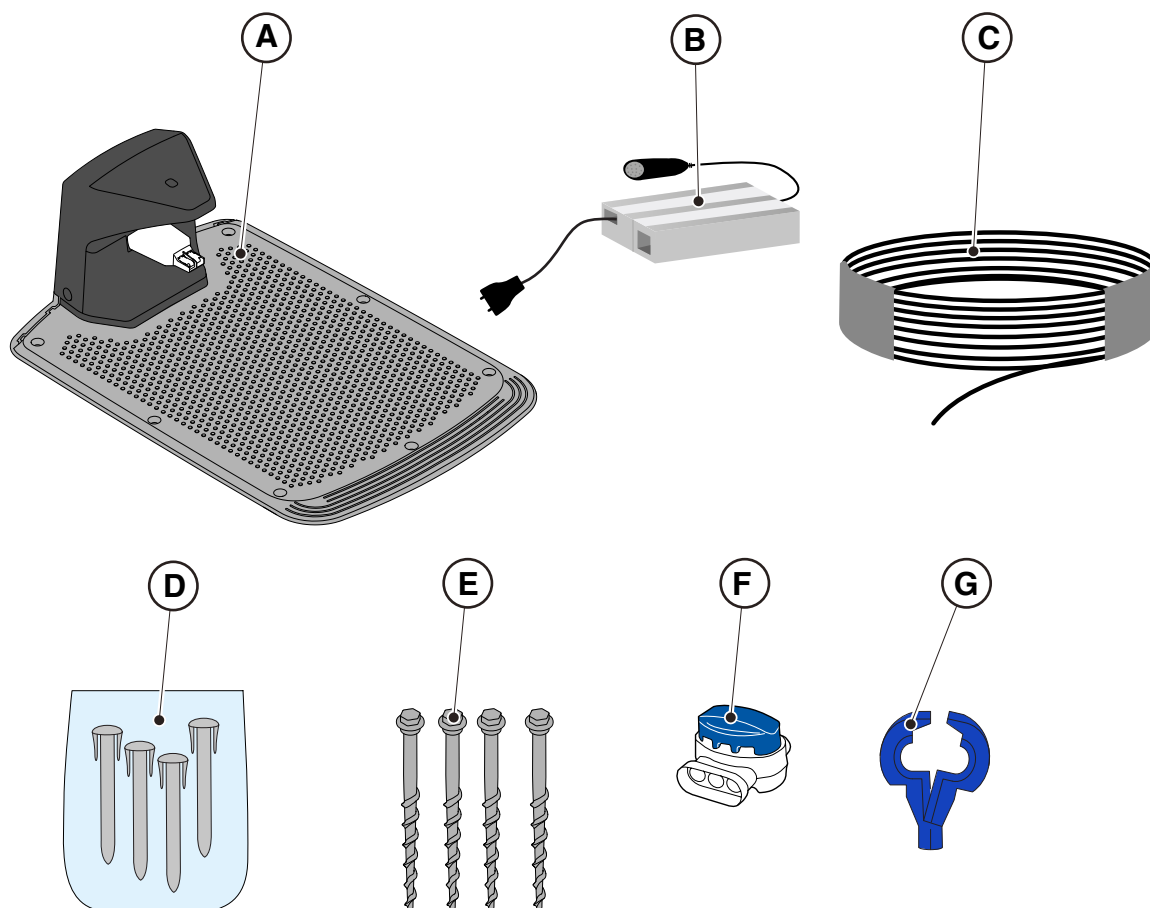
Não altere, não adultere, não esquive, não elimine os dispositivos de segurança instalados.

NOTA: Para obter mais informações sobre a instalação do produto, entre em contacto com um revendedor STIGA.

4.2. COMPONENTES PARA A INSTALAÇÃO

- (A) Base de recarga
- (B) Alimentador
- (C) Cabo perimetral (presente no Kit instalação)
- (D) Pinos de fixação cabo perimetral (presente no Kit instalação)
- (E) Parafusos de fixação da base de recarga
- (F) Junção para cabo perimetral (presente no Kit instalação)
- (G) Conectores para a base de recarga (presente no Kit de instalação)

Veja Cap. 9 “Acessórios”



4.3. VERIFICAÇÃO DOS REQUISITOS PARA A INSTALAÇÃO

A seguir, será indicado como verificar os requisitos necessários e preparar o jardim antes de prosseguir com a instalação.

4.3.1. VERIFICAÇÃO DO JARDIM:

- Faça uma visita de toda a área para uma correta detecção do estado do jardim dos obstáculos e da zonas a serem excluídas.
- Verifique que o relvado a cortar esteja uniforme e sem buracos, pedras ou outros obstáculos, efetue as oportunas obras de limpeza.

NOTA: Nivle o terreno para que não se formem poças após a chuva.

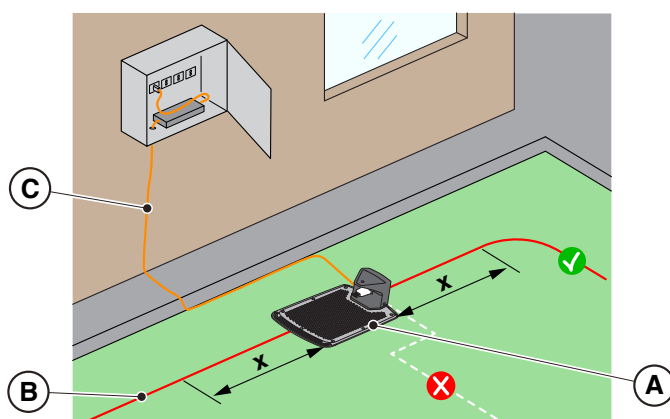
NOTA: Na primeira instalação, a altura inicial da relva deve estar incluída no intervalo operacional do robot corta-relva: 20-60mm. Se necessário, prepare o jardim usando um corta-relva tradicional.

4.3.2. VERIFICAÇÕES PARA A INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA E DO ALIMENTADOR

 PERIGO ELÉTRICO: Para efetuar a ligação elétrica, é necessário que próximo à área de instalação tenha sido colocada uma tomada de força. Verifique que a ligação à rede de alimentação seja conforme às leis vigentes em matéria no país onde é utilizado.	 PERIGO ELÉTRICO: Não ligue o alimentador a uma tomada elétrica se a ficha ou o cabo estiverem danificados. Não ligue ou toque num cabo danificado antes de este ser desligado da alimentação. Um cabo danificado ou pode provocar o contato com partes sob tensão.
 PERIGO ELÉTRICO: O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.	

Procedimento:

1. Prepare na borda do relvado uma zona plana para o posicionamento da base de recarga (A), preferencialmente na maior parte de jardim e na proximidade de uma tomada elétrica.
2. Certifique-se de que haja espaço suficiente para instalar a base de recarga num traço retilíneo do cabo perimetral (B), de maneira que a distância da base de eventuais curvas é de pelo menos $X=200$ cm, o terreno deve ser perfeitamente plano e compacto de maneira tal para evitar a deformação da superfície da base de recarga.

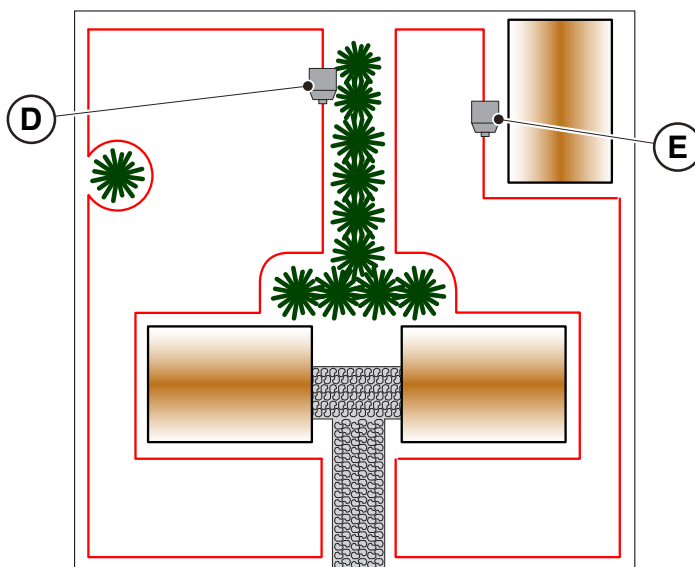




ATENÇÃO:

O cabo de alimentação (C), o alimentador, o cabo de extensão e quaisquer outros cabos elétricos não pertencentes ao produto devem permanecer fora da área de corte para mantê-los longe de partes móveis perigosas e evitar danos aos cabos que possam levar ao contacto com partes energizadas.

3. Certifique-se de que a zona escolhida para a instalação da base de recarga (D) seja de pelo menos uma distância de 400 cm da base de recarga (E) de um eventual segundo robot corta-relva.

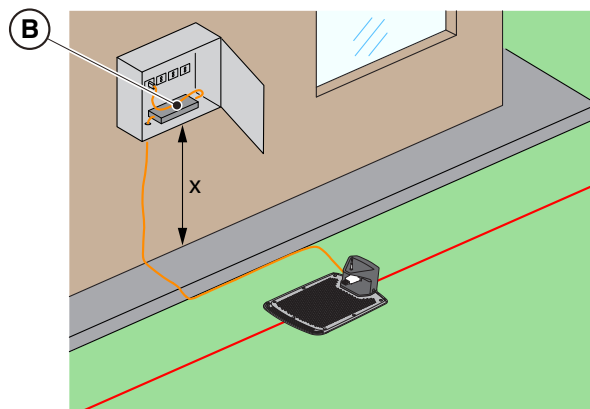


ATENÇÃO:

A excessiva aproximação entre duas bases de recarga pode provocar interferências (Veja Par. 4.7.14).

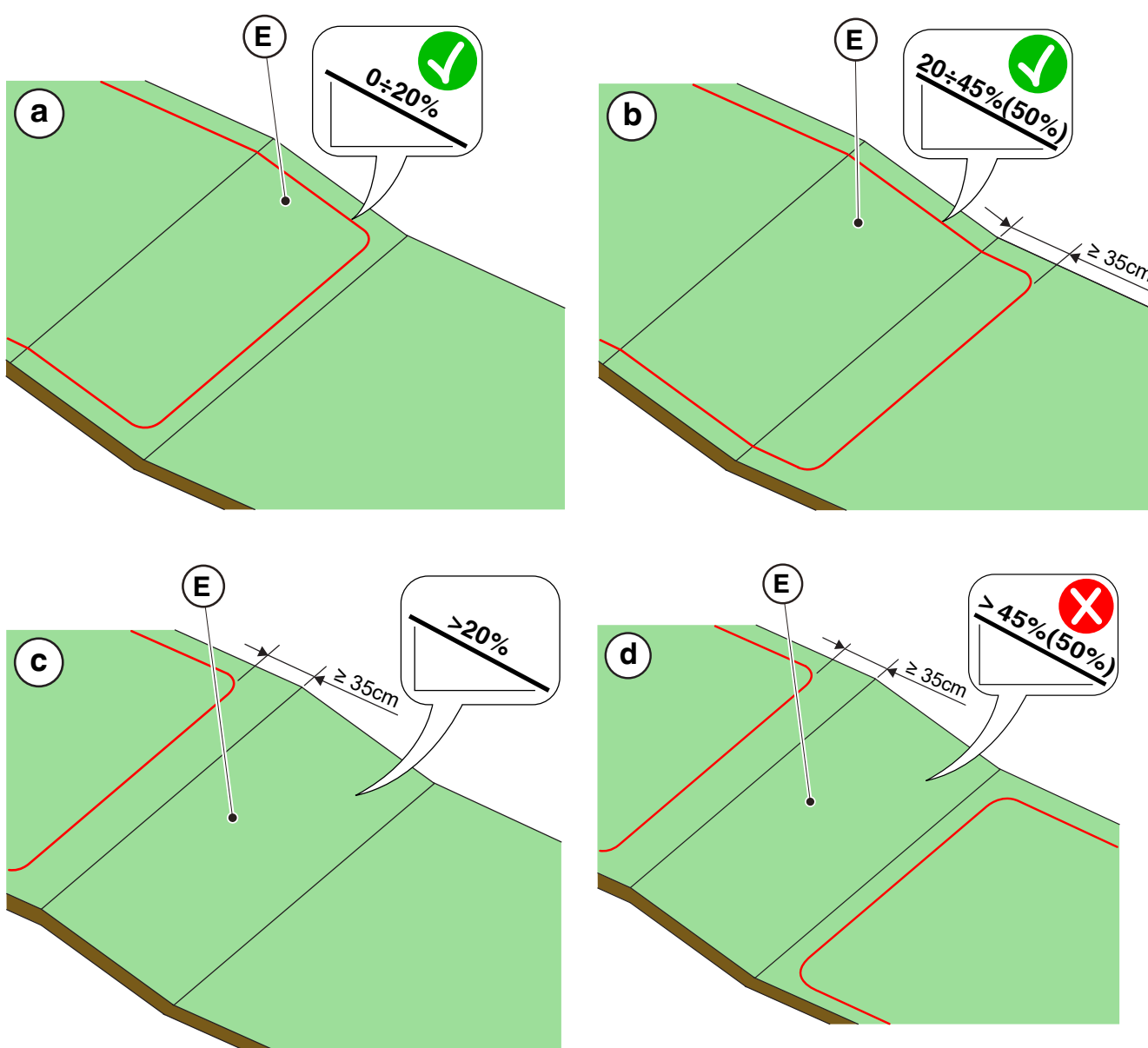
4. Prepare a zona de instalação do alimentador (B) de maneira que fique protegido da radiação solar e de forma que em nenhuma condição atmosférica se encontre em condições de imersão em água.

NOTA: É preferível e recomendado instalar o alimentador (B) num compartimento fechado e protegido de agentes atmosféricos que não possa ser facilmente alcançado por pessoas não autorizadas como crianças ($X >$ de 160 cm).



4.3.3. PRINCIPAIS VERIFICAÇÕES PARA A INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL

1. Verifique se o declive máximo da área de trabalho seja inferior ou igual a 45% ou 50%, dependendo do modelo (Veja Par. 1.2 DADOS TÉCNICOS) e respeite as regras indicadas nas imagens abaixo:
 - a) se o declive for de $\leq 20\%$ o cabo perimetral pode ser instalado na mesma de acordo com a figura;
 - b) se o declive for de $>20\%$ e $\leq 45\%$ (50%), a instalação deve incluir a zona em declive respeitando a distância indicada na figura;
 - c) se o declive for de $>20\%$ e a área em declive não fizer parte da parte de jardim a ser cortado, é necessário respeitar a distância indicada na figura;
 - d) se o declive for de $> 45\%$ (50%), é necessário excluir a área em declive respeitando a distância indicada na figura.



**ATENÇÃO:**

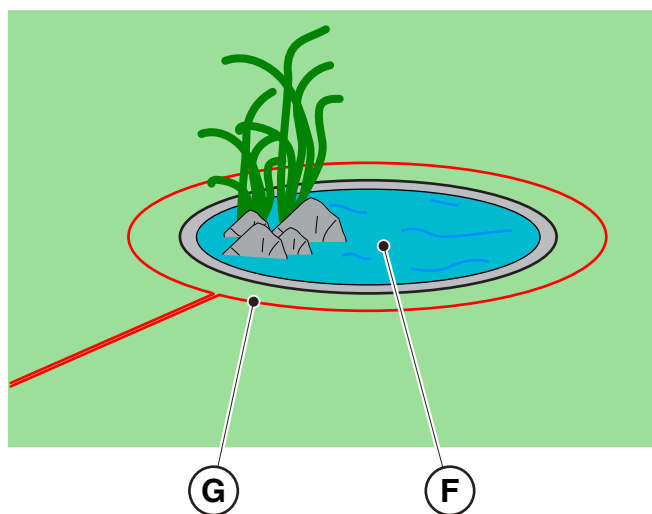
O robot pode raspar superfícies com uma inclinação máxima de 45% ou 50%, dependendo do modelo.

Em caso de inobservância das instruções, o robô pode derrapar e sair da área de trabalho

**ATENÇÃO:**

As áreas que apresentam declives superiores aos admitidos não podem ser cortadas com o robot. Posicione então o cabo perimetral antes do declive, excluindo do corte aquela zona de relvado.

2. Verifique toda a superfície de trabalho: avaliar os obstáculos e as zonas a serem excluídas da área de trabalho (F), que deverão ser delimitadas com o cabo perimetral (G).



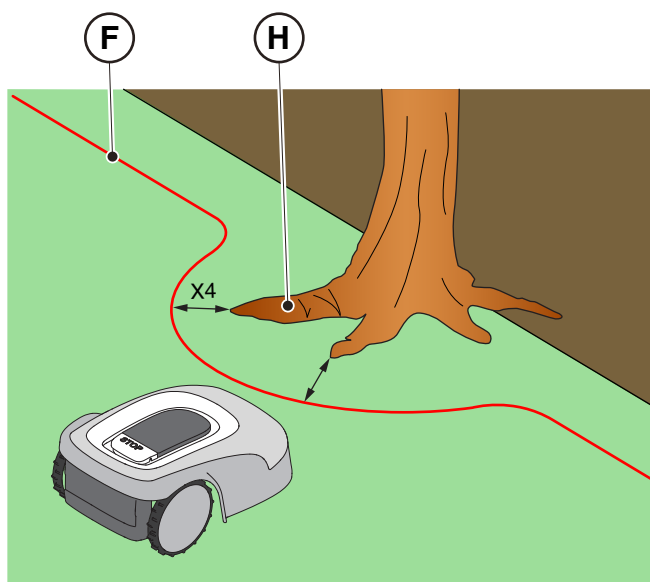
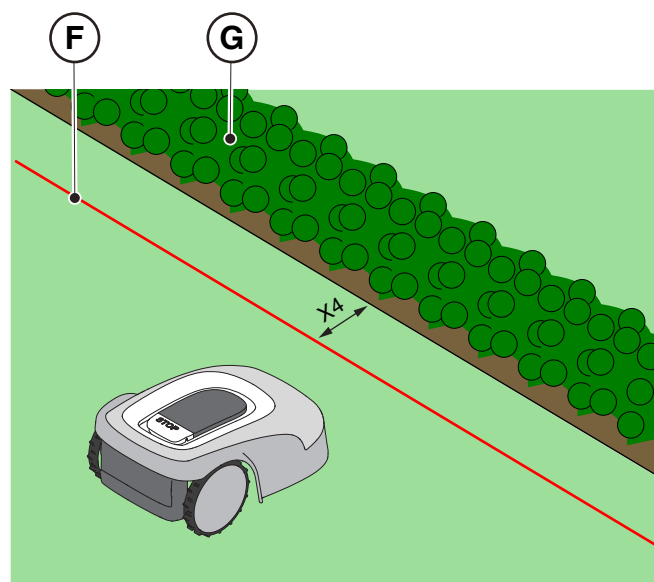
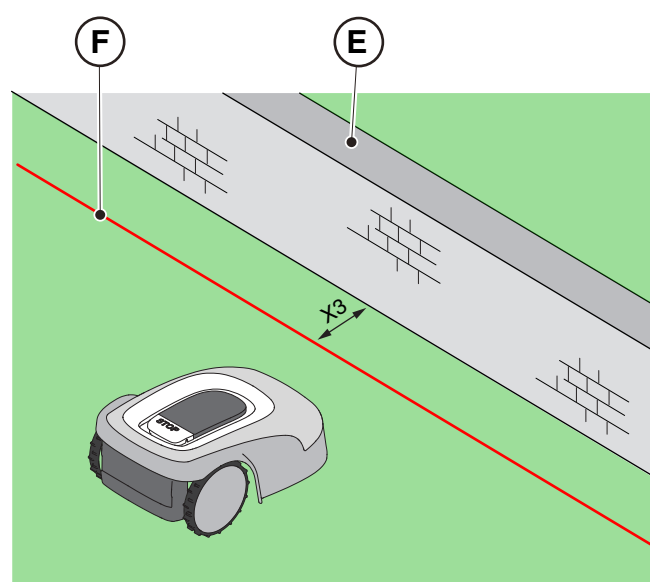
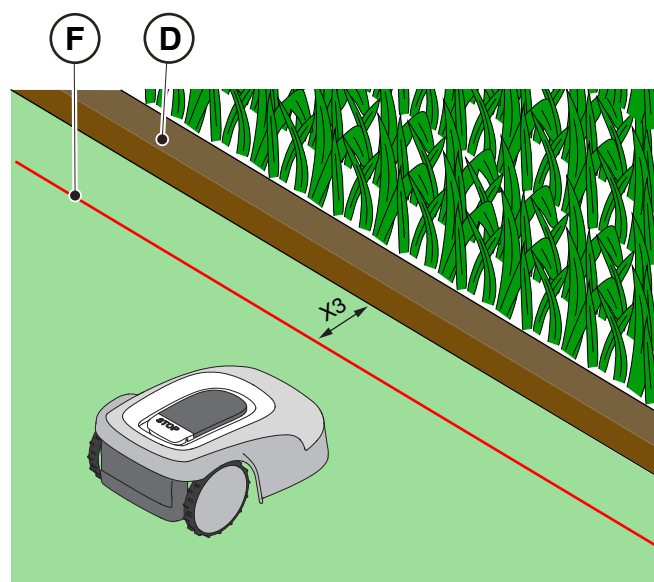
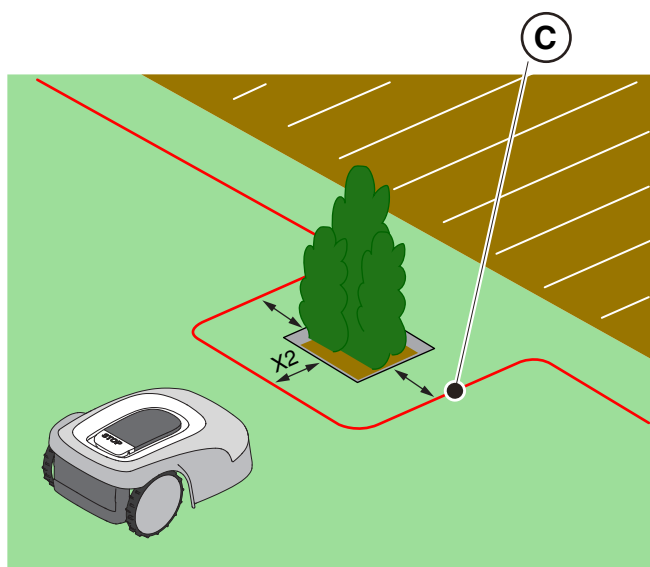
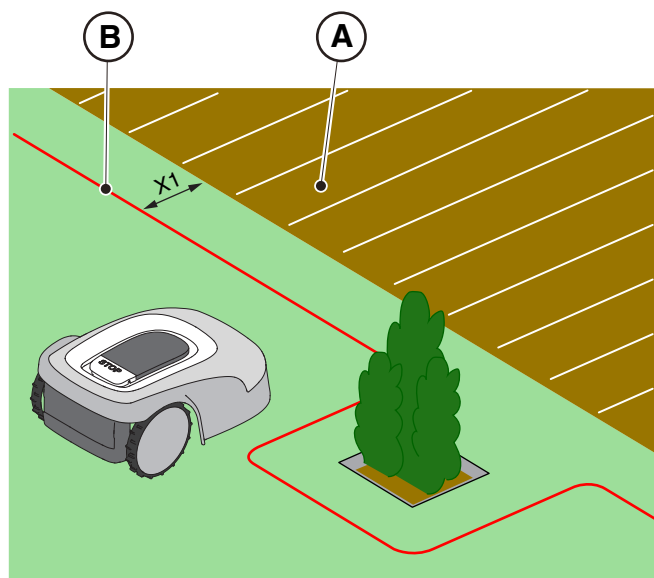
4.4. CRITÉRIOS PARA A INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL

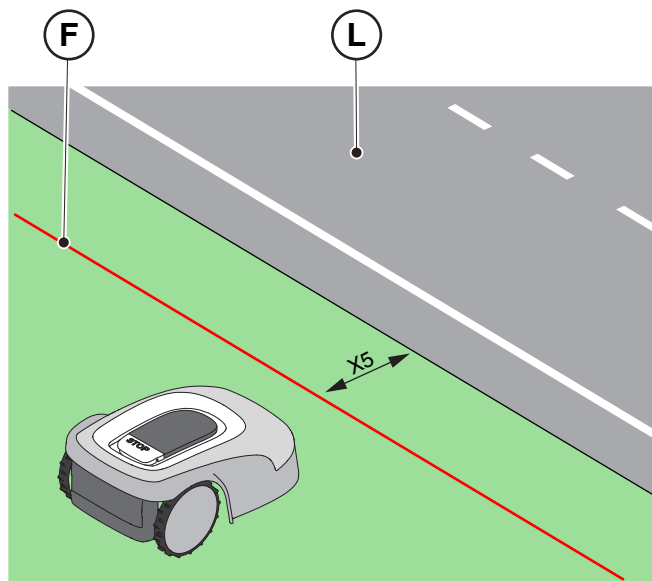
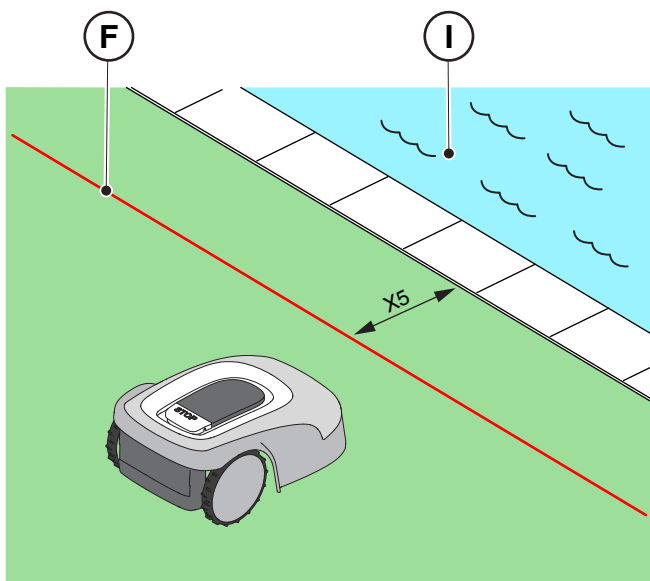
4.4.1. POSICIONAMENTO DO CABO PERIMETRAL

Procedimento:

Consoante o modelo, dispor o cabo perimetral nas distâncias mínimas indicadas na tabela seguinte.

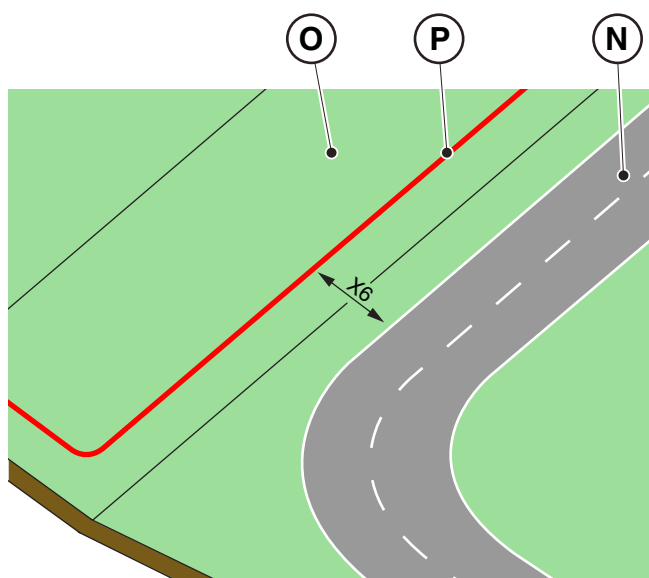
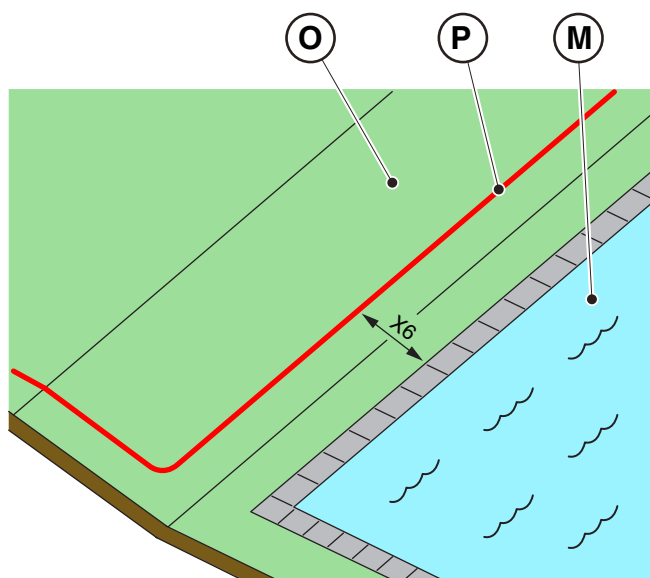
DISTÂNCIAS MÍNIMAS		
ELEMENTO ESTRUTURAL	DISTÂNCIA MÍNIMA DE INSTALAÇÃO DO CABO EM RELAÇÃO AO ELEMENTO ESTRUTURAL	
TYPE	SRSW01	SRBW01
MODELO	G300. G 600, G 1200	G 3600
Em caso de presença de uma pavimentação ou de uma calçada (A) no mesmo nível do relvado, arrumar o cabo perimetral (B) a uma distância de pelo menos X1	X1= 5cm	
Se for presente um obstáculo, por exemplo uma fossa (D), uma parede ou um muro (E), arrumar o cabo perimetral (F) a uma distância de pelo menos X3	X3= 35cm	X3= 45cm
Na presença de um canteiro nivelado, de um bueiro metálico, de uma superfície para duche ou de cabos elétricos (C), de uma sebe (G) ou de uma planta com raízes salientes (H), coloque o cabo perimetral (C),(F) a uma distância mínima de X2, X4	X2, X4= 30 cm	X2, X4= 40 cm
Se estiver presente uma piscina ou um lago com borda infinita (I), ruas públicas não protegidas (L), arrumar o cabo perimetral (F) a uma distância de pelo menos X5	X5= 90cm	X5= 100cm
Se estiver presente uma piscina (M) ou uma rua (N) no término de uma descida (O), arrume o cabo perimetral (P) a uma distância de pelo menos X6	X6= 150cm	





ATENÇÃO:

Se o declive for superior a 45% ou 50%, dependendo do modelo, a zona do declive deve ser excluída da área de corte (Veja Par. 4.3).



ADVERTÊNCIA:

A área de operação e, em geral, as áreas nas quais o robot corta-relva pode navegar devem ser delimitadas por uma cerca não passável.

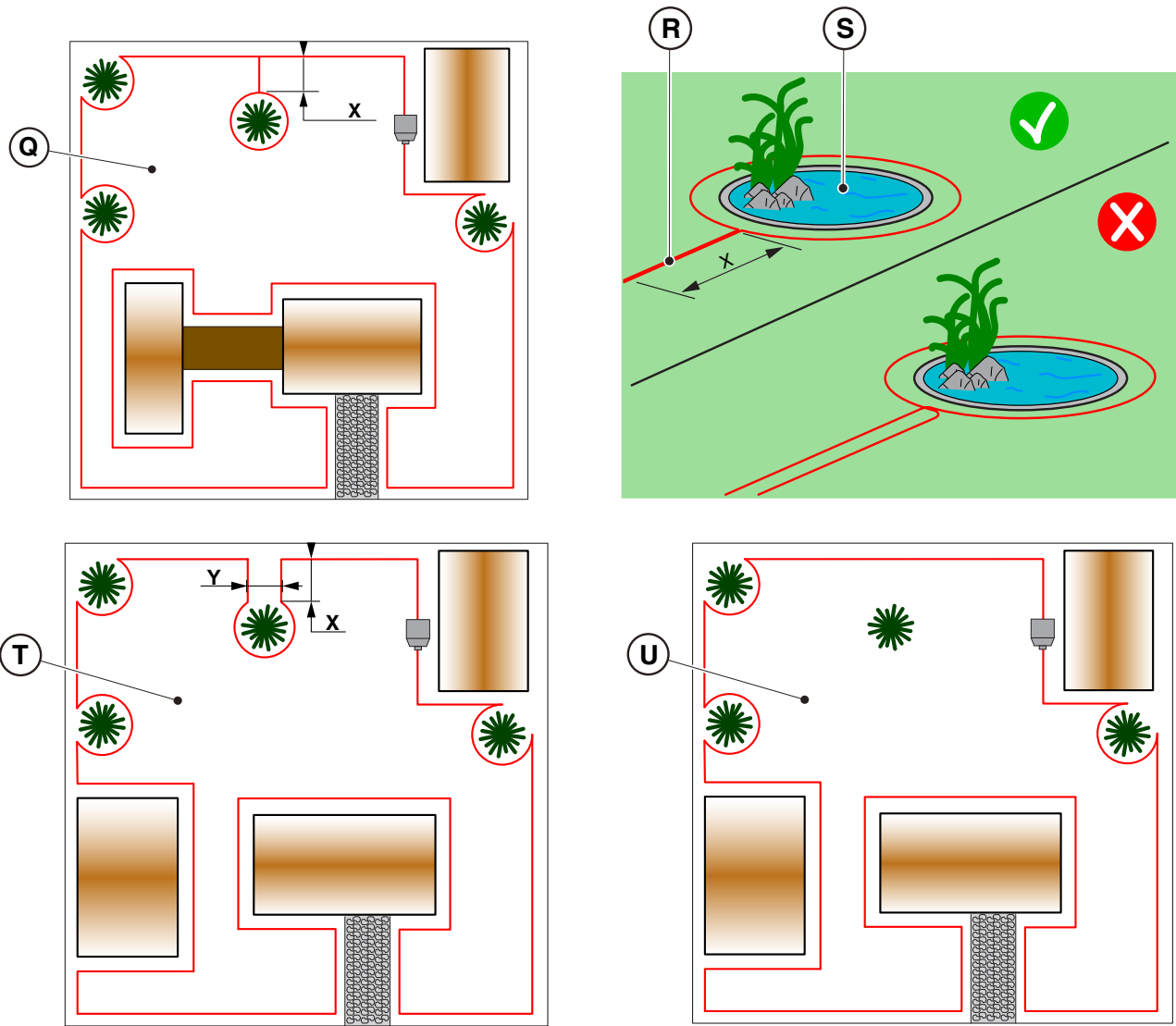
4.4.2. DELIMITAÇÃO DOS OBSTÁCULOS

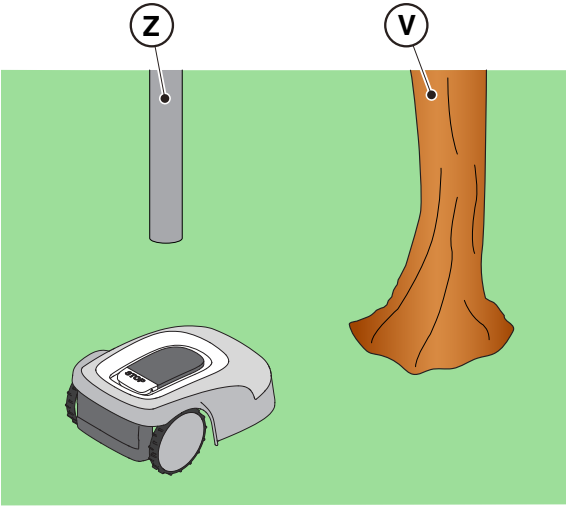
Procedimento:

Delimite o obstáculo como descrito no quadro seguinte, em função da passagem mínima entre duas secções diferentes do cabo perimetral (Q), que varia consoante o modelo.

TIPOLOGIAS DE DELIMITAÇÃO DE OBSTÁCULOS		
PASSAGEM X ENTRE DUAS SECÇÕES DIFERENTES DO CABO PERIMETRAL		
SRSW01	SRBW01	TYPE
G300. G 600, G 1200	G 3600	MODELO
$X \geq 70\text{cm}$ (Q)	$X \geq 90\text{cm}$ (Q)	O obstáculo pode ser delimitado pela sobreposição das secções de cabo de ida e retorno sem atravessá-las (Q). (R).
$X < 70\text{cm}$ (T)	$X < 90\text{cm}$ (T)	O obstáculo pode ser delimitado espaçando as duas secções do cabo para frente e para trás em pelo menos $Y = 30\text{ cm}$ (T). Se o obstáculo for suficientemente forte, pode ser deixado sem proteção (U).

Em geral, recomenda-se delimitar os obstáculos, todavia caso estejam presentes obstáculos localizados que resistam as colisões, por exemplo árvores sem raízes salientes (V) ou postes (Z), é possível não delimitá-los.



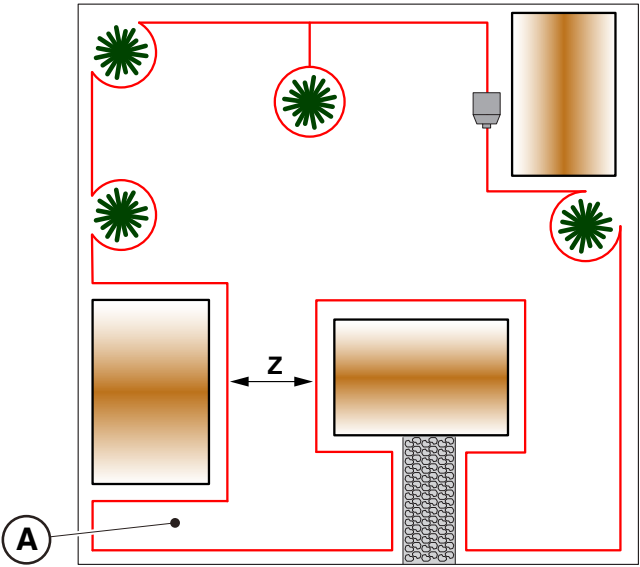


4.4.3. PASSAGENS ENTRE DIVERSAS ZONAS DO JARDIM

Procedimento:

No caso dos corredores, a distância entre duas secções diferentes do cabo perimetral deve ser, no mínimo, igual à distância indicada na tabela seguinte, que varia consoante o modelo.

PASSAGENS ENTRE DIVERSAS ZONAS DO JARDIM		
LARGURA CORREDOR Z		
SRSW01	SRBW01	TYPE
G300. G 600, G 1200	G 3600	MODELO
Z >= 70°cm	Z >= 90°cm	A zona (A) pode ser alcançada pelo robô corta-relva de forma automática.
Z < 70°cm	Z < 90°cm	A zona (A) não pode ser alcançada pelo robô corta-relva e deve ser considerada “Área Fechada”.



NOTA: Para a programação do robot corta-relva relativa à configuração do jardim com “Área Fechada”, veja procedimento no Par. 4.7.5 “Closed Area”.

4.5. INSTALAÇÃO DOS COMPONENTES

 PERIGO ELÉTRICO: Utilize apenas carregador de bateria e alimentador fornecidos pelo fabricante. O uso não apropriado pode provocar choques elétricos e/ou aquecimento excessivo.	 ADVERTÊNCIA: O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.
 PERIGO ELÉTRICO: Para efetuar a ligação elétrica, é necessário que próximo à área de instalação tenha sido colocada uma tomada de força. Verifique que a ligação à rede de alimentação seja conforme às leis vigentes em matéria no país onde é utilizado.	 PERIGO ELÉTRICO: Conectar alimentação elétrica somente ao término de todas as operações de instalação. Se necessário, durante a instalação, desative a alimentação elétrica.

4.5.1. INSTALAÇÃO DO CABO PERIMETRAL

COMPRIMENTO TOTAL DO CABO PERIMETRAL	CABOS STIGA COMPATÍVEIS COM A INSTALAÇÃO	
< 400m	Cód. 1127-0000-01 Cód. 1127-0001-01 Cód. 1127-0002-01 Cód. 1127-0003-01	Bobina 150 m, Ø 2,7 mm Bobina 300 m, Ø 2,7 mm Bobina 500 m, Ø 3,4 mm Bobina 1000 m, Ø 3,4 mm
>= 400m até ao máximo de 1000m	Cód. 1127-0002-01 Cód. 1127-0003-01	Bobina 500 m, Ø 3,4 mm Bobina 1000 m, Ø 3,4 mm

POSICIONAMENTO COM PINOS

 ADVERTÊNCIA: Perigo de corte das mãos.	 ADVERTÊNCIA: Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
--	--

Requisitos e obrigações:

- Relva baixa por todo o percurso
- Cabo perimetral
- Pinos de fixação
- Junção para cabo perimetral
- Pinça
- Martelo
- Luvas
- Óculos
- Tesoura de eletricista

 OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS: Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.	 OBRIGAÇÃO DE USAR ÓCULOS: Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.
---	--

Procedimento:

1. Posicione o cabo perimetral (A) começando pela zona de instalação da base de recarga.
2. Posicione o cabo por todo o percurso, fixando-o com os pinos específicos (B) distanciados a cerca de 100 cm, e respeitando os requisitos de instalação (Veja Par. 4.3 e Par. 4.4).
3. Deixe 2 m de cabo de sobr para cortá-lo sucessivamente de acordo com a medida necessária na fase final de ligação.

NOTA: Nos trechos não retilíneos, preste atenção para que o cabo (A) não fique torcido.

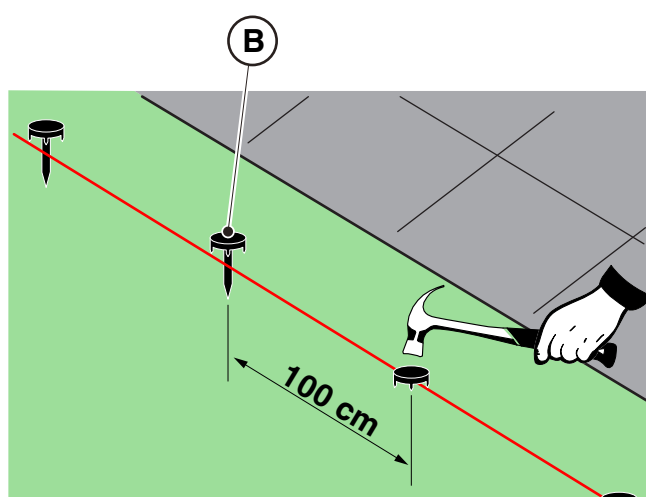
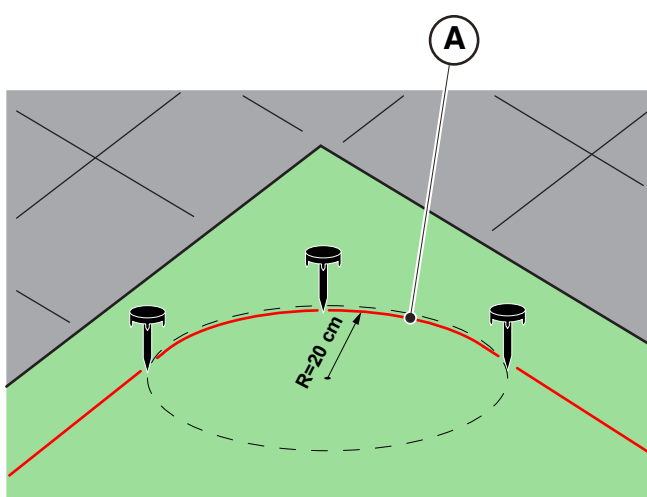
Posicione o cabo de maneira tal para formar uma curva regular, com um raio de cerca de 20 cm.

NOTA: O cabo perimetral utilizado para a instalação deve ter um comprimento de pelo menos 40 m. Caso o comprimento do cabo seja inferior, é necessário instalar o resistor para pequenos perímetros. (Veja Par. 4.5.4. e Cap. 9 “Acessórios”).



ATENÇÃO:

Certifique-se de que o cabo esteja em contato com terreno por todo percurso para evitar que o robot corta-relva possa danificá-lo.



POSICIONAMENTO ATRAVÉS DE ENTERRO

(SOMENTE PODE SER EFETUADO PELO REVENDEDOR AUTORIZADO)

Atribuindo o trabalho a um revendedor STIGA, o cabo perimetral pode ser instalado através de uma máquina específica que enterra fio, sem usar pinos.

4.5.2. JUNÇÃO DO CABO PERIMETRAL

 ADVERTÊNCIA: Perigo de corte das mãos.	 ADVERTÊNCIA: Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
--	--

Requisitos e obrigações:

- Junção para cabo perimetral
- Tesoura de eletricista
- Pinça
- Luvas
- Óculos

 OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS: Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.	 OBRIGAÇÃO DE USAR ÓCULOS: Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.
---	--

Durante a utilização do cabo ou em caso de ruptura accidental, pode ser necessário efetuar algumas funções.

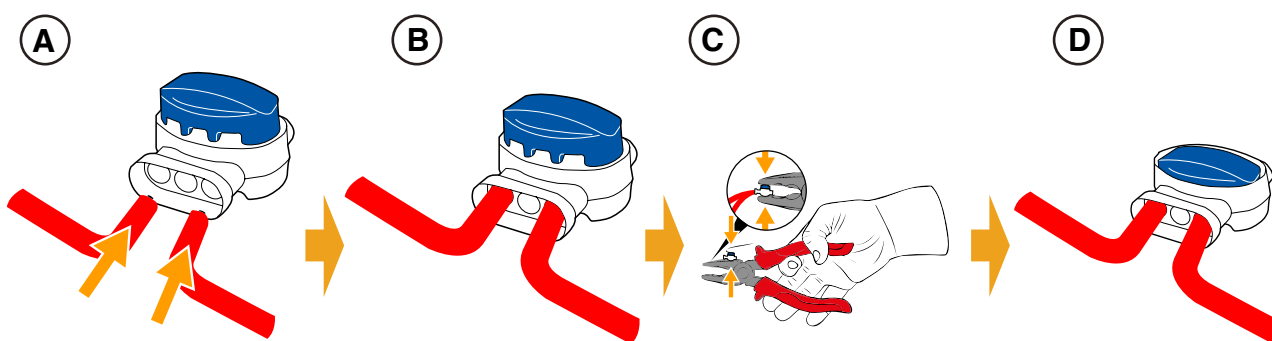
Procedimento:

1. Desconecte a base de recarga da alimentação elétrica.
2. Coloque o cabo perimetral de acordo com a posição (A).
3. Insira as extremidades do cabo na junção, de acordo com a posição (B).
4. Pressione até o fundo a tecla no lado superior da junção utilizando um par de pinças, de acordo com a posição (C).
5. O cabo perimetral foi instalado corretamente na junção (D).



PROIBIÇÃO:

Não utilize fitas isolantes ou junções de qualquer outro tipo que não garantam um coreto isolamento (terminais de cabo, bornes, etc.). A humidade do terreno provoca a oxidação e a interrupção do cabo perimetral.



4.5.3. INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA

 ADVERTÊNCIA: Perigo de corte das mãos.	 ADVERTÊNCIA: Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
 PERIGO ELÉTRICO: Conectar alimentação elétrica somente ao término de todas as operações de instalação. Se necessário, durante a instalação, desative a alimentação elétrica.	

Requisitos e obrigações:

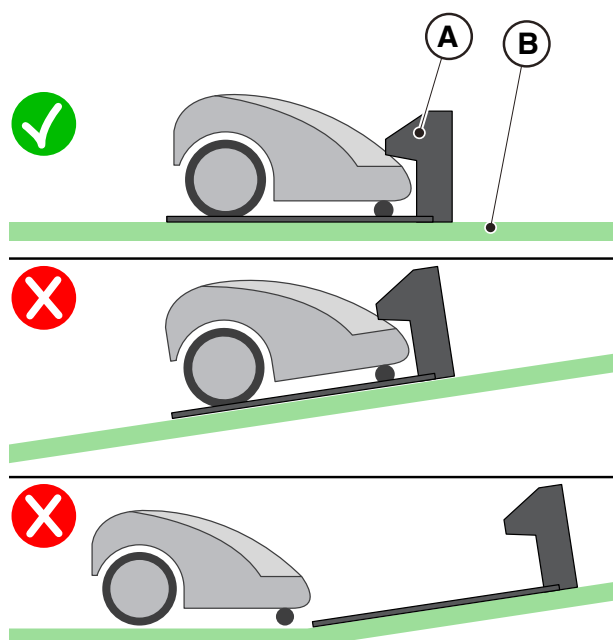
- | | |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> • Terreno plano • Base de recarga • Alimentador • Chave de fenda • Tesoura de eletricista • Óculos | <ul style="list-style-type: none"> • Terreno compacto • Cabo perimetral • Pinos de fixação • Martelo • Luvas |
|---|---|

 OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS: Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.	 OBRIGAÇÃO DE USAR ÓCULOS: Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.
--	---

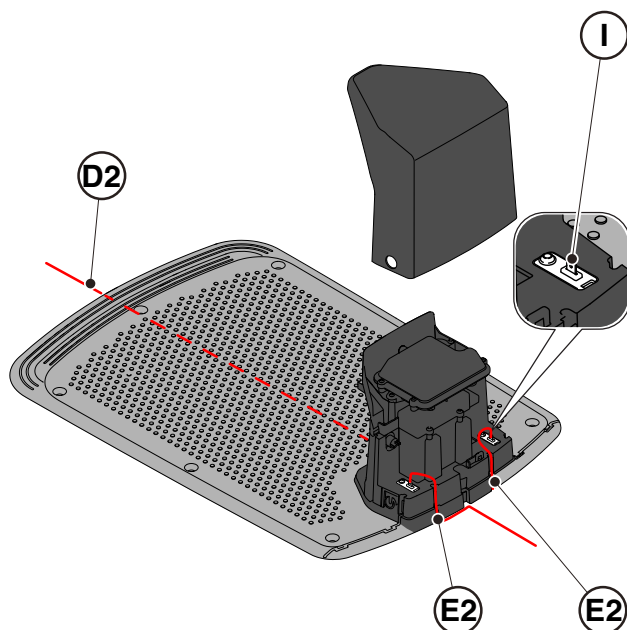
Instale a base de carregamento axialmente ao cabo perimetral, ao qual o robot pode aceder navegando sobre o cabo perimetral em sentido horário.

Procedimento:

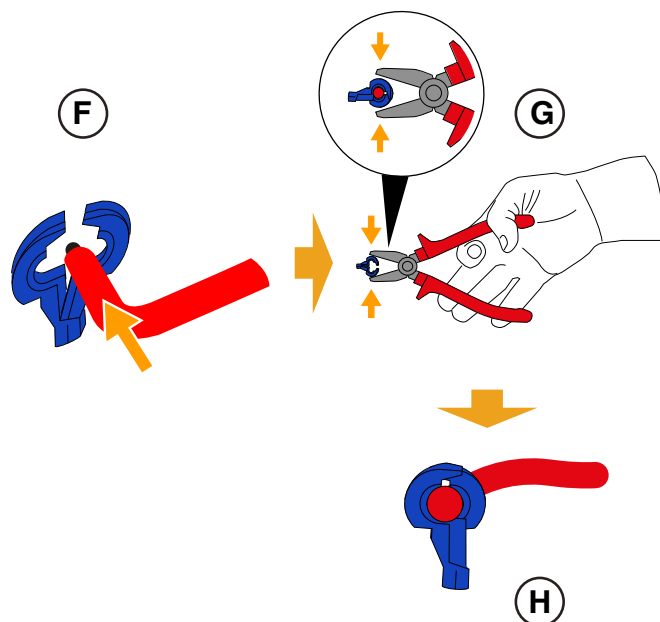
1. Verifique os requisitos para a instalação como indicado no Par. 4.3.
2. Se necessário, prepare o terreno para que a superfície da base de recarga (A) esteja no mesmo nível do relvado (B). O terreno pode estar perfeitamente plana e compacto para evitar a formação da superfície da base de carga.
3. Remova a tampa (C).



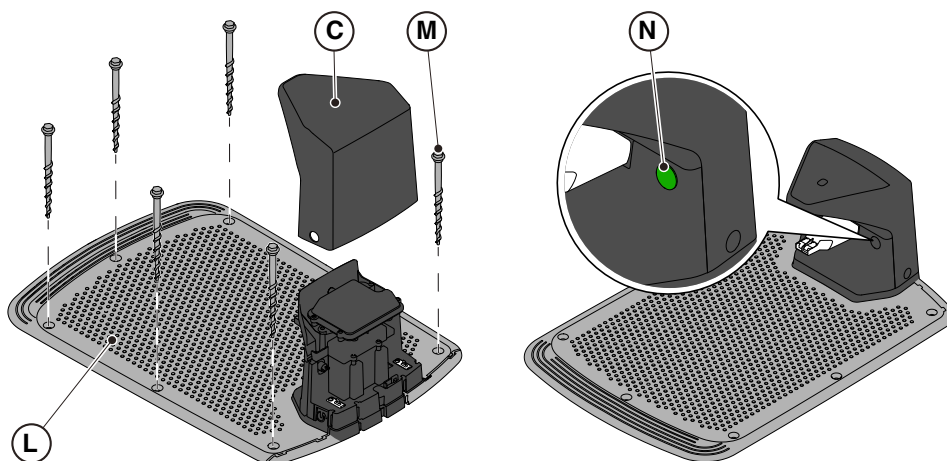
4. Instale a base de carregamento axialmente ao cabo perimetral, ao qual o robot pode aceder navegando sobre o cabo perimetral em sentido horário.
5. Insira as duas extremidades do cabo nas passagens apropriadas (E2)



6. Corte na medida exata as extremidades dos cabos.
7. Aplique os conectores autopercutantes no cabo (F), (G), (H).



8. Conecte os conectores aos terminais (I).
9. Fixe a base de recarga (L) ao terreno com os parafusos de fixação (M).
10. Recoloque a tampa (C).
11. Conecte o conector do alimentador à base de carga e, em seguida, conecte a ficha do alimentador à tomada elétrica.
12. Verifique se quando o robot corta-relva não estiver na base de recarga, o indicador luminoso da base de recarga (N) encontra-se aceso com uma luz fixa (Veja Par. 5.4).



ATENÇÃO:

O cabo de alimentação, o alimentador, o cabo de extensão e quaisquer outros cabos elétricos não pertencentes ao produto devem permanecer fora da área de corte para mantê-los longe de partes móveis perigosas e evitar danos aos cabos que possam levar ao contacto com partes energizadas.

NOTA: Se necessário, é possível estender o cabo que alimenta a base de recarga usando os cabos de extensão. Um máximo de dois cabos de extensão de 5 metros ou um cabo de extensão de 15 metros pode ser usado (Veja Cap. 9 “Acessórios”).

4.5.4. INSTALAÇÃO DO RESISTOR PARA PEQUENOS PERÍMETROS

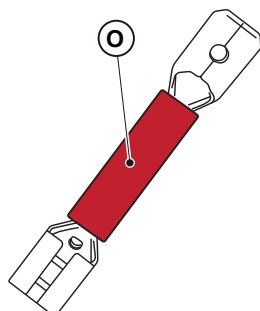
Requisitos e obrigações:

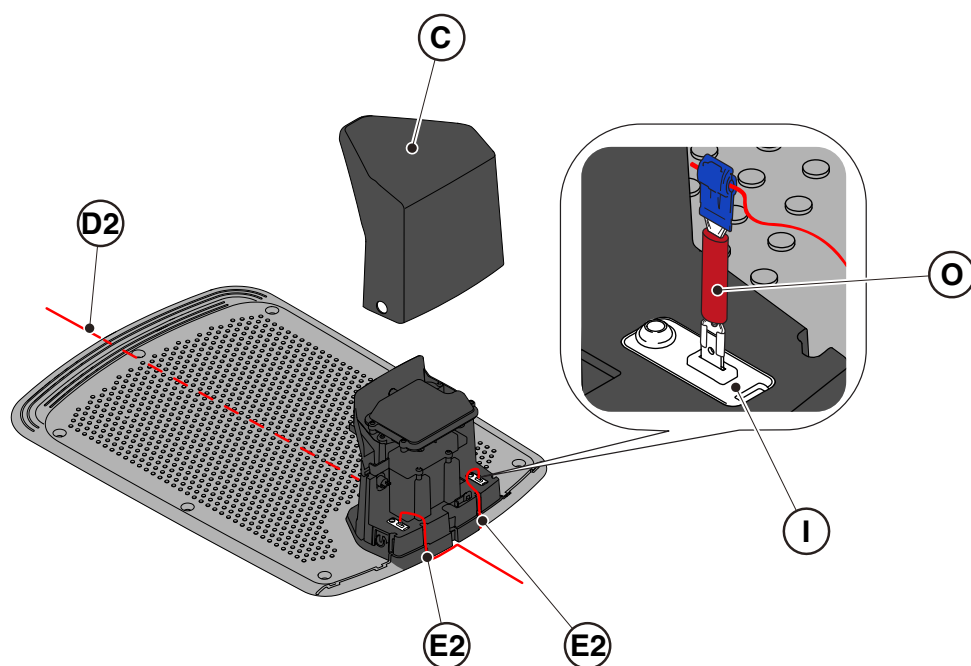
O cabo perimetral utilizado para a instalação do robot corta-relva deve ter um comprimento de pelo menos 40 metros. Se o comprimento do cabo for menor, é necessário instalar o resistor (Veja Cap. 9 “Acessórios”) em série com o cabo perimetral.

Procedimento:

Depois de posicionar e fixar corretamente a base de recarga (Veja Par. 4.5.3), proceda da seguinte maneira:

1. Remova a tampa (C).
2. Corte na medida exata as extremidades dos cabos.
3. Aplique os conectores autoperfurantes no cabo (F), (G), (H). (Veja Par. 4.5.3).
4. Conecte o resistor (O) ao terminal (I) da base de recarga.
5. Conecte o respetivo cabo perimetral ao resistor (O).
6. Conecte o outro cabo perimetral diretamente ao outro terminal da base de recarga.





4.6. RECARGA ROBOT CORTA-RELVA APÓS A INSTALAÇÃO

Requisitos e obrigações:

- Base de recarga.

Procedimento:

1. Recarregue o robot corta-relva (Veja Par. 5.5).

NOTA: As baterias, na primeira recarga, devem permanecer em recarga por pelo menos 2 horas.

4.7. CONFIGURAÇÃO DO PRODUTO

Requisitos e obrigações:

O funcionamento automático do robot corta-relva requer uma série de configurações que podem ser efetuadas através do dispositivo móvel (smartphone) iOS ou Android com a App “STIGA.GO” instalada. A app iOS pode ser descarregada da iOS App Store. A app Android pode ser descarregada da Google Play Store.

A partir do aplicativo pode configurar as seguintes funções. Verifique na tabela as funções disponíveis para o seu modelo:

- Ligar, parar e forçar o retorno até a base de recarga do robot corta-relva.
- Selecione a modalidade de Trabalho numa Área Fechada que não possa ser alcançada automaticamente pelo robot corta-relva.
- Selecione a modalidade Trabalho Programado/Individual ciclo de corte.
- Programe os Horários de Trabalho nos dias da semana.
- Configure os Pontos de início do trabalho para uniformizar a cobertura do jardim.
- Configure os dias da semana nos quais deve ser efetuado o corte da borda.
- Habilitar uma modalidade Eco de baixo consumo energético.
- Habilitar e configurar a sensibilidade do Sensor de Chuva.
- Habilitar diversos utilizadores ao uso do robot corta-relva através da App.
- Escolha e contate o próprio revendedor de referência.

ÍNDICE CONFIGURAÇÕES DO PRODUTO

4.7.1. PRELOGIN	34
4.7.2. REGISTO (SIGN UP).....	34
4.7.3. ASSOCIAÇÃO (PAIRING)	34
4.7.4. CONECTIVIDADE REMOTA E ACTIVAÇÃO DO CARTÃO SIM (DEPENDENDO DO MODELO)	334
4.7.5. PÁGINA PRODUTO (DEVICE PAGE).....	34
4.7.6. ÁREA FECHADA (CLOSED AREA)	35
4.7.7. CONFIGURAÇÕES (SETTINGS)	35
4.7.8. CORTE INDIVIDUAL / PROGRAMATO (SPOT CUT / SCHEDULED)	35
4.7.9. SESSÕES DE CORTE (MOWING SESSIONS).....	35
4.7.10. GO-TO CUT POINTS	35
4.7.11. CORTE DA BORDA (BORDER CUT)	36
4.7.12. ECO MODE.....	36
4.7.13. SENSOR DE CHUVA (RAIN SENSOR) (DEPENDENDO DO MODELO).....	36
4.7.14. BLOQUEIO DO TECLADO (APP LOCK).....	36
4.7.15. INTEGRAÇÃO COM ASSISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA) (DEPENDENDO DO MODELO)	37
4.7.16. ANTIRROUBO (CONSOANTE O MODELO).....	37
4.7.17. MUDANÇA DE SINAL DE PERÍMETRO.....	37
4.7.18. NAVEGAÇÃO PARALELA AO FIO (RUN BESIDE WIRE) (COM BASE NO MODELO)	37
4.7.19. ATUALIZAÇÃO SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	38
4.7.20. PERFIL / GESTÃO DE UTILIZADORES / ESCOLHA DE REVENDEDOR PREFERENCIAL / MENSAGENS	38

4.7.1. PRÉ-LOGIN

No primeiro acesso da app, é possível:

1. Aceda às páginas de informação concernentes aos revendedores e aos produtos STIGA;
2. Efetue o primeiro registo;
3. Efetue o Login para os utilizadores já registados.

4.7.2. REGISTRAÇÃO (SIGN UP)

A seção “Sign Up” permite o registo do utilizador e habilita o acesso a todas as funções da app.

1. O utilizador pode efetuar o acesso através da própria conta Google, Facebook e Apple, ou criar uma nova conta preenchendo os dados requeridos.
2. O procedimento de registo necessita de uma verificação através de email.

4.7.3. EMPARELHAMENTO (PAIRING)

A seção “Pairing” permite associar o próprio dispositivo móvel ao robot corta-relva por meio de conexão bluetooth®.

1. Pressione na tecla “adicionar” para aceder às páginas de associação bluetooth®.
2. Siga o procedimento guiado para associar o produto.
3. Complete a associação, será visualizada a página principal do produto.
4. Pressione o botão “página do produto” para ter acesso à página do produto.
5. Pressione na tecla “opções” para aceder à página menu, através da qual é possível renomear, dissociar e conectar o robot corta-relva ou descarregar o manual de uso.

NOTA: se o robot corta-relva não for detetado pelo dispositivo móvel, verifique se o robot corta-relva está ligado e se está nas proximidades do dispositivo móvel. Verifique se o robot corta-relva não está associado a outro utilizador.

4.7.4. CONECTIVIDADE REMOTA E ACTIVAÇÃO DO CARTÃO SIM (DEPENDENDO DO MODELO)

O robot corta-relva está equipado com um módulo de conectividade 3G/4G com cartão SIM que permite a ligação ao cloud STIGA e o controlo remoto do robot corta-relva. Depois de ter concluído a associação do aparelho à conta de utilizador, é necessário ativar o cartão SIM.

Procedimento:

Siga o o procedimento guiado através da APP.

NOTA: O cartão SIM contido no produto é proprietário. O produto é capaz de se ligar ao cloud STIGA somente através do cartão SIM fornecido. Não utilize outros cartões SIM.

4.7.5. PÁGINA PRODUTO (DEVICE PAGE)

A secção “Device Page” permite verificar o estado do robot corta-relva, iniciá-lo no trabalho ou forçar o robot corta-relva de volta à base de carregamento.

1. Pressione o botão “Iniciar” para iniciar o robot corta-relva.
2. Pressione o botão “Stop” para parar o robot corta-relva.
3. Pressione o botão “retorno à base” para forçar o retorno para a base do robot corta-relva.
4. Pressione o botão “área fechada” para iniciar o robot corta-relva em uma área que não possa ser alcançada de forma independente. (Veja Par. 4.7.5).

4.7.6. ÁREA FECHADA (CLOSED AREA)

NOTA: Verifique a disponibilidade desta função no App STIGA.GO.

A seção “Closed Area” permite iniciar o trabalho do robot corta-relva numa área fechada normalmente excluída da área de trabalho, porque não pode ser alcançada, mas delimitada pelo cabo perimetral. (Veja Par. 4.4.3).

1. Pressione o botão dedicado para escolher a modalidade “Área fechada”.
2. Posicione o robot corta-relva dentro da área fechada e siga o procedimento guiado.

NOTA: O utilizador pode escolher se fazer o robot corta-relva trabalhar por toda a duração da autonomia da bateria ou por um tempo inferior configurado manualmente.

4.7.7. CONFIGURAÇÕES (SETTINGS)

A seção “Settings” permite aceder à tela de configurações do robot corta-relva.

1. Prima o botão "Definições" para entrar no modo de Definições.
2. Selecione a função a ser definida.

4.7.8. CORTE INDIVIDUAL / PROGRAMATO (SPOT CUT / SCHEDULED)

O seletor “Spot Cut/Scheduled” permite ativar ou desativar o programa de trabalho programado.

O número de horas semanais a ser programado é sugerido pela app, de acordo com as dimensões do jardim.

1. Se configurado em “Scheduled”, o robot corta-relva trabalha de acordo com o programa de trabalho programado.
2. Se configurado em “Spot Cut” o robot corta-relva trabalho efetuando um ciclo individual.

4.7.9. SESSÕES DE CORTE (MOWING SESSIONS)

A seção “Mowing sessions” permite programar o horário e os dias de trabalho do robot corta-relva.

O número de horas semanais a ser programado é sugerido pela app, de acordo com as dimensões do jardim.

1. Pressione o seletor "corte único/programado" para acessar o menu de configuração de horas de trabalho e selecione um dia da semana.
2. Pressione o botão "adicionar tempo de corte" para adicionar um novo cronograma de trabalho.
3. Insira os horários de início e término do trabalho e confirmar.
4. O utilizador tem a possibilidade de aplicar o mesmo horário de trabalho a mais dias da semana.
5. O horário de trabalho será visualizado dentro do dia da semana no qual foi programado. Pressionando em cada horário de trabalho, é possível que o mesmo seja copiado ou cancelado.

NOTA: O relógio interno do robot corta-relva é sincronizado automaticamente com a hora no dispositivo móvel sempre que o robot estiver conectado ao aplicativo via bluetooth®.

4.7.10. GO-TO CUT POINTS

NOTA: Verifique a disponibilidade desta função no App STIGA.GO.

A secção “Go-to-Cut Points” permite configurar um ou mais pontos de início de trabalho do robot corta-relva, para melhorar a cobertura das diversas zonas do jardim (Veja Par. 4.4). O número de pontos de início de trabalho que podem ser configurados depende do modelo do robot corta-relva.

Os pontos de início do trabalho são definidos através dos seguintes parâmetros:

- Distância do ponto de início do trabalho em relação à base de recarga mensurada ao longo do cabo perimetral.

- Direção de alcance do ponto de trabalho (horário ou anti-horário).
- Frequência de alcance do ponto de trabalhos expressa em % do tempo de trabalho total programado semanal.

4.7.11. CORTE DA BORDA (BORDER CUT)

A seção “Border cut” permite programar o corte da borda do jardim num determinado dia.

1. Escolha os dias nos quais deve ser efetuado o corte da borda.
2. Pressione o botão para ativar a função.

NOTA: O corte da borda pode ser ativado somente para os dias da semana nos quais o robot corta-relva foi programado para o trabalho.

4.7.12. ECO MODE

NOTA: Verifique a disponibilidade desta função no App STIGA.GO.

A função “Eco mode” permite configurar uma modalidade de baixo consumo energético, reduzindo percentualmente o tempo de trabalho do robot corta-relva em relação à programação efetuada pelo utilizador.

NOTA: Recomenda-se utilizar essa função nos períodos do ano nos quais o relvado cresce mais lentamente.

4.7.13. SENSOR DE CHUVA (RAIN SENSOR) (DEPENDENDO DO MODELO)

A função “Sensor de chuva” permitir habilitar ou desabilitar o sensor de chuva presente no robot. corta-relva. O sensor de chuva pode ser configurado para três níveis de sensibilidade diferentes. A uma sensibilidade maior corresponde a uma maior permanência na base em caso de chuva.

Baixa sensibilidade: 4 horas;
Sensibilidade média: 8 horas;
Sensibilidade alta: 12 horas.

1. Pressione o botão para ativar a função.
2. Escolha entre os três níveis de sensibilidade do sensor chuva disponíveis.

4.7.14. BLOQUEIO DO TECLADO (APP LOCK)

Para evitar que crianças ou pessoas não autorizadas usem o robot corta-relva, pode bloquear a operação do teclado. Desta forma, é possível controlar o robot corta-relva apenas através de App.

Procedimento:

1. Ative ou desative a função Bloqueio do Teclado/Bloqueio da Aplicação a partir do menu “configurações” da aplicação.

NOTA: Quando a função está ativa, a trava do teclado permanece ativa, mesmo que o robot corta-relva esteja desligado.

4.7.15. INTEGRAÇÃO COM ASSISTENTES DE VOZ (AMAZON ALEXA) (DEPENDENDO DO MODELO)

A integração com um assistente de voz permite que interaja com o robot corta-relva de acordo com as opções disponíveis em aplicações, por exemplo:

- Iniciar uma sessão de trabalho.
- Pare o robot corta-relva enquanto corta o relvado e retome o trabalho.
- Forçar o retorno até a base de recarga do robot corta-relva.
- Pedir informações sobre o próximo horário de início de trabalho programado.

- Pedir informações sobre o estado do robot corta-relva.

NOTA: a integração do robot corta-relva com um assistente de voz não é efetuada através da aplicação Stiga.GO, mas deve ser configurada através da própria aplicação do assistente de voz.

4.7.16. ANTIRROUBO (CONSOANTE O MODELO)

Esta função permite que receba uma notificação de aviso quando o robot corta-relva está longe da área de trabalho. Se a função estiver ativa, o robot corta-relva monitora continuamente a sua distância do perímetro. Quando o robot corta-relva é afastado do perímetro:

- O robot envia uma notificação para o dispositivo móvel do utilizador através da aplicação Stiga GO.
- Na aplicação, pode visualizar a posição real do robot e acompanhar os seus movimentos.
- Não é possível iniciar o robot corta-relva no trabalho, desde que esteja fora do seu perímetro virtual.

NOTA: A função Antirroubo permanece ativa mesmo se o robot corta-relva estiver desligado. Neste caso, a notificação de roubo e a posição do robot corta-relva são enviadas quando o robot é ligado.

Procedimento:

1. Ative a função a partir do menu "configurações" da aplicação. Certifique-se de que as notificações da aplicação Stiga.GO foram ativadas no seu dispositivo móvel.
2. Ative a notificação "Antirroubo" na barra lateral da aplicação Stiga.GO.

4.7.17. MUDANÇA DE SINAL DE PERÍMETRO

A função "mudar de canal" permite-lhe mudar o canal do sinal transmitido pelo cabo de perímetro, o que é necessário se notar interferências entre duas ou mais instalações vizinhas

NOTA: A troca do canal perimetral deve ser efetuada quando o robot corta-relva encontrar-se dentro da base de carregamento.

Procedimento:

1. Ligue o robot corta-relva à base de carregamento.
2. Siga o assistente na APP para selecionar um dos 3 canais disponíveis.
3. Se o robot corta-relva continuar a funcionar mal devido a interferências com outras instalações próximas, selecione um canal diferente.

4.7.18. NAVEGAÇÃO PARALELA AO FIO (RUN BESIDE WIRE) (COM BASE NO MODELO)

A função "Run beside wire" permite configurar a distância de navegação em relação ao cabo perimetral durante o retorno até a base e durante o alcance dos pontos de início do trabalho do ponto de corte. O robot corta-relva navegará a uma distância variável do cabo. Dependendo do valor configurado, isso reduzirá os vestígios das rodas no relvado e o tempo de retorno à base de carregamento.

Podem ser definidos três intervalos de distância diferentes. A distância ao fio varia ligeiramente em cada ciclo de trabalho para reduzir ainda mais a formação de marcas no relvado.

NOTA: Se existirem corredores ou pontos de estrangulamento no jardim (ver par. 4.4.3) uma vez ativada a função "Run beside wire", verifique se o robot corta-relva é capaz de alcançar todas as áreas de corte, navegar corretamente nessas áreas e regressar à base de carregamento a partir de qualquer ponto do jardim. Se o robot corta-relva tiver dificuldade em alcançar determinadas áreas de corte através de pontos de corte ou em regressar à base de carregamento, a distância definida deve ser reduzida ou a função "Run beside wire" deve ser desativada. .

NOTA: A distância a definir varia em função dos obstáculos existentes no jardim, nomeadamente se estiverem situados perto do perímetro

Procedimento:

1. Ative ou desative a função "Run Beside Wire" a partir do menu "configurações" do app.
2. Selecione a distância desejada entre as 3 disponíveis.

4.7.19. ATUALIZAÇÃO DE SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)

As atualizações de firmware do produto, se disponíveis, são notificadas na página de visualização do produto em "Garage".

As atualizações disponíveis são realizadas em sequência na ordem: robot corta-relva, estação de referência, base de carregamento.

Durante a atualização, tem de manter o telemóvel perto do dispositivo que está a atualizar.

A atualização de cada dispositivo leva de 10 a 20 minutos.

O utilizador também pode aceder ao menu na página de exibição do produto em "Garage" para verificar se existem atualizações e force uma atualização do firmware.

4.7.20. PERFIL / GESTÃO DE UTILIZADORES / ESCOLHA DE REVENDEDOR PREFERENCIAL / MENSAGENS

Na secção "Perfil" pode alterar os dados da sua conta e a sua senha.

O utilizador principal que realizou o primeiro registo pode convidar e gerir outros utilizadores do robot. corta-relva.

O utilizador convidado deve descarregar a App no próprio dispositivo móvel e deve efetuar a registo.

A secção "Dealer" permite escolher o centro de assistência de referência.

A secção "Mensagens" permite visualizar mensagens/informações.

5. FUNCIONAMENTO

Requisitos e obrigações:

- Instalação efetuada de acordo com as instruções (Veja Cap.4)
- Base de recarga alimentada
- Bateria carregada (Veja Par. 5.5)
- Programação do robot corta-relva efetuada de acordo com as instruções (Veja Par. 4.7 para o funcionamento automático)
- Altura inicial da relva no intervalo de funcionamento do robot corta-relva: 20-60 mm
- Altura de corte regulada oportunamente (Veja Par. 5.6).

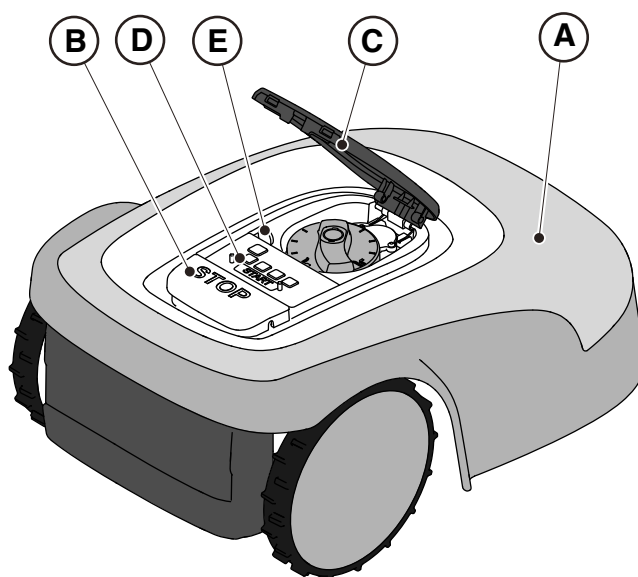
5.1. VERIFICAÇÕES DE SEGURANÇAS PARA O ARRANQUE DO ROBOT CORTA-RELVA.

Requisitos e obrigações:

- Chave de segurança.

Procedimento:

1. Verifique se a cobertura flutuante (A) foi montada de maneira correta. A ausência da cobertura não permite funcionamento do robot corta-relva.
2. Verifique se a chave de segurança (E) foi inserida. Se desinserida, o robot corta-relva não liga.
3. Verifique se a tecla de paragem **"STOP"** (B) não está ativo. Se pressionado, para o robot corta-relva e abre a cobertura de proteção (C) da consola de comando (D).
4. Verifique o posicionamento correto no chão do robot corta-relva. Em caso de uma inclinação excessiva ($\geq 45\%$ ou $>50\%$) ou levantamento, os sensores de inclinação (inclinómetro), param o robot corta-relva.

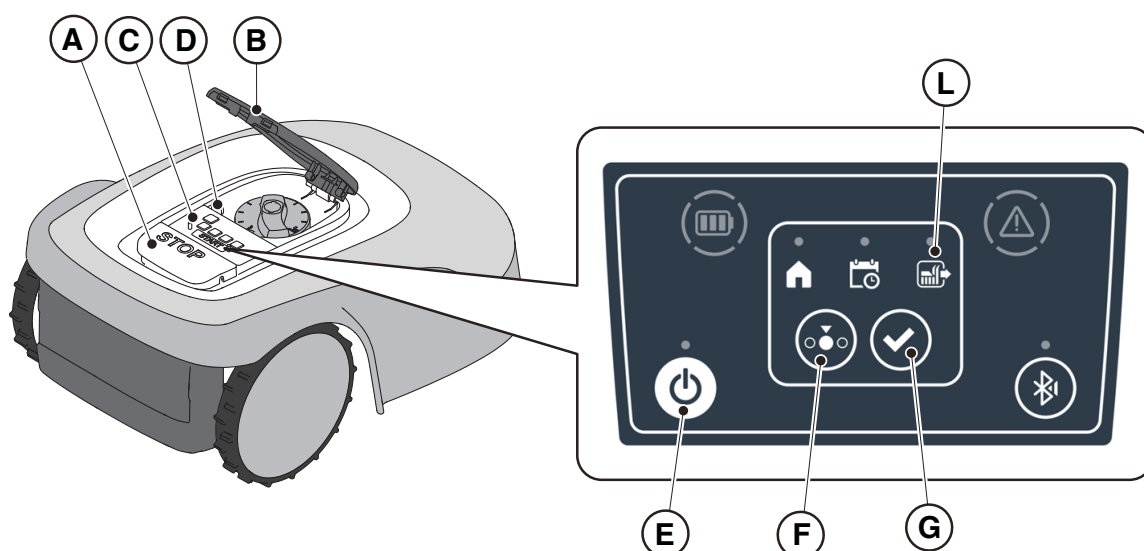


5.2. FUNCIONAMENTO MANUAL DO ROBOT CORTA-RELVA.

O robot corta-relva pode ser utilizado sem efetuar a programação descrita no Par. 4.7. Nesta modalidade, o robot corta-relva efetua um ciclo de trabalho, retorna para base de recarga e permanece ali até o sucessivo arranque manual.

Procedimento:

1. Posicione o robot corta-relva na base de recarga ou dentro do perímetro da instalação.
2. Pressione o botão **“STOP”** (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
3. Pressione o botão **“ON/OFF”** (E) por 5 segundos para ligar o robot corta-relva.
4. Pressione o botão **“SELEÇÃO MODALIDADE”** (F) até a intermitência do único ícone (L).
5. Pressione o botão **“CONFIRMAÇÃO”** (G). O ícone (L) acende-se com uma luz constante para confirmar a operação.
6. Fechar a cobertura (B).
7. O robot corta-relva vai começar a trabalhar.



NOTA: Esta modalidade pode não garantir uma cobertura adequada do jardim em termos de tempo necessário e em termos de uniformidade do resultado de corte, especialmente se o jardim possui uma forma não regular. Para alcançar a eficiência máxima do robot corta-relva, recomenda-se efetuar a programação (Veja Par. 4.7).

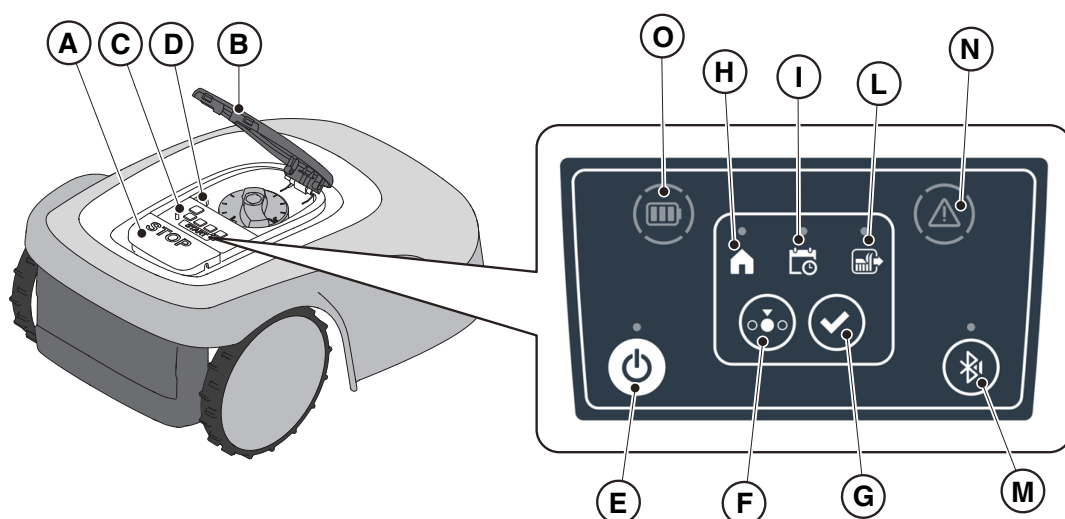
NOTA: se após pressionar o botão **“CONFIRMAR”** (G), o botão **“SELEÇÃO MODO”** (F) for pressionado, os ícones relativos às funções selecionadas começarão a piscar novamente, solicitando a confirmação da função recém selecionada. Pressione o botão **“CONFIRMAÇÃO”** (G). Os ícones voltarão a iluminar-se com luz fixa.

NOTA: se a cobertura (B) for aberta, tanto durante o trabalho quanto com o robô na base, os ícones relativos às funções selecionadas piscam, para indicar que é necessário confirmar a operação antes de fechar a cobertura novamente. Se a cobertura for fechada novamente sem pressionar o botão **“CONFIRMAR”** (G), o robô não executará nenhuma operação até um novo comando do utilizador.

5.3. DESCRIÇÃO DOS COMANDOS PRESENTES NA ROBOT CORTA-RELVA

Lista dos comandos, indicadores e sua função:

- Tecla **"STOP"** (A): serve para a paragem de segurança do robot corta-relva.
- **"CHAVE DE SEGURANÇA"** (D): serve para o desligamento de segurança do robot corta-relva.
- Botão **"ON/OFF"** (E): é usado para ligar e desligar o robot corta-relva e para reiniciar os alarmes.
- Botão **"SELEÇÃO DE MODO"** (F): serve para selecionar o modo de operação do robot corta-relva e para forçar o retorno à base de carregamento.
- Botão **"CONFIRMAÇÃO"** (G): usado para confirmar o modo de operação definido.
- Ícone luminoso **"PROGRAMA AGENDADO"** (I): serve à visualização da configuração do programa agendado.
- Ícone luminoso **"CICLO DE TRABALHO ÚNICO"** (L): serve para a visualização da configuração do ciclo de trabalho único.
- Ícone luminoso **"RETORNO À BASE"** (H): serve à visualização da configuração de retorno forçado à base de recarga do robot corta-relva.
- Botão **"BLUETOOTH®"** (M) : é utilizado apenas pelo centro de serviços para tarefas de diagnóstico.
- Ícone luminoso **"ALARME"** (N): serve à visualização dos estados de alarme.
- Ícone luminoso **"BATERIA"** (O): serve para a visualização da carga da bateria.

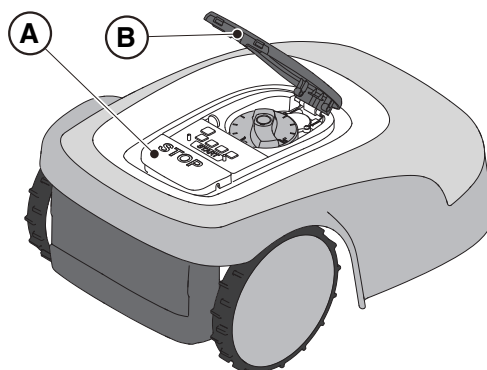


5.3.1. PARAGEM EM SEGURANÇA - TECLA STOP

A tecla **"STOP"** (A) é um comando que para o robot corta-relva em condições de segurança, qualquer seja a sua condição de funcionamento.

Procedimento:

1. Pressione a tecla **"STOP"** (A) enquanto o robot corta-relva estiver em movimento ou parado.
2. Ao pressionar a tecla **"STOP"** (A) o robot corta-relva para e abre a cobertura (B), que permite o acesso aos demais comandos do robot.



5.3.2. DESLIGAMENTO EM SEGURANÇA - CHAVE DE SEGURANÇA

A chave de segurança (D), através da desconexão, permite o desligamento em segurança do robot corta-relva.

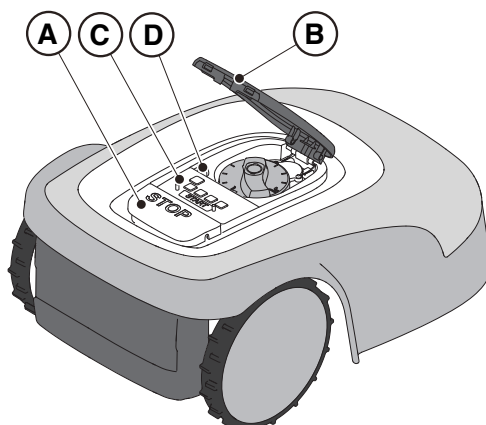


OBRIGAÇÃO:

Remova sempre a chave de segurança antes de qualquer operação de regulação de altura de corte, limpeza, transporte e manutenção

Procedimento:

1. Pressione a tecla **"STOP"** (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.3).
3. Após efetuar as operações de manutenção, insira a chave de segurança para poder ligar o robot corta-relva.



5.3.3. LIGAÇÃO E DESLIGAMENTO - TECLA ON/OFF

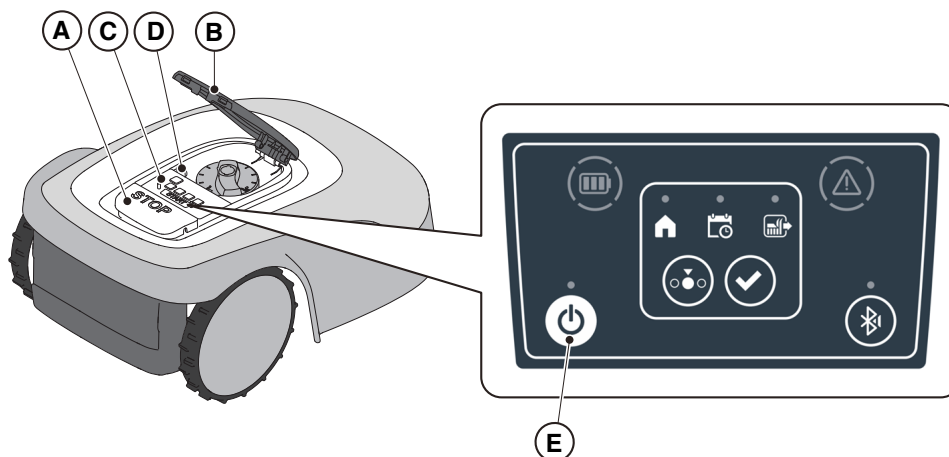
A tecla **"ON/OFF"** (E): permite a ligação ou desligamento manual do robot corta-relva.

Procedimento:

1. Pressione a tecla **"STOP"** (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Pressione a tecla **"ON/OFF"** (E) por 5 segundos para ligar ou desligar o robot corta-relva.

NOTA: Para ligar o robot corta-relva, é necessário que a chave de segurança (D) esteja inserida.

NOTA: Em caso de alarmes ativos, uma pressão dupla do botão **"ON/OFF"** redefine os alarmes.



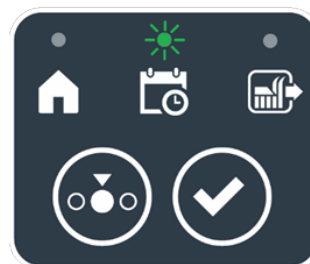
5.3.4. SELEÇÃO DE PROGRAMA AGENDADO/CICLO DE TRABALHO ÚNICO/ RETORNO FORÇADO À BASE DE CARREGAMENTO – BOTÃO DE SELEÇÃO DE MODO"

O botão "**SELEÇÃO MODO**" permite ativar ou desativar o horário de trabalho definido através do App e selecionar o regresso forçado à base de carregamento. O robot corta-relva comporta-se de acordo com as possíveis seleções descritas a seguir.

SELEÇÕES TECLADO E FUNCIONAMENTO DO ROBÔ

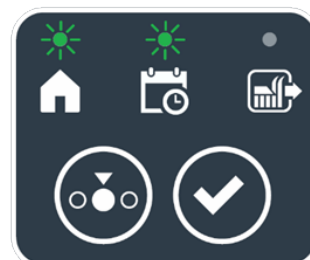
PROGRAMA AGENDADO

O robot corta-relva funciona de acordo com a programação configurado pelo app.



RETORNO À BASE + PROGRAMAÇÃO AGENDADA

O robot corta-relva retorna para a base de carregamento.
O robot corta-relva recomeça a trabalhar a partir do próximo horário de início configurado.



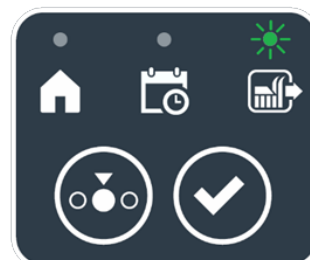
CICLO DE TRABALHO ÚNICO + PROGRAMA AGENDADO

O robot corta-relva executa um único ciclo de trabalho forçado e no final retorna à base de carregamento.
O robot corta-relva recomeça a trabalhar a partir do próximo horário de início configurado.



CICLO DE TRABALHO ÚNICO

O robot corta-relva executa um único ciclo de trabalho forçado e retorna à base de carregamento.
O robot corta-relva permanece na base até uma intervenção manual do utilizador.



RETORNO À BASE + CICLO DE TRABALHO ÚNICO

O robot corta-relva retorna para a base de carregamento.
O robot corta-relva permanece na base até uma intervenção manual do utilizador.



Procedimento:

1. Pressione o botão **"STOP"** (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Pressione o botão **"SELEÇÃO MODO"** (F), até os ícones relativos às funções que deseja ativar piscarem. Os ícones relativos às funções selecionadas piscam.
3. Pressione o botão **"CONFIRMAÇÃO"** (G). Os ícones para as funções selecionadas acender-se-ão com uma luz fixa para confirmar a operação.
4. Fechar a cobertura (B).
5. O robot corta-relva vai começar a trabalhar de acordo com o modo de configuração.

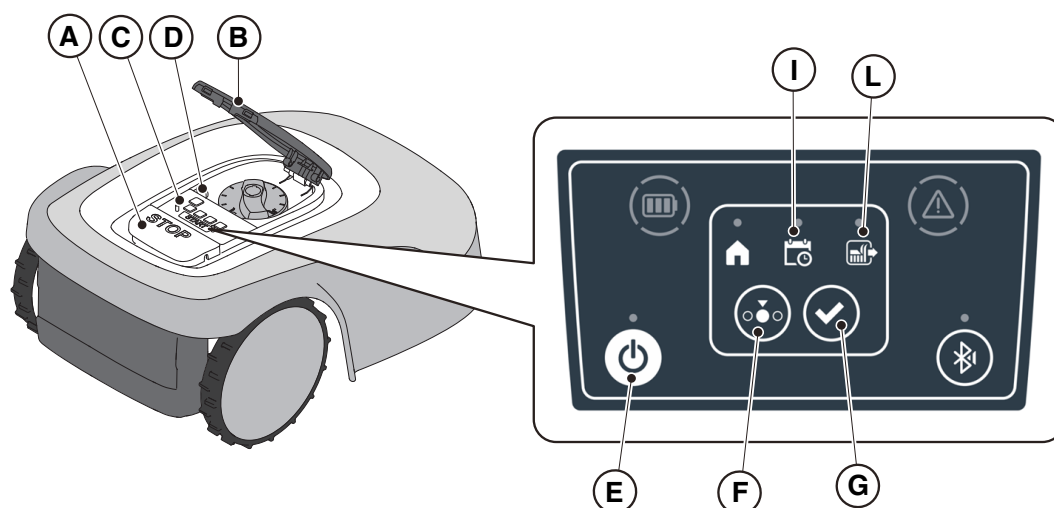
NOTA: se após pressionar o botão **"CONFIRMAR"** (G), o botão **"SELEÇÃO MODO"** (F) for pressionado, os ícones relativos às funções selecionadas começarão a piscar novamente, solicitando a confirmação da função recém selecionada. Pressione o botão **"CONFIRMAÇÃO"** (G). Os ícones voltarão a iluminar-se com luz fixa.

NOTA: se a cobertura (B) for aberta, tanto durante o trabalho quanto com o robô na base, os ícones relativos às funções selecionadas piscam, para indicar que é necessário confirmar a operação antes de fechar a cobertura novamente. Se a cobertura for fechada novamente sem pressionar o botão **"CONFIRMAR"** (G), o robô não executa nenhuma operação até um novo comando do utilizador.

NOTA: Se a bateria do robot estiver descarregada, o ícone da bateria piscará a vermelho, indicando que a ação selecionada não pode ser executada.

NOTA: O robot corta-relva liga-se somente após o fecho da tampa (B).

NOTA: O robot corta-relva alcançará a base de carregamento com o dispositivo de corte desligado.

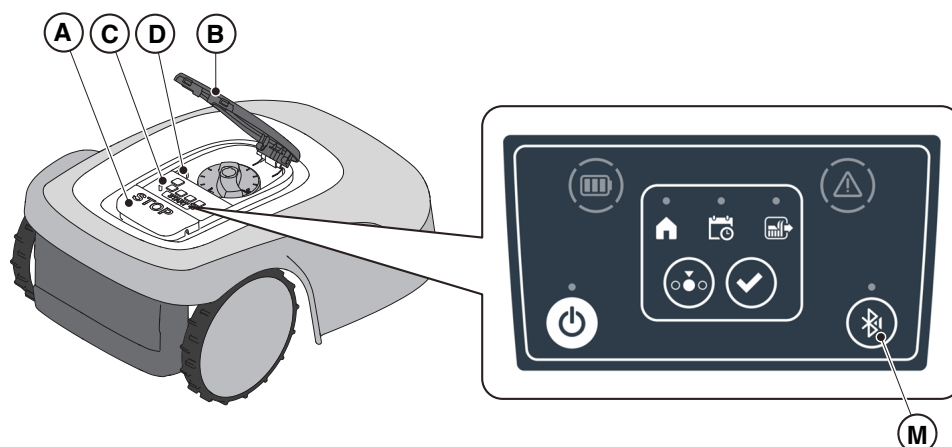


NOTA: o robot corta-relva pode ser utilizado no modo **"CICLO DE TRABALHO ÚNICO"** mesmo sem programar o horário de trabalho através do App. Esta modalidade pode não garantir uma cobertura adequada do jardim em termos de tempo necessário e em termos de uniformidade do resultado de corte, especialmente se o jardim possui uma forma não regular. Para alcançar a eficiência máxima do robot corta-relva, recomenda-se efetuar a programação (Veja Par. 4.7).

5.3.5. VISUALIZAÇÃO DO ESTADO BLUETOOTH® - BOTÃO BLUETOOTH®

O robot corta-relva gere automaticamente a ligação Bluetooth® com dispositivos móveis externos. A conexão Bluetooth® está disponível a qualquer momento quando o robot corta-relva. É possível conectar apenas um dispositivo móvel de cada vez ao robot corta-relva através Bluetooth®. O robot corta-relva se desconecta automaticamente do dispositivo assim que a app é fechada. O botão “BLUETOOTH®” (M) é usado apenas pelo centro de serviços para tarefas de diagnóstico.

NOTA: Para a associação do dispositivo ao robot corta-relva através do Bluetooth®, Veja Par. 4.7.3 Pairing).



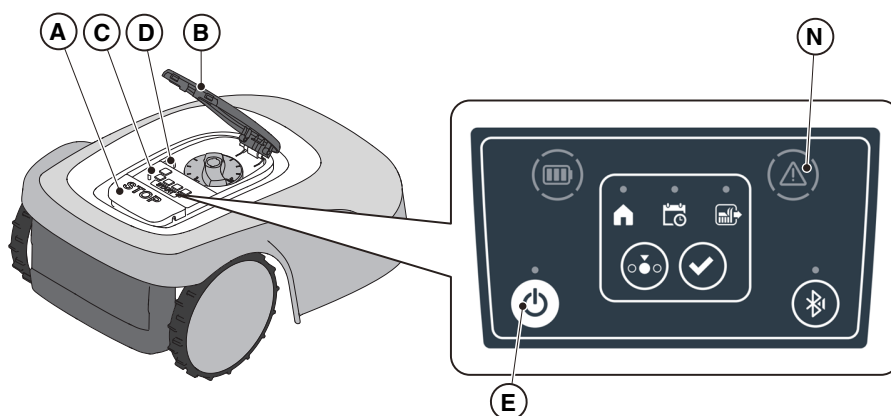
5.3.6. VISUALIZAÇÃO DE ESTADOS DE ALARME - ÍCONE ALARME

O ícone luminoso “ALARME” (N) indica uma anomalia no funcionamento.

Procedimento:

1. Pressione a tecla “STOP” (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Verifique o estado do alarme através do ícone de luz vermelha (N), que pode estar estável ou a piscar.
3. Depois de resolver a anomalia, pressione o botão “ON/OFF” (E) duas vezes em sequência rápida para reiniciar o alarme. O ícone luminoso (N) desliga-se e é possível reiniciar o robot corta-relva. Se o ícone (N) não se desligar, desligue o robot corta-relva através do botão “ON/OFF” (E), espere alguns segundos e volte a ligar o robot corta-relva com o botão “ON/OFF” (E). Se o problema persistir, contacte um centro de assistência.

NOTA: Os detalhes sobre as anomalias podem ser visualizadas através da App.



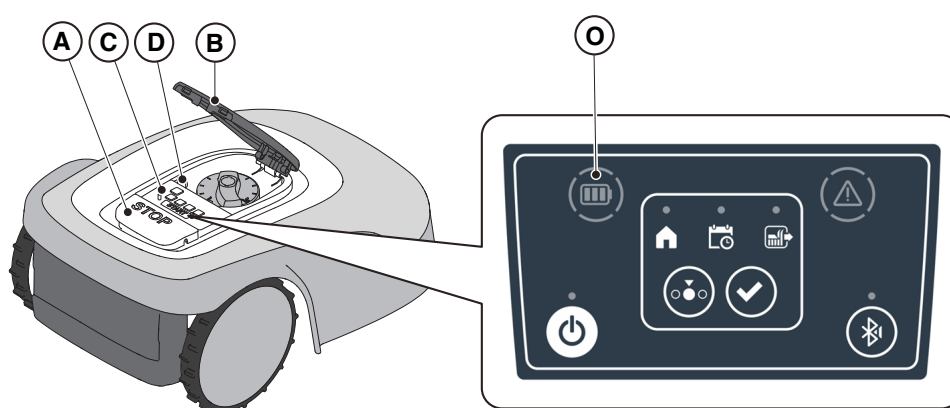
5.3.7. VISUALIZAÇÃO DA CARGA DA BATERIA – ÍCONE BATERIA

O ícone luminoso “**BATERIA**” (O) permite visualizar o estado de carga da bateria.

Procedimento:

1. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Verifique o estado de carga da bateria através do ícone luminoso (O):
 - Ícone azul: a bateria está carregada (nível de carga > 40%).
 - Ícone vermelho: a bateria está a ficar fraca (nível de carga de 15 a 40%).
 - Ícone vermelho intermitente: a bateria está fraca (nível de carga < 15%).
3. Caso o robot corta-relva esteja na fase de recarga, o ícone luminoso (O) fica azul intermitente.

NOTA: se o ícone da bateria (O) piscar rapidamente com luz vermelha quando um comando é pressionado, a operação não pode ser executada e será necessário carregar a bateria manualmente (veja Par. 5.5).



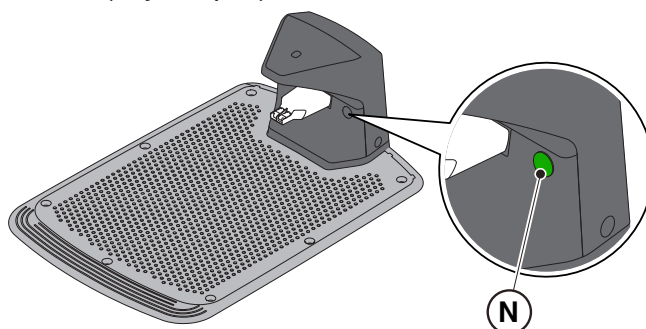
5.3.8. INICIO DO ROBOT CORTA-RELVA

Para iniciar o robot corta-relva é necessário seguir o procedimento descrito no Par. 5.3.4 "SELEÇÃO DE PROGRAMA AGENDADO/CICLO DE TRABALHO ÚNICO/ RETORNO FORÇADO À BASE DE CARREGAMENTO – BOTÃO DE SELEÇÃO DE MODO"

5.4. FUNCIONAMENTO DA BASE DE RECARGA

A base de recarga possui um indicador luminoso (N) que se ilumina como indicado abaixo:

- Indicador luminoso apagado: a base de recarga está desalimentada ou o robot está na base;
- Indicador luminoso com luz fixa: o cabo perimetral foi conectado corretamente à base de recarga e o sinal perimetral é transmitido corretamente;
- Indicador com lampejo lento: o cabo perimetral não está conectado ou está interrompido (a integridade do cabo perimetral não é contínua, mas é realizada na saída do robô da base de carregamento ou quando a base é alimentada).
- Indicador com lampejo rápido: o cabo perimetral é muito curto (Veja Par. 4.5.4) ou está presente uma avaria na base de recarga;
- Indicador com pisca rápido duplo ou triplo: a base de carregamento detetou um curto-circuito nos contactos de carregamento. (Veja Cap. 7).



5.5. CARREGAMENTO DA BATERIA

O procedimento “**CARREGAMENTO DA BATERIA**” permite recarregar o robot corta-relva manualmente.

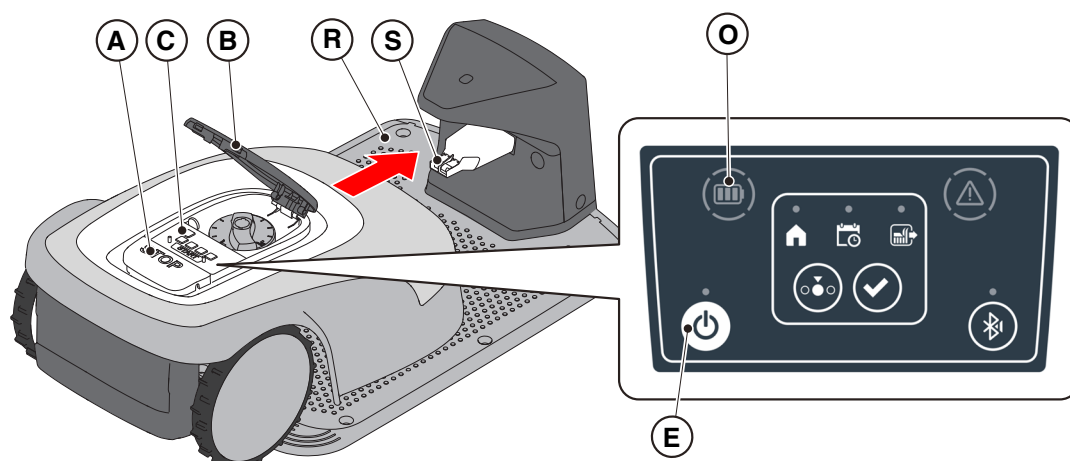
Requisitos e obrigações:

- Base de recarga conectada à rede elétrica.

Procedimento:

1. Posicione o robot corta-relva na base de recarga (R).
2. Faça deslizar o robot corta-relva na base de recarga até o engate do conector de recarga (S).
3. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
4. Ligue o robot corta-relva através da tecla “**ON/OFF**” (E).
5. Depois de alguns segundos, o ícone luminoso “**BATERIA**” (O) pisca com cor azul, o robot corta-relva está a carregar.
6. Fechar a cobertura (B).
7. Deixe o robot corta-relva a carregar pelo menos pelo tempo mínimo àquele indicado no Par. 4.6.

NOTA: A recarga da bateria antes do armazenamento e de inverno deve ser efetuada segundo as indicações contidas no Par. 6.4.



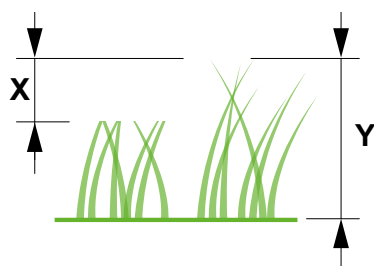
5.6. REGULAÇÃO DA ALTURA DE CORTE

O procedimento “**REGULAÇÃO ALTURA DE CORTE**” descreve como regular a altura das lâminas de corte.

- O comprimento X de relva cortada pelo robot corta-relva não deve superar 10mm.
- O intervalo de funcionamento do robot corta-relva é de 20-60 mm (altura de corte).
- A altura inicial da relva Y então deve ser de no máximo 70 mm.

Na primeira instalação ou no início da estação de corte, se necessário, prepare o jardim com um corta-relva tradicional para deixar a altura inicial da relva a um valor adequado.

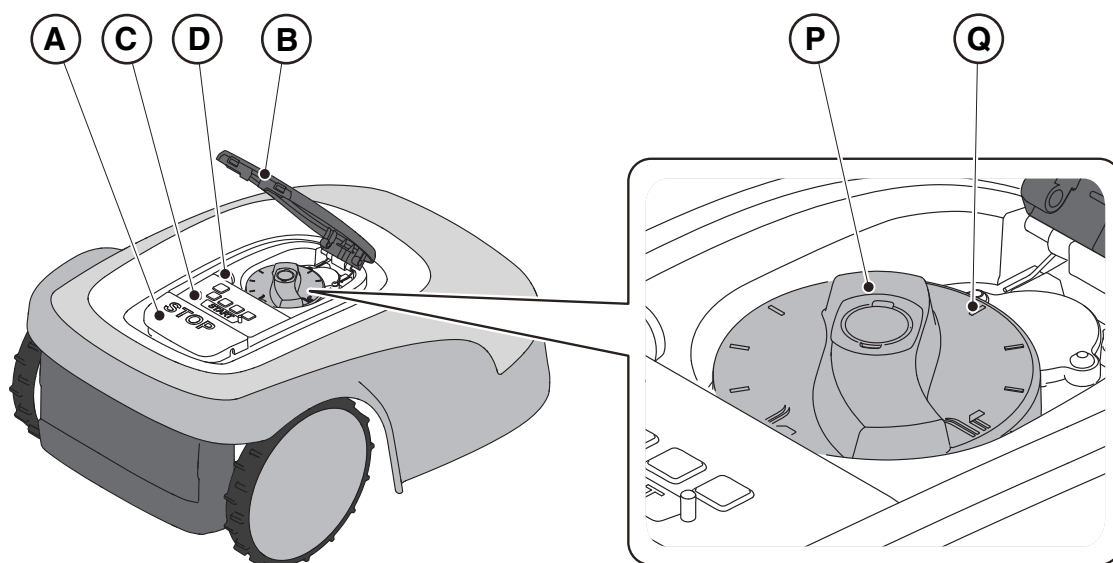
NOTA: Caso desejar cortar mais de 10mm da relva, regule a altura de corte para que a parte de relva cortada seja de 10mm. Abaixar a altura de corte somente depois que o jardim estiver cortado de maneira uniforme.



Procedimento (TYPE: SRSW01 - MODELO G 300, G 600, G 1200). REGULAÇÃO MANUAL:

1. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para abrir a cobertura (B) e aceder à consola de comando (C).
2. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.3).
3. Agir no regulador de altura (P) para seleccionar a altura de corte desejada, para que a parte de relva cortada não seja superior a 1 cm.
4. Inserir a chave de segurança (D).

NOTA: No manípulo está presente uma escala graduada de 1 a 10 (Q), que deve ser usada como referência.



Procedimento (TIPO SRBW01 - MODELO G 3600). REGULAÇÃO ELÉTRICA

1. Para regular a altura de corte, siga o assistente no APP.

NOTA: O sistema de regulação altura lâmina requer uma calibração inicial e de calibrações periódicas que são efetuadas automaticamente. A calibração também pode ser efetuada manualmente a partir do menu dedicado na aplicação.

**ADVERTÊNCIA:**

Não toque no dispositivo de corte ao ajustar a altura de corte.

**ATENÇÃO:**

Para garantir o funcionamento adequado do sistema de ajuste da altura da lâmina, certifique-se de que não haja relva ou sujidade nas proximidades das lâminas e do fole de proteção do motor da lâmina.

6. MANUTENÇÃO

6.1. MANUTENÇÃO PROGRAMADA

 ADVERTÊNCIA: Use apenas peças sobressalentes originais.	 ADVERTÊNCIA: Não altere, não adultere, não esquive, não elimine os dispositivos de segurança instalados.
---	--

Para um melhor funcionamento e uma maior duração, certifique-se de limpar regularmente o produto e substitua as partes desgastadas.

Efetue as intervenções na frequência indicada na tabela.

FREQUÊNCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENÇÃO	REFERÊNCIA
Semanalmente ou a cada 50 horas de corte	Lâmina	Limpe e controle a eficiência da lâmina.	(Veja Par. 6.2)
		Se a lâmina estiver dobrada por causa de uma colisão ou desgastada, substitua-a.	(Veja Par. 6.3)
	Contatos de recarga	Limpe e elimine as eventuais oxidações.	(Veja Par. 6.2)
Mensal ou a cada 100 horas de corte	Robot corta-relva	Efetue a limpeza.	(Veja Par. 6.2)
	Base de recarga e cabos de alimentação	Controle o desgaste ou deterioramentos e, se necessário, substitua-os.	(Dirigir-se a um centro de assistência autorizado)
Ao término da estação de corte ou semestral se o robot corta-relva não for utilizado	Bateria	Efetue o carregamento pré-armazenamento da bateria.	(Veja Par. 6.4)
Anual ou ao término da estação de corte	Robot corta-relva	Faça a revisão num centro de assistência autorizado.	(Veja Par. 6.1)

É necessário efetuar anualmente uma revisão de manutenção num centro de assistência autorizado, para manter o robot corta-relva em boas condições de funcionamento.

A revisão prevê uma série de checagens, dentre as quais:

- a limpeza interna e externa do robot corta-relva;
- a verificação geral do estado do robot corta-relva;
- a substituição de partes desgastadas;
- a verificação do estado da bateria;
- a verificação dos torques de aperto;
- a verificação e eventual substituição das partes cinéticas de colisão e levantamento e dos seus sopros de proteção;
- a verificação e eventual substituição do sopro em borracha de proteção do motor da lâmina para manter as especificações de proteção contra infiltrações de água;
- a substituição das vedações de fechamento do chassi e do compartimento da bateria para manter as especificações de proteção contra infiltrações de água.

NOTA: eventuais avarias provocadas pela não realização da revisão anual não serão cobertas pela garantia.

6.2. LIMPEZA DO PRODUTO



ADVERTÊNCIA:
Perigo de corte das mãos.



ADVERTÊNCIA:
Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.

Requisitos e obrigações:

- | | |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • Esponja • Sabão neutro • Escova • Água | <ul style="list-style-type: none"> • Pano seco • Luvas • Óculos |
|---|--|



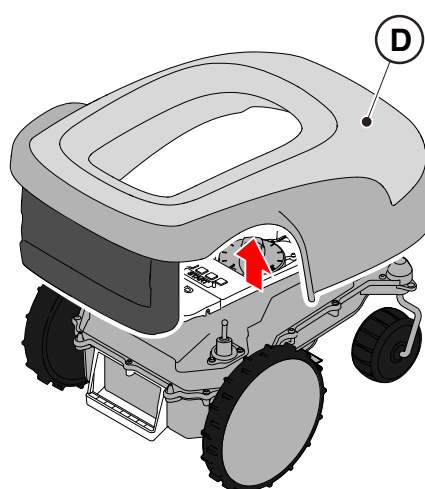
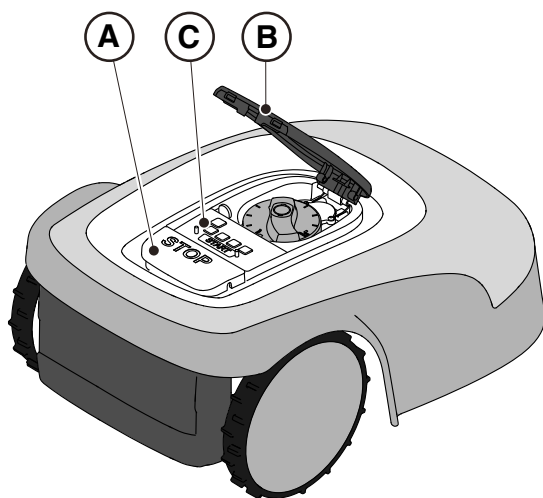
OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS:
Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.



OBRIGAÇÃO DE USAR ÓCULOS:
Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.

Procedimento:

1. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para parar o robot corta-relva e abrir a cobertura de proteção (B).
2. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.3).
3. Remova a cobertura flutuante (D) para facilitar as operações de limpeza.
4. Limpe todas as superfícies externas do robot corta-relva com uma esponja humedecida em água morna e sabão neutro.



ATENÇÃO:
O uso excessivo de água pode causar infiltrações danificando os componentes elétricos.



ATENÇÃO:
Não altere, não adultere, não esquive, não elimine os dispositivos de segurança instalados.



PROIBIÇÃO:
Não utilize jatos de água em pressão.



PROIBIÇÃO:

Para não danificar os componentes eléctricos e electrónicos de forma irreversível, não mergulhe o robot, parcialmente ou totalmente, na água.



PROIBIÇÃO:

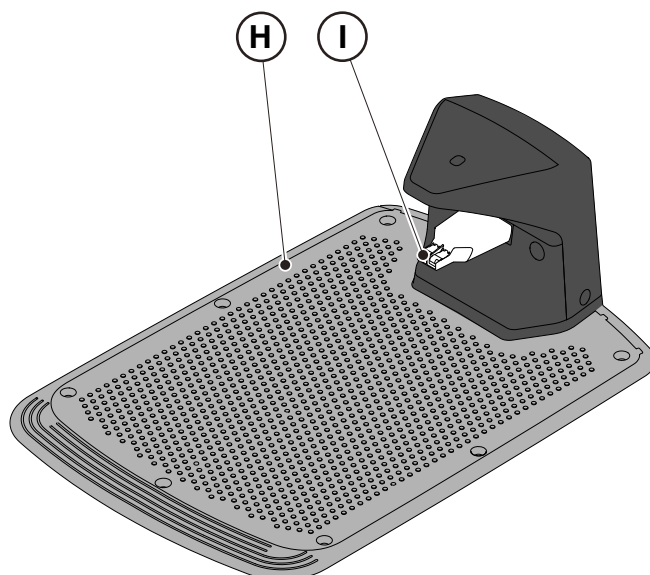
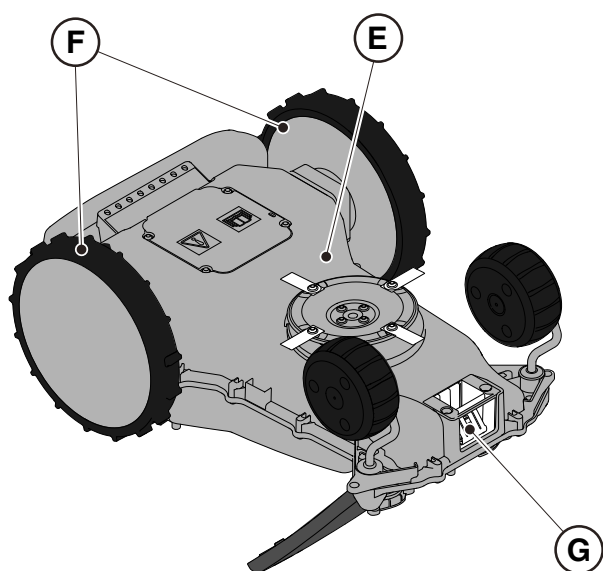
Não lave as partes internas do robot para não danificar os componentes eléctricos e electrónicos.



PROIBIÇÃO:

Não utilize solventes ou gasolina para não danificar as superfícies pintadas e os componentes de plástico.

5. Remova a lâmina sujeira das rodas motrizes (F).
6. Limpe a parte inferior (E) do robot corta-relva (zona lâmina de corte, rodas dianteiras e traseiras). Utilize uma escova adequada para remover as incrustações e/ou os resíduos que possam impedir o bom funcionamento do robot corta-relva. Complete a limpeza com uma esponja humedecida.
7. Recoloque a tampa flutuante (D), cuidando para que esteja corretamente presa aos suportes.
8. Limpe o conector de recarga das baterias (G).
9. Limpe a base de recarga (H) e o conector de contato (I) dos resíduos acumulados.



6.3. SUBSTITUIÇÃO DAS LÂMINAS DE CORTE



ADVERTÊNCIA:
Perigo de corte das mãos.

Requisitos e obrigações:

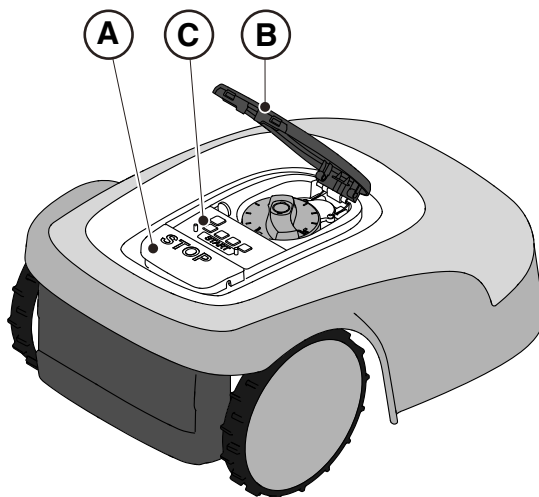
- Chave de segurança
- Lâminas de corte
- Chave
- Luvas



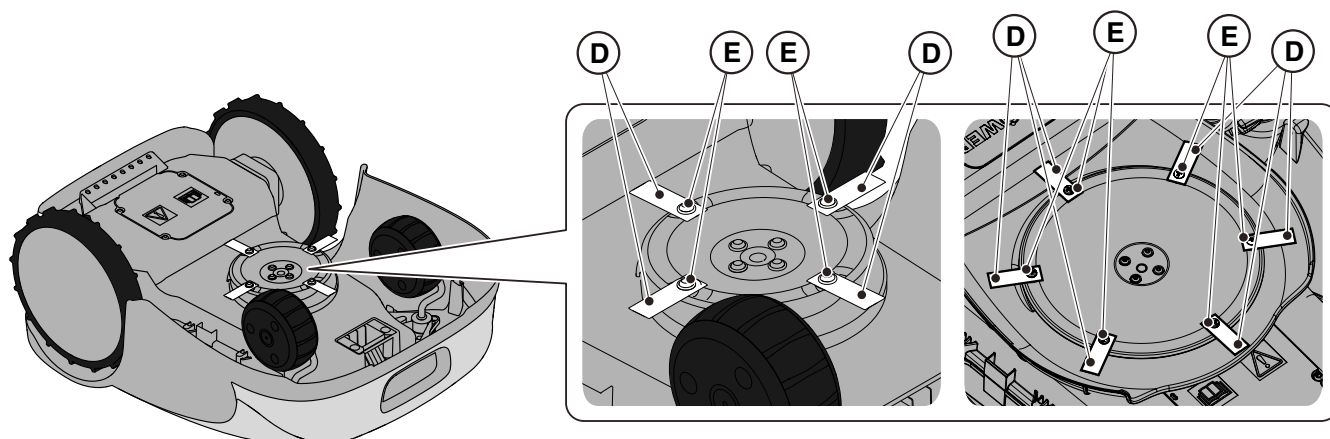
OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS:
Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.

Procedimento:

1. Pressione a tecla “STOP” (A) para parar o robot corta-relva e abrir a cobertura de proteção (B).
2. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.3).



3. Vire o robot corta-relva prestando atenção para não deixar danificar a cobertura flutuante.
4. Desaparafuse os parafusos de fixação (E).
5. Substitua as lâminas de corte (D).
6. Aparafuse os parafusos de fixação (E).



G300, G 600, G 1200
(TIPO SRSW01)

G 3600
(TIPO SRBW01)

6.4. MANUTENÇÃO DE INVERNO DA BATERIA E ARMAZENAMENTO

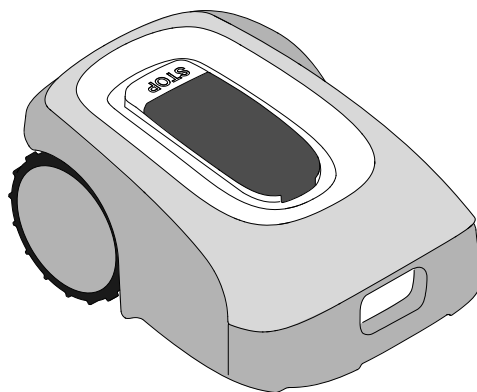
Procedimento:

1. Carregue a bateria segundo procedimento guiado indicado na App, que pode ser acessada através da página “Configurações”.
2. Limpe o robot corta-relva (Veja Par. 6.2).
3. Conservar o robô corta-relva em posição horizontal, num local seco e protegido do gelo, e certificar-se de que esteja desligado.
4. Reconecte a base de carregamento à rede elétrica.

NOTA: O procedimento guiado registra em cloud a recarga da bateria e deve ser considerada concluída se a data de recarga para o armazenamento de inverno tiver sido atualizada.

NOTA: O registro da recarga através do procedimento na App é necessário para fins de validade da garantia da bateria.

NOTA: A bateria deve ser recarregada a cada 6 meses e, em todo caso, antes do armazenamento de inverno.



6.5. SUBSTITUIÇÃO DA BATERIA

A substituição da bateria é de competência exclusiva do PESSOAL DE ASSISTÊNCIA TÉCNICA DA STIGA.

Caso seja necessário a substituição da bateria, contate um centro de assistência ou o próprio revendedor.

7. SOLUÇÃO DOS PROBLEMAS



ADVERTÊNCIA:

Pare o robot corta-relva e o deixe em condições de segurança (Veja Par. 5.3.2).

A seguir, será indicada uma lista de eventuais anomalias que podem se apresentar durante o trabalho.

PROBLEMA	CAUSAS	RESOLUÇÕES
Vibrações anormais. O robot corta-relva é barulhento.	Disco ou lâmina de corte danificadas.	Substitua os componente danificados (Veja Par. 6.3).
	Dispositivo de corte bloqueado por resíduos (fitas, cordas, fragmentos de plástico, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.3). Desbloqueie a lâmina de corte.
	O arranque do robot corta-relva ocorreu com a presença de obstáculos não previstos (galhos caídos, objetos esquecidos, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.3). Remova os obstáculos e ligue novamente o robot corta-relva (Veja Par. 5.3.9).
	Motor elétrico em avaria.	Substitua o motor, contate o centro de assistência autorizado mais próximo.
	Relva muito alta.	Aumente a altura de corte (Ver Par. 5.6). Efetue um corte preliminar da área com normal corta-relva (Veja Par. 5.6).
O robot corta-relva não se posiciona corretamente no interior da estação de recarga.	Posição errada do cabo perimetral.	Verifique a conexão da estação de recarga (Veja Par. 4.5.3).
	Cedimento do terreno próximo da base de recarga.	Restabeleça o posicionamento correto da base de recarga. (Veja Par. 4.5.3).
O robot corta-relva se comporta de maneira anormal em torno de obstáculos perimetrais.	Cabo perimetral assentado de forma errada.	Reposicione o cabo perimetral corretamente (sentido horário) (veja Par. 4.5.1).
O robot corta-relva trabalha em horários errados.	Horário de trabalho configurado de forma errada.	Reponha o horário de trabalho (Veja Par. 4.7.8).
A área de trabalho não é cortada totalmente.	Horas insuficientes de trabalho.	Ampliar o horário de trabalho (Veja Par. 4.7.8).
	Dispositivo de corte com incrustações e/ou resíduos.	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.3). Limpe o dispositivo de corte.
	Lâminas de corte pivô bloqueadas por incrustações ou resíduos.	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.3). Substitua as lâminas de corte.
	Área da zona de trabalho excessiva em relação à capacidade efetiva do robot corta-relva.	Reduza a área de trabalho (Veja Dados Técnicos Par. 1.2).
	As baterias estão para acabar seu ciclo de vida.	Substitua as baterias por peças sobresselentes originais (Veja Par. 6.5).
	A recarga das baterias não ocorre de forma completa.	Limpe e elimine eventuais oxidações dos pontos de contato (Veja Par. 6.2). Recarregue as baterias.

PROBLEMA	CAUSAS	RESOLUÇÕES
Partes de jardim não completamente cortadas	Programação Cut Point errada.	Programe corretamente os Cut Point secundários (Veja Par. 4.7.9).
O indicador luminoso da base de recarga não acende quando robot estiver fora da base de recarga.	Falta a tensão de alimentação ou está presente uma avaria na base de recarga.	Verifique a ligação correta à tomada de corrente do alimentador. Verifique a integridade do cabo de conexão do alimentador.
O indicador luminoso da base de recarga acende com uma intermitência lenta.	O cabo perimetral não está conectado ou está interrompido.	Verifique a instalação e conserte a ruptura (Veja Par. 4.5.2).
O indicador luminoso da base de recarga acende com uma intermitência rápida.	O cabo perimetral é muito curto ou está presente uma avaria na base de recarga.	Verifique se o comprimento do cabo perimetral é superior às indicações contidas no Par. 4.5.1. Se necessário, instale o resistor (Veja o Par. 4.5.4). Se o problema persistir, contate um centro de assistência.
O indicador luminoso da base de recarga acende-se com uma intermitência dupla ou tripla rápida.	A base de carregamento detectou um curto-circuito nos contactos de carregamento.	Desconecte a base de carregamento da rede elétrica, remova quaisquer curto-circuitos e limpe os contactos de carregamento da base e do robot. Reconecte a base de carregamento à rede elétrica. Se o problema persistir, contate um centro de assistência.
O indicador luminoso da base de recarga acende-se com uma intermitência dupla ou tripla rápida.	A base de carregamento detectou um curto-circuito nos contactos de carregamento.	Desconecte a base de carregamento da rede elétrica, remova quaisquer curto-circuitos e limpe os contactos de carregamento da base e do robot. Reconecte a base de carregamento à rede elétrica. Se o problema persistir, contate um centro de assistência.
No teclado, está aceso o ícone Warning.	Sinaliza condições de anomalia/ avaria.	Consulte a App para maiores informações ou contate um centro de assistência.

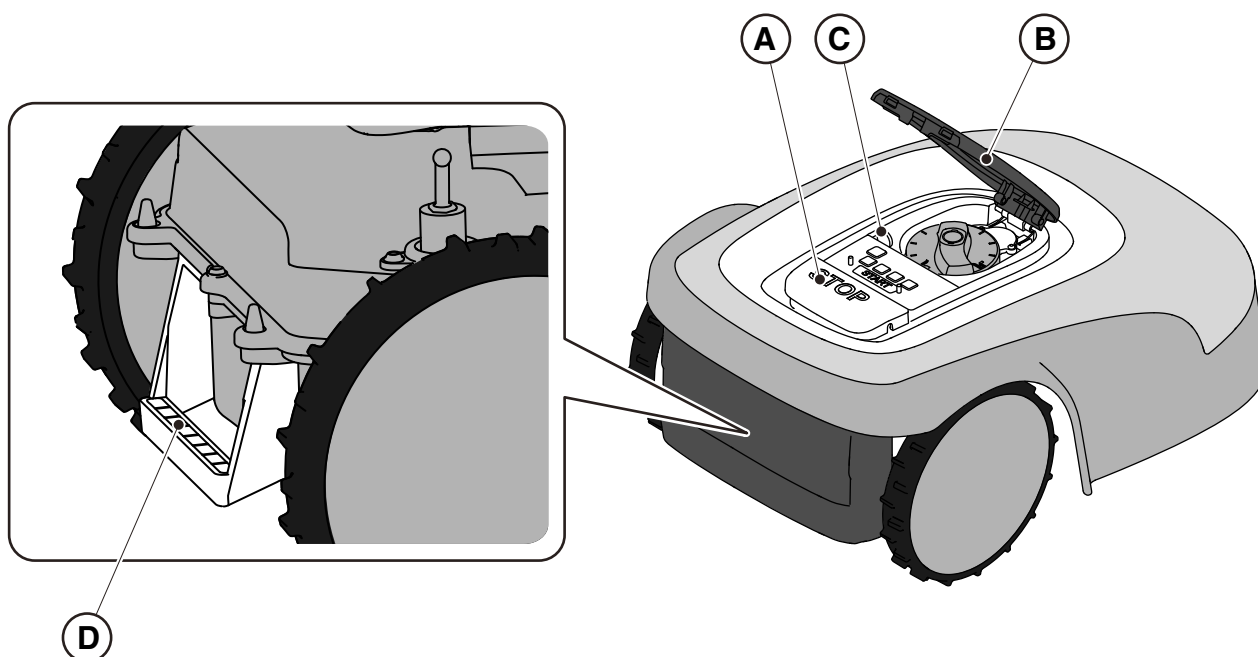
8. TRANSPORTE, ARMAZENAMENTO E ELIMINAÇÃO

8.1. TRANSPORTE

Procedimento:

NOTA: Sugere-se o uso da embalagem original para o transporte em longas distâncias.

1. Pressione a tecla “**STOP**” (A) para parar o robot corta-relva e abrir a cobertura de proteção (B).
2. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.3).
3. Limpe o robot corta-relva como indicado no Par. 6.2 “LIMPEZA DO PRODUTO”.
4. Levante o robot corta-relva através da pega específica (D) e transporte-o prestando atenção para manter a lâmina de corte longe do corpo.
5. Reposicione o robot corta-relva na embalagem original.



8.2. ARMAZENAMENTO

O robot corta-relva deve ser armazenado em posição horizontal num local seco e protegido do gelo após efetuar a limpeza e a recarga de inverno da bateria (veja Cap. 6). Para longos períodos de inatividade, desconecte a base de carregamento da rede elétrica.

8.3. ELIMINAÇÃO



ATENÇÃO:

Para remoção da bateria do robot corta-relva, contate um centro de assistência autorizado.

Procedimento:

1. Elimine a embalagem do produto de maneira sustentável nos seus recipientes de recolha específicos ou em centros específicos autorizados à recolha.
2. Elimine o robot corta-relva no respeito dos requisitos das normas de leis locais.
3. Contate específicas estruturas para a reciclagem e a eliminação pois o robot corta-relva é um resíduo classificado RAEE (Resíduo de Equipamentos Elétricos e Eletrónicos).
4. Elimine as baterias velhas ou usadas de maneira sustentável nos seus recipientes de recolha específicos ou em centros específicos autorizados à recolha.

N.º Artigo	Descrição	Especificações
1127-0009-01	Lâminas de corte	12 pç
1127-0011-01	Cobertura da base de carregamento - para a plataforma TYPE: SRSW01	Para proteção adicional contra chuva e radiação solar
1127-0024-01	Cobertura da base de carregamento - para a plataforma TYPE: SRBW01	Para proteção adicional contra chuva e radiação solar
1127-0010-01	Cabo de extensão para o alimentador	Cabo para a extensão da conexão entre o alimentador e a base de recarga - L = 5 m
1127-0020-01	Cabo de extensão para o alimentador	Cabo para a extensão da conexão entre o alimentador e a base de recarga - L = 15 m
1127-0012-01	KIT de instalação pequeno	Cabo perimetral Ø 2,7 mm - L=150 m + 200 pregos de fixação + 5 conectores de cabo + 5 conectores de cabo da base de carregamento
1127-0013-01	KIT de instalação médio	Cabo perimetral Ø 2,7 mm - L=300 m + 400 pregos de fixação + 5 conectores de cabo + 5 conectores de cabo da base de carregamento
1127-0000-01	Bobina de cabo 150m	Cabo perimetral Ø 2,7 mm - L=150 m
1127-0001-01	Bobina de cabo 300m	Cabo perimetral Ø 2,7 mm - L=300 m
1127-0002-01	Bobina de cabo 500m	Cabo perimetral Ø 3,4 mm - L=500 m
1127-0003-01	Bobina de cabo 1000m	Cabo perimetral Ø 3,4 mm - L=1000 m
1127-0006-01	Pregos de fixação (100 PÇS)	Pregos para fixar o cabo perimetral - 100 pçs
1127-0008-01	Parafusos de fixação para a base de recarga	8 pç
1127-0004-01	Conectores para cabo	Juntas para a reparação do cabo perimetral - 5 pçs
1127-0005-01	Conectores do cabo da base de recarga	Conectores para conectar o cabo perimetral à base de carregamento - 5 pçs
122063053/0	Resistência para pequenos perímetros	Resistência para instalações com menos de 40 m de cabo perimetral
1127-0023-01	Kit rodas de alta aderência - para plataforma TYPE: SRSW01	Para maior tração em caso de terrenos escorregadios ou irregulares.
1127-0026-01	Kit disco antiatrito da lâmina - para a plataforma TYPE: SRBW01	Reduz a fricção que a relva exerce sobre o disco de corte, melhorando a eficiência

10. GARANTIA

10.1. COBERTURA DA GARANTIA

As condições de garantia somente são destinadas aos consumidores, isto é, aos operadores não profissionais.

A garantia cobre todos os defeitos de qualidade dos materiais e de fabrico, apurados durante o período de garantia pelo seu Revendedor ou por um Centro especializado.

A aplicação da garantia é limitada à reparação ou à substituição do componente considerado defeituoso. Recomenda-se que a máquina seja levada uma vez por ano a uma oficina de assistência autorizada para a manutenção, assistência e controlo dos dispositivos de segurança.

A aplicação da garantia é subordinada a uma manutenção regular da máquina.

A garantia não cobre os danos devidos a:

- Falta de familiarização com a documentação de acompanhamento (Manuais de Instruções).
- Uso profissional.
- Desatenção, negligência.
- Causa externa (raio, colisões, presença de corpos estranhos dentro da máquina) ou acidente.
- Uso e montagem inadequado ou não permitidos pelo fabricante.
- Manutenção insuficiente.
- Alteração da máquina.
- Utilização de peças sobressalentes não originais (peças adaptáveis).
- Utilização de acessórios não fornecidos ou não aprovados pelo fabricante (p. ex. dispositivos de corte).

Para além disso, a garantia não cobre:

- As operações de manutenção (descritas no manual de instruções).
- O desgaste normal dos materiais de consumo como dispositivos de corte e rodas.
- Normal desgaste.
- Deterioração estética da máquina devido à sua utilização.
- Os suportes dos dispositivos de corte.
- Danos decorrentes de uma instalação não em conformidade com o manual do utilizador.
- Eventual corrosão ou dano do cabo perimetral.
- Danos provocados por infiltrações de água provocadas pelo uso de um dispositivo de lavagem de alta pressão ou pela imersão em água, por exemplo quando se formam poças de água em razão de uma chuva intensa.
- Danos provocados por uma errada conservação ou pelo uso inadequado da bateria.
- Danos provocados pelo uso de baterias não originais.
- Quaisquer despesas adicionais que possam estar relacionadas com a reparação em garantia, tais como a transferência da máquina para o utilizador, o transporte da máquina para o Concessionário, o aluguer de equipamentos ou a chamada de empresas externas para todos os trabalhos de manutenção do jardim durante a paragem da máquina.

O utilizador está protegido pelas suas próprias leis nacionais. Os direitos do utilizador previstos pelas leis nacionais do País em que vive não são, de maneira alguma, limitados pela presente garantia.

11. MARCAS REGISTRADAS E LICENÇAS

A marca nominativa e os logótipos Bluetooth® são marcas registadas propriedade da Bluetooth SIG, inc. e qualquer utilização dessas marcas pela STIGA é feita sob licença.

12. DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE CE

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

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

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

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRSW01
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

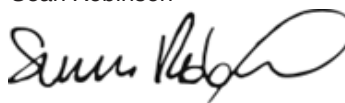
n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo
Tecnico:

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

o) Castelfranco Veneto, 10/02/2024

CEO Stiga Group

Sean Robinson




171514280/2

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

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

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

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRBW01
c) Numero di Serie:	23A••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, 10/02/2024

CEO Stiga Group
Sean Robinson




171514286/0

PT (Tradução do manual original)

Declaração CE de Conformidade
(Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)

1. A Empresa

2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: Robot corta-relva

a) Tipo / Modelo Base

c) Matrícula

d) Moto: Bateria

3. É conforme às especificações das diretivas:

4. Referência às Normas harmonizadas e/ou normas técnicas

i) Amplitude de corte

n) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico

o) Local e Data

13. FONTE DE ENERGIA



Manual de instruções OWA-60E-30STG

0. Modelos: OWA-60E-30STG

Nome do modelo de certificado: OWA-60E-30



IP67
(for power body)



DEKRA

CB

IEC61558-1,-2-16

EAC CE

1. Características:

- Entrada AC universal 100-240VAC
- Alimentação por comutação
- IP67 (apenas o corpo da bateria)
- Unidade de potência classe II, sem aterramento funcional
- A temperatura ambiente máxima é de 50°C (T_{ma}).

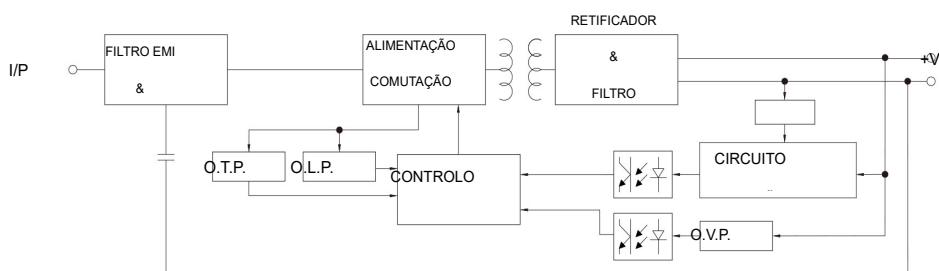
Segurança IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Avaliação eléctrica como indicado abaixo:

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

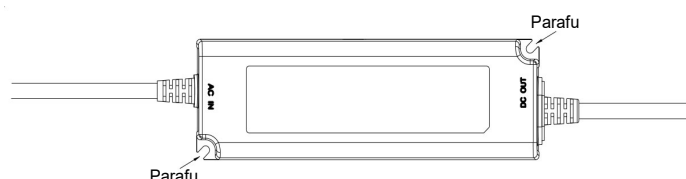
3. Diagrama de blocos

PWM fosc : 25~67KHz



4. INSTRUÇÕES IMPORTANTES DE SEGURANÇA

- 4.1 Instale apenas numa tomada elétrica coberta e resistente às intempéries, com a ficha de fixação inserida ou retirada.
- 4.2 Não utilize com tomadas elétricas que só são resistentes às intempéries quando a tomada está coberta (tampa da ficha não inserida e tampa da tomada fechada).
- 4.3 A tomada deve ser facilmente acessível.
- 4.4 Quando o dispositivo é instalado na parede ou no teto, recomendamos a utilização de parafusos M3x8 para o fixar. Posição fixa como indicado abaixo:



- 4.5 Este aparelho não se destina a ser utilizado por pessoas (incluindo crianças) com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas, ou com falta de experiência e conhecimento, a menos que sejam supervisionadas ou instruídas a utilizar o aparelho por uma pessoa responsável pela sua segurança para o produto final.
- 4.6 As crianças devem ser vigiadas para evitar que brinquem com o aparelho.
- 4.7 O cabo de alimentação não pode ser substituído. Se o cabo estiver danificado, o aparelho deve ser eliminado.



- 4.8  : Proteção do ambiente Este símbolo aplicado ao produto indica que se trata de um dispositivo cuja eliminação está sujeita à Diretiva relativa aos resíduos de equipamentos elétricos e eletrónicos (REEE). Este aparelho não pode, de forma alguma, ser tratado como lixo doméstico e deve ser eliminado de uma forma específica para esta categoria de resíduos. Os sistemas de reciclagem e recuperação estão disponíveis na sua área (eliminação de resíduos) e nos distribuidores. Ao levar o seu aparelho em fim de vida para um centro de reciclagem, estará a contribuir para a proteção do ambiente e a evitar danos para a sua saúde.



Manual de instruções OWA-120E-30STG

0. Modelos: OWA-120E-30STG

Nome do modelo de certificado: OWA-120E-30



IP67
(for power body)



CB
IEC61558-1,-2-16



1. Características:

- Entrada AC universal 200~240VAC
- Alimentação por comutação
- IP67 (apenas o corpo da bateria)
- Unidade de potência classe II, sem aterramento funcional
- A temperatura ambiente máxima é de 40°C (Tmra).

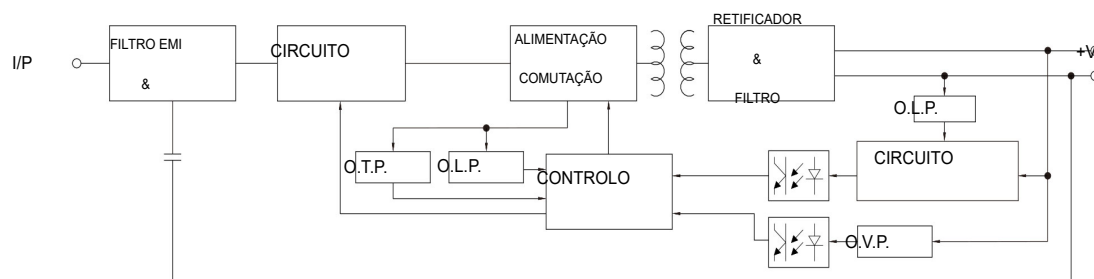
Segurança IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Avaliação eléctrica como indicado abaixo:

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

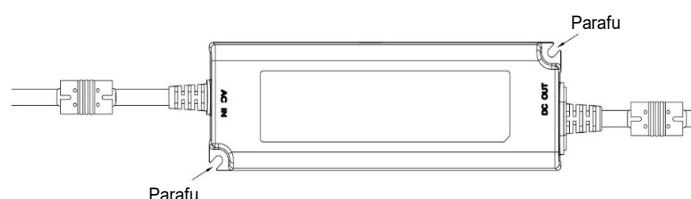
3. Diagrama de blocos

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



4. INSTRUÇÕES IMPORTANTES DE SEGURANÇA

- 4.1 Instale apenas numa tomada elétrica coberta e resistente às intempéries, com a ficha de fixação inserida ou retirada.
- 4.2 Não utilize com tomadas elétricas que só são resistentes às intempéries quando a tomada está coberta (tampa da ficha não inserida e tampa da tomada fechada).
- 4.3 A tomada deve ser facilmente acessível.
- 4.4 Quando o dispositivo é instalado na parede ou no teto, recomendamos a utilização de parafusos M3x8 para o fixar. Posição fixa como indicado abaixo:



- 4.5 Este aparelho não se destina a ser utilizado por pessoas (incluindo crianças) com capacidades físicas, sensoriais ou mentais reduzidas, ou com falta de experiência e conhecimento, a menos que sejam supervisionadas ou instruídas a utilizar o aparelho por uma pessoa responsável pela sua segurança para o produto final.
- 4.6 As crianças devem ser vigiadas para evitar que brinquem com o aparelho.
- 4.7 O cabo de alimentação não pode ser substituído. Se o cabo estiver danificado, o aparelho deve ser eliminado.



- 4.8  : Proteção do ambiente Este símbolo aplicado ao produto indica que se trata de um dispositivo cuja eliminação está sujeita à Diretiva relativa aos resíduos de equipamentos elétricos e eletrónicos (REEE). Este aparelho não pode, de forma alguma, ser tratado como lixo doméstico e deve ser eliminado de uma forma específica para esta categoria de resíduos. Os sistemas de reciclagem e recuperação estão disponíveis na sua área (eliminação de resíduos) e nos distribuidores. Ao levar o seu aparelho em fim de vida para um centro de reciclagem, estará a contribuir para a proteção do ambiente e a evitar danos para a sua saúde.



STIGA S.p.A.

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

STIGA S.p.A.