



A 5VA

A 5V

A 6V

A 8V

A 10V

A 15V

A 25V

A 50V

A 100V

A 140V

IT

Manuale di istruzioni



INDICE

1. MODELLI E DATI TECNICI	1
1.1. MODELLI.....	1
1.2. DATI TECNICI.....	2
2. SICUREZZA	5
2.1. INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA	5
2.2. ISTRUZIONI DI SICUREZZA.....	7
2.2.1. PRATICHE OPERATIVE SICURE.....	7
2.2.2. FUNZIONAMENTO.....	7
2.3. ARRESTO E SPEGNIMENTO DEL ROBOT RASAERBA IN CONDIZIONI DI SICUREZZA	9
2.4. SPOSTAMENTO.....	9
3. INTRODUZIONE	10
3.1. INTRODUZIONE GENERALE.....	10
3.1.1. SCOPO DEL MANUALE.....	10
3.1.2. ISTRUZIONI PER LETTURA DA SMARTPHONE	10
3.2. PANORAMICA DEL PRODOTTO.....	11
3.2.1. DESCRIZIONE GENERALE.....	11
3.2.2. COMPONENTI PRINCIPALI	12
(LA DOTAZIONE DI SERIE PUO' VARIARE IN BASE AL MODELLO)	12
3.3. DISIMBALLAGGIO.....	12
3.4. SIMBOLI E TARGHETTE.....	13
3.5. ISTRUZIONI GENERALI DI LETTURA DEL MANUALE	15
4. INSTALLAZIONE	15
4.1. INFORMAZIONI GENERALI PER L'INSTALLAZIONE	15
4.2. COMPONENTI PER L'INSTALLAZIONE	16
(LA DOTAZIONE DI SERIE PUO' VARIARE IN BASE AL MODELLO)	16
4.3. VERIFICA DEI REQUISITI PER L'INSTALLAZIONE	17
4.3.1. VERIFICA DEL GIARDINO:.....	17
4.3.2. VERIFICHE PER L'INSTALLAZIONE DELLA BASE DI RICARICA E DELL'ALIMENTATORE:	17
4.3.3. VERIFICHE PER LA DEFINIZIONE DEI CONFINI VIRTUALI:	21
4.4. CRITERI PER LA DELIMITAZIONE DELLE AREE DI LAVORO E DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO	23
4.4.1. DISTANZE MINIME DEI CONFINI VIRTUALI E DISTANZE PER LA DELIMITAZIONE	23
4.4.2. PASSAGGI STRETTI	25
4.4.3. AREE CHIUSE.....	25
4.4.4. PERCORSI DI TRASFERIMENTO.....	26
4.5. INSTALLAZIONE DEI COMPONENTI	27
4.5.1. INSTALLAZIONE BASE DI RICARICA	28
4.5.2. RICARICA ROBOT RASAERBA DOPO L'INSTALLAZIONE	30
4.6. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE (SE NECESSARIA)	30
4.6.1. COMPONENTI PER L'INSTALLAZIONE	31
4.6.2. VERIFICHE PER L'INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE.....	32
4.6.3. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE	34
4.7. PROGRAMMAZIONE DEI CONFINI VIRTUALI, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE	

DA EVITARE	38
4.8. FUNZIONALITÀ E IMPOSTAZIONI DEL PRODOTTO	39
4.8.1. PRELOGIN.....	40
4.8.2. REGISTRAZIONE (SIGN UP)	40
4.8.3. ASSOCIAZIONE DISPOSITIVO (PAIRING).....	40
4.8.4. CONNETTIVITA' REMOTA E ATTIVAZIONE DELLA SIM CARD	40
4.8.5. GARAGE E PAGINA PRODOTTO (DEVICE PAGE)	40
4.8.6. CONFIGURAZIONE DELLA BASE DI RICARICA	41
4.8.7. CALIBRAZIONE DELLA BASE DI RICARICA.....	41
4.8.8. INIZIALIZZAZIONE DEL ROBOT RASAERBA	42
4.8.9. PROGRAMMAZIONE DEI CONFINI VIRTUALI, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE	42
4.8.10. PROGRAMMAZIONE DEL PERCORSO DI RIENTRO ALLA BASE DI RICARICA.....	43
4.8.11. MAPPA DEL GIARDINO	44
4.8.12. TAGLIO SINGOLO / PROGRAMMATO (SPOT CUT / SCHEDULED).....	44
4.8.13. PROGRAMMAZIONE DELLE SESSIONI DI TAGLIO (MOWING SESSIONS)	45
4.8.14. GESTIONE PACCHETTO DATI	45
4.8.15. INTEGRAZIONE CON ASSISTENTI VOCALI (IN BASE AL MODELLO) (AMAZON ALEXA)	45
4.8.16. BLOCCO TASTIERA (APP LOCK)	45
4.8.17. IMPOSTAZIONE DELLA MODALITÀ DI NAVIGAZIONE DESIDERATA	45
4.8.18. TAGLIO DEL BORDO (BORDER CUT).....	46
4.8.19. SENSORE PIOGGIA.....	46
4.8.20. AGGIORNAMENTO SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	46
4.8.21. PROFILO / SCELTA DEL RIVENDITORE PREFERITO / MESSAGGISTICA	46
4.8.22. ANTIFURTO (IN BASE AL MODELLO)	47
4.8.23. MODIFICA O CANCELLAZIONE DEL PERIMETRO VIRTUALE, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE	47
4.8.24. IMPOSTAZIONE DELLA PRIORITA' DI TAGLIO DELLE ZONE DEL GIARDINO	47
4.8.25. ZONA DI NON TAGLIO TEMPORANEA (IN BASE AL MODELLO)	47
4.8.26. RIMANI LONTANO (STAY AWAY) (IN BASE AL MODELLO)	48
4.8.27. NOTIFICA OSTACOLI (IN BASE AL MODELLO).....	48
4.8.28. MODALITA' DI TAGLIO PER GRANDI AREE APERTE (WIDE AREA MODE) (IN BASE AL MODELLO).....	49
4.8.29. MODULO TELECAMERA	49

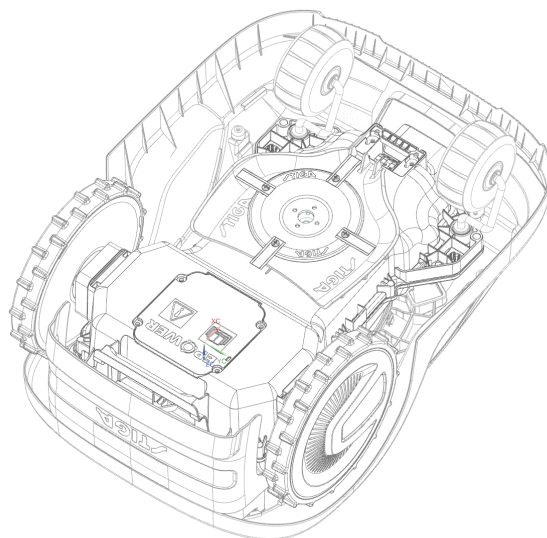
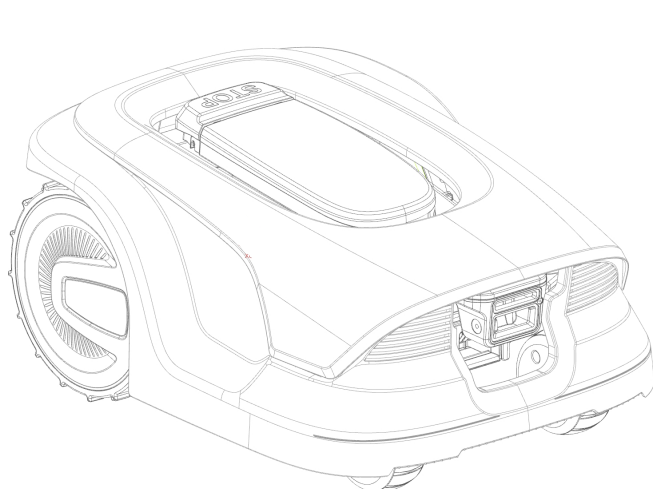
5. FUNZIONAMENTO 49

5.1. VERIFICA DELLE SICUREZZE PER L'AVVIO DEL ROBOT RASAERBA.....	49
5.2. FUNZIONAMENTO MANUALE DEL ROBOT RASAERBA	50
5.3. DESCRIZIONE DEI COMANDI PRESENTI SUL ROBOT RASAERBA.....	51
5.3.1. ARRESTO IN SICUREZZA - PULSANTE STOP	52
5.3.2. SPEGNIMENTO IN SICUREZZA - CHIAVE DI SICUREZZA	52
5.3.3. ACCENSIONE E SPEGNIMENTO - PULSANTE ON/OFF	53
5.3.4. SELEZIONE PROGRAMMA SCHEDULATO / SINGOLO CICLO DI LAVORO / RITORNO FORZATO IN BASE DI RICARICA - PULSANTE SELEZIONE MODALITÀ	54
5.3.5. VISUALIZZAZIONE DELLO STATO BLUETOOTH® - PULSANTE BLUETOOTH®.....	56
5.3.6. VISUALIZZAZIONE DI STATI DI ALLARME - ICONA ALLARME	56
5.3.7. VISUALIZZAZIONE DELLA CARICA DELLA BATTERIA - ICONA BATTERIA	57
5.3.8. AVVIO DEL ROBOT RASAERBA	57
5.4. FUNZIONAMENTO DELLA BASE DI RICARICA	58
5.5. CARICAMENTO BATTERIA	58
5.6. REGOLAZIONE ALTEZZA DI TAGLIO.....	59
5.6.1. REGOLAZIONE AUTOMATICA DELL'ALTEZZA DI TAGLIO (SE DISPONIBILE).....	60
5.7. FUNZIONAMENTO DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE -	60
SPIA LUMINOSA INDICATORE DI STATO (SE PRESENTE).....	60
5.8. MODULO TELECAMERA	61

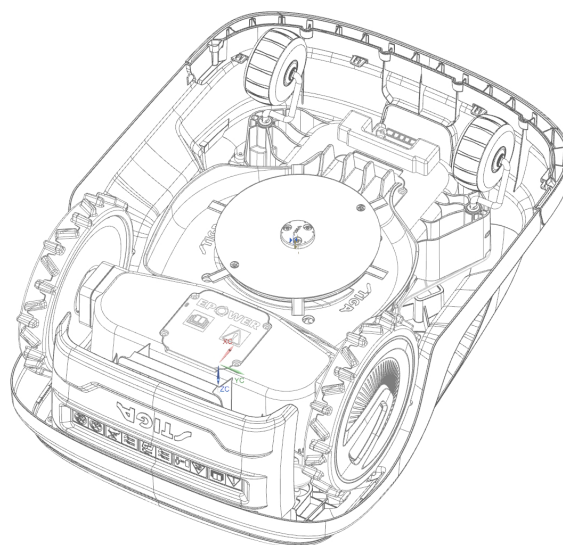
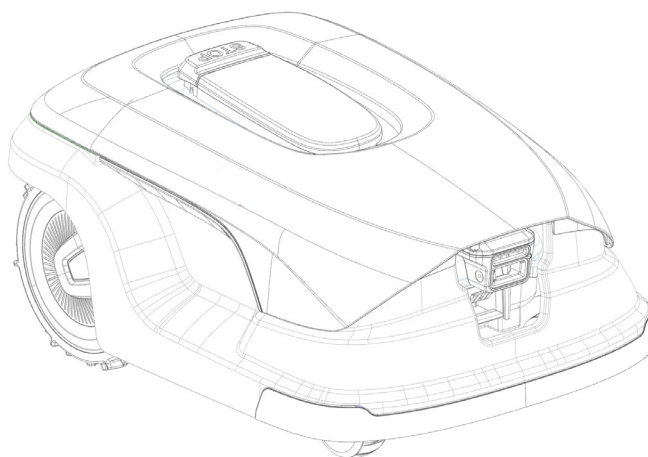
6. MANUTENZIONE	62
6.1. MANUTENZIONE PROGRAMMATA	62
6.2. PULIZIA PRODOTTO	63
6.3. SOSTITUZIONE LAME DI TAGLIO	65
6.4. MANUTENZIONE INVERNALE E STOCCAGGIO DELLA BATTERIA.....	67
6.5. SOSTITUZIONE BATTERIA	67
7. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI	68
8. TRASPORTO, IMMAGAZZINAMENTO E SMALTIMENTO	70
8.1. TRASPORTO	70
8.2. STOCCAGGIO	70
8.3. SMALTIMENTO	70
9. ACCESSORI	71
10. GARANZIA	72
10.1. COPERTURA DELLA GARANZIA	72
11. MARCHI REGISTRATI E LICENZE	72
12. DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE	73
13. ALIMENTATORE	75

1. MODELLI E DATI TECNICI

1.1. MODELLI



A5VA, A5V, A6V, A8V, A10V, A15V, A25V
(TYPE SRSV01)



A50V, A100V, A140V
(TYPE SRBV01)

NOTA: le istruzioni riportate nel presente manuale sono valide per i modelli di robot rasaerba autonomo. Le figure, se non specificato, si riferiscono alla piattaforma [SRSV01](#).

1.2. DATI TECNICI

SPECIFICHE	STIGA A 5V STIGA A 5VA	STIGA A 6V	STIGA A 8V	STIGA A 10V	STIGA A 15V	STIGA A 25V	STIGA A 50V	STIGA A 100V	STIGA A 140V
Dimensioni (BxAxP)	423 x 248 x 556 [mm]			540 x 332 x 711 [mm]					
Peso del robot rasaerba	8,9 +/-0,1 [kg]			9,2 +/-0,1 [kg]			14,5 +/-0,1 [kg]		
Altezza di taglio (Min-Max)	20-60 [mm]						20-65 [mm]		
Diametro lama	180 [mm]						260 [mm]		
Velocità di taglio	2850+/-50 [rpm]						2400+/-50 [rpm]		
Velocità di movimento	22 [m/min]						24 [m/min]	26 [m/min]	28 [m/min]
Pendenza massima	45 %						50 %		
Pendenza massima lungo il perimetro				20 %					
Tipologia del sistema di taglio	4 lame di taglio pivotanti						6 lame di taglio pivotanti		
Codice del dispositivo di taglio				322104105/0					
Livello potenza acustica rilevata	55 [dB] (A)						62 [dB] (A)		
Incertezza delle emissioni di rumore, KWA	0.31 [dB] (A)						0.60 [dB] (A)		
Livello potenza sonora garantita	56 [dB] (A)						63 [dB] (A)		
Livello di pressione acustica all'orecchio dell'operatore	44 [dB] (A)						51 [dB] (A)		
Classificazione IP robot rasaerba				IPX5					
Classificazione IP stazione di ricarica				IPX1					
Classificazione IP alimentatore				IP67					

Temperatura ambiente di esercizio robot rasaerba [°C]	0 ÷ 50							
Temperatura ambiente di esercizio stazione di ricarica [°C]	-10 ÷ 50							
Temperatura ambiente di esercizio alimentatore [°C]	-10 ÷ 50							
Temperatura ambiente di ricarica della batteria robot rasaerba [°C]	4 ÷ 40							
Capacità di lavoro	500 [m2]	600 [m2]	800 [m2]	1000 [m2]	1500 [m2]	2500 [m2]	5000 [m2]	14000 [m2]
Capacità di lavoro massima	590 [m2]	700 [m2]	900 [m2]	1100 [m2]	1650 [m2]	2700 [m2]	5500 [m2]	15500 [m2]
Alimentazione	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A Utilizzare uno dei codici originali sotto o successivi aggiornamenti (consultare un rivenditore autorizzato STIGA) 118204158/0 (UE) 118204161/0 (UK) 118204163/0 (CH) Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4A Utilizzare uno dei codici originali sotto o successivi aggiornamenti (consultare un rivenditore autorizzato STIGA) 118204159/0 (UE) 118204162/0 (UK) 118204164/0 (CH) Input: 100-240 Vac, 4 A; Output: 30 Vcc, 6A Utilizzare uno dei codici originali sotto o successivi aggiornamenti (consultare un rivenditore autorizzato STIGA) 118204175/0 (UE) 118204176/0 (UK) 118204177/0 (CH)							

Cavi di Estensione 30 Vcc ammessi	Utilizzare uno dei codici originali sotto o successivi aggiornamenti (consultare un rivenditore autorizzato STIGA) Codice: 1127-0010-01, Lunghezza 5 m Codice: 1127-0020-01, Lunghezza 15 m									
Modello batteria	25,2V - 2Ah	25,2V - 2Ah	25,2V - 2Ah	25,2V - 2,5Ah	25,2V - 5Ah	25,2V - 6Ah	25,2V - 2x 5Ah	25,2V - 2x 6Ah	25,2V - 2x 7Ah	
Tempo di ricarica	40 [min]	50 [min]	50 [min]	60 [min]	110 [min]	100 [min]	150 [min]	180 [min]	150 [min]	
Tempo di lavoro	40 [min]	50 [min]	50 [min]	70 [min]	120 [min]	150 [min]	210 [min]	330 [min]	350 [min]	
Connettività	Bluetooth®, 4G, GNSS-RTK									
Tecnologia di navigazione	AGS, GNSS-RTK									
Classe di potenza moduli RF	Bluetooth® LE Potenza in uscita - 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									
Gamma di frequenza - Bluetooth®	2400 - 2483.5 MHz Bluetooth® LE									
Gamma di frequenza - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz									
Gamma di frequenza - 4G	Band 1 (2100 MHz); Band 2 (1900 MHz); Band 3 (1800 MHz); Band 4 (2100 MHz); Band 5 (850 MHz); Band 7 (2600 MHz); Band 8 (900 MHz); Band 12 (700 MHz); Band 13 (750 MHz); Band 17 (700 MHz); Band 18 (850 MHz); Band 19 (850 MHz); Band 20 (800 MHz); Band 26 (850 MHz); Band 28 (800 MHz); Band 34 (2000 MHz); Band 38 (2500 MHz); Band 39 (1900 MHz); Band 40 (2300 MHz); Band 41 (2500 MHz); Band 66 (2100 MHz)									
Gamma di frequenza - Wi-Fi Massima potenza di trasmissione	Wi-Fi - 2412 - 2484 MHz < 20dBm									
Antenna della base di ricarica - banda di frequenza	500 - 50000 (Hz)									
Antenna della base di ricarica - massima potenza emissione radio	< 70 µA/m @ 10m									

2. SICUREZZA

2.1. INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA

Nella progettazione dell'apparecchiatura è stata posta particolare attenzione agli aspetti che possono provocare rischi alla sicurezza e alla salute delle persone. Scopo di queste informazioni è quello di sensibilizzare gli utenti a prevenire qualsiasi rischio, evitando i comportamenti che non rispettano le prescrizioni riportate.



PERICOLO:

Prima dell'utilizzo del robot rasaerba è necessario conoscere tutte le informazioni contenute nel presente documento.



PERICOLO:

Questo robot rasaerba non è destinato ad essere utilizzato da bambini e da persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali o con mancanza di esperienza e conoscenza.



PERICOLO ELETTRICO:

Prima di eseguire qualsiasi intervento di regolazione o di manutenzione, scollegare l'alimentazione elettrica e azionare il dispositivo di sicurezza.



PERICOLO ELETTRICO:

Non utilizzare il robot rasaerba con il cavo di alimentazione del trasformatore danneggiato. Un cavo danneggiato può portare a contatto con parti sotto tensione. Il cavo deve essere sostituito dal Costruttore o dal suo servizio di assistenza o da una persona con qualifica adeguata, in modo da prevenire ogni rischio.



PERICOLO ELETTRICO:

Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore forniti dal Costruttore. L'uso di un caribatteria e alimentatore non appropriati può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.



AVVERTENZA:

In caso di fuoriuscita del liquido dalla batteria i componenti interessati devono essere lavati con acqua / neutralizzatore.

Evitare qualsiasi contatto diretto con il liquido della batteria.

In caso di contatto con gli occhi consultare un medico.



AVVERTENZA:

Installare la base di ricarica ad almeno 1 metro di distanza da qualsiasi superficie, materiale o oggetto combustibile o infiammabile. Non installare in nessun caso la base di ricarica su superfici costituite da materiale infiammabile, come ad esempio pavimenti in legno o in materiale plastico.



AVVERTENZA:

Durante il funzionamento del robot rasaerba assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone, specialmente bambini, o le animali domestici. In caso contrario programmare l'attività del robot rasaerba durante le ore in cui in tale zona non vi siano persone.



AVVERTENZA:

L'area operativa e in generale le zone in cui il robot rasaerba può navigare devono essere delimitate da una recinzione non valicabile.



AVVERTENZA:

L'area operativa o i percorsi utilizzati dalla macchina per il suo trasferimento devono essere impostati in modo da non comprendere spazi pubblici per evitare danni a persone, cose o incidenti a veicoli.

**AVVERTENZA:**

Per motivi di sicurezza la stazione di riferimento satellitare non deve essere mai spostata dopo la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare. Il robot rasaerba potrebbe uscire dall'area di lavoro programmata. Se la stazione di riferimento viene spostata, è necessaria la riprogrammazione.

**AVVERTENZA:**

Non toccare il dispositivo di taglio durante la regolazione dell'altezza di taglio.

**AVVERTENZA:**

Per la propria sicurezza e per evitare danni a persone, animali o cose, l'operatore deve preventivamente conoscere l'area in cui il robot rasaerba viene guidato manualmente (ad esempio durante la fase di installazione). Durante la guida del robot camminare con cautela in modo da evitare cadute.

**AVVERTENZA:**

Utilizzare solo ricambi originali.

**AVVERTENZA:**

Non modificare, non manomettere, non eludere, non eliminare i dispositivi di sicurezza installati.

**ATTENZIONE:**

Controllare che non siano presenti giocattoli, attrezzi, rami, indumenti, o altri oggetti sul prato che possano danneggiare l'apparecchiatura.

**DIVIETO:**

Non sedersi sopra il robot rasaerba.

**DIVIETO:**

Non sollevare mai il robot rasaerba per ispezionare la lama o per trasportarlo quando è avviato. Non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura.

**DIVIETO:**

Non utilizzare il robot rasaerba quando è in funzione un irrigatore.

**DIVIETO:**

Non lavare il robot rasaerba con getti d'acqua ad elevata pressione e non immergerlo, parzialmente o completamente, in acqua.

**DIVIETO:**

Non utilizzare il robot rasaerba se non perfettamente integro in tutte le sue parti. In caso di danneggiamenti sostituire le parti interessate.

**DIVIETO:**

È assolutamente vietato l'uso e la ricarica del robot rasaerba in ambienti esplosivi ed in ambienti infiammabili.

**OBBLIGO:**

Controllare visivamente il robot rasaerba ad intervalli regolari per assicurarsi che le lame e il meccanismo di taglio non siano usurate o danneggiate. Assicurarsi che il robot rasaerba sia in buone condizioni operative.

**OBBLIGO:**

Leggere attentamente tutto il manuale, in particolare tutte le informazioni che riguardano la sicurezza e accertarsi di averlo compreso completamente. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.



OBBLIGO:

Gli operatori che effettuano interventi di manutenzione e riparazione devono avere totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza.



OBBLIGO GUANTI:

Usare le protezioni individuali previste dal Costruttore, in particolare, quando si interviene sul meccanismo di taglio usare i guanti di protezione.

2.2. ISTRUZIONI DI SICUREZZA



OBBLIGO:

Leggere attentamente prima dell'utilizzo e conservare per future consultazioni.

2.2.1. PRATICHE OPERATIVE SICURE

Formazione

- Leggere attentamente le istruzioni, conoscere i comandi e l'uso corretto della macchina.
- Non permettere mai a bambini, persone con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, o prive di esperienza e conoscenza, o persone che non hanno familiarità con queste istruzioni, di utilizzare la macchina. Le normative locali possono limitare l'età dell'operatore.
- L'operatore, o utilizzatore, è da ritenersi responsabile per incidenti o pericoli che coinvolgono terzi o attrezzature di terzi.

Preparazione

- Assicurarsi che il sistema automatico di delimitazione perimetrale sia programmato correttamente come da istruzioni.
- Ispezionare periodicamente l'area in cui la macchina viene utilizzata e rimuovere pietre, bastoni, cavi e qualsiasi altro oggetto estraneo che possa intralciare il funzionamento.
- Effettuare periodicamente un'ispezione visiva delle lame, dei bulloni delle lame e del gruppo di taglio per verificare che non siano usurati o danneggiati. Sostituire le lame e i bulloni usurati o danneggiati in coppia per mantenere l'equilibrio della macchina.
- Segnali di avvertimento devono essere collocati attorno all'area di lavoro della macchina, se è utilizzata in aree pubbliche o aperte al pubblico. I segnali devono avere il seguente testo: "Attenzione! Rasaerba automatico! Tenersi a distanza dalla macchina! Sorvegliare i bambini!".

2.2.2. FUNZIONAMENTO

Informazioni generali

- Non operare la macchina con ripari difettosi o dispositivi di sicurezza non presenti, ad esempio senza protezioni.
- Non mettere mani o piedi vicino o sotto le parti rotanti. Tenersi sempre lontano dall'apertura di scarico.
- Non toccare le parti della macchina in movimento prima che si siano arrestate completamente.
- Durante il funzionamento della macchina indossare sempre scarpe robuste e pantaloni lunghi.
- Non sollevare o trasportare mai la macchina mentre il motore è in funzione.
- Rimuovere il dispositivo di disabilitazione dall'unità:
 - Prima di eliminare un'ostruzione;
 - Prima di controllare, pulire o lavorare sulla macchina;
 - Se colpita da un oggetto estraneo, per controllare eventuali danni alla macchina;
 - Se la macchina inizia a vibrare in modo anomalo, per controllare eventuali danni prima di riavviarla;
- Non lasciare la macchina in funzione incustodita in presenza di animali domestici, bambini o altre persone nelle vicinanze.

Manutenzione e conservazione

- a. Serrare bene tutti i dadi, i bulloni e le viti per un funzionamento sicuro della macchina.
- b. Controllare frequentemente il robot rasaerba per usura o deterioramento.
- c. Per questioni di sicurezza è necessario sostituire le parti usurate o danneggiate.
- d. Assicurarci che le lame vengano sostituite solo con ricambi idonei.
- e. Assicurarci che le batterie siano ricaricate usando il caricabatterie corretto raccomandato dal produttore. Un uso non corretto può provocare scosse elettriche, surriscaldamento o perdita di liquido corrosivo dalla batteria.
- f. In caso di perdite di elettrolita lavare con acqua/agente neutralizzante e rivolgersi a un medico in caso di contatto con gli occhi, etc etc.
- g. La manutenzione della macchina deve essere effettuata in conformità alle istruzioni del produttore.

Rischi Residui

- Nonostante il prodotto rispetti tutte le prescrizioni di sicurezza, possono ancora sussistere ulteriori rischi dovuti ad una installazione impropria e/o situazioni non prevedibili. È perciò necessario che l'area su cui il prodotto opera sia libera da oggetti, persone e animali, informando dei possibili pericoli tutte le persone che possono avere accesso, anche solo occasionalmente, all'area di lavoro.
- In caso di temporali con rischio di fulminazioni e in generale in previsione di cattive condizioni atmosferiche, è consigliato di non utilizzare il prodotto e di scollegare tutte le periferiche dalla rete elettrica. Per utilizzare il prodotto, collegare nuovamente le periferiche alla rete elettrica secondo le istruzioni riportate nel manuale.

Batteria / carica batteria



ATTENZIONE:

Le batterie agli ioni di litio possono esplodere o causare incendi se smontate, esposte all'acqua, fuoco o a temperature elevate o in caso di cortocircuito. Maneggiare attentamente la batteria, non smontarla ed evitare qualsiasi tipo di sollecitazione elettrica o meccanica impropria. Evitare di esporre la batteria alla luce diretta del sole.

NOTA: Si raccomanda di utilizzare solo ed esclusivamente prodotti originali forniti dal costruttore. Prodotti non originali o inadeguati possono causare il danneggiamento del robot rasaerba o pericolo per persone, animali e cose.

- a. La batteria deve essere installata e/o disinstallata dal robot rasaerba solo dal rivenditore o da un centro assistenza.
- b. Conservare la batteria non utilizzata in luogo sicuro lontano da fonti di calore o oggetti che possano provocare corto circuito (picchetti, viti, oggetti metallici di vario tipo).
- c. Utilizzare il carica batteria lontano da superfici o sostanze infiammabili e in luoghi preferibilmente asciutti.
- d. Trasportare la batteria e il carica batteria nell'imballo originale.

NOTA: La batteria del robot rasaerba è un elemento deperibile e la capacità di carica diminuisce nel tempo, diminuendo l'autonomia di lavoro del robot rasaerba senza però comprometterne il funzionamento.

Tutela ambientale

NOTA: La tutela dell'ambiente deve essere un aspetto rilevante e prioritario nell'uso della macchina, a beneficio della convivenza civile e dell'ambiente in cui viviamo.

- a. Smaltire imballi e parti deteriorate come previsto dalle norme locali del paese di utilizzo.
- b. Smaltire le apparecchiature elettriche (Robot rasaerba, Batteria, alimentatori, etc) come da Direttiva Europea 2012/19/UE ed in conformità alle norme nazionali. Per informazioni più approfondite sullo smaltimento contattare l'Ente competente per lo smaltimento dei rifiuti domestici o il vostro rivenditore.
- c. Si consiglia la raccolta differenziata di prodotti e imballaggi.

2.3. ARRESTO E SPEGNIMENTO DEL ROBOT RASAERBA IN CONDIZIONI DI SICUREZZA



OBBLIGO:

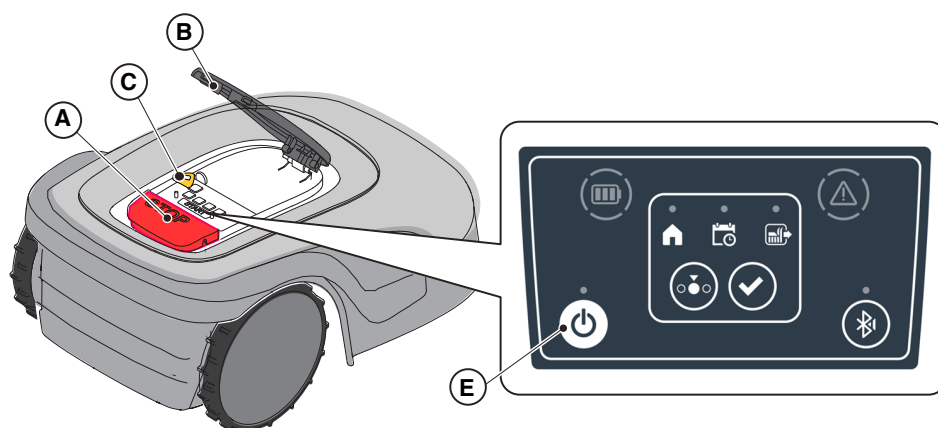
Spegnere sempre il robot rasaerba in condizioni di sicurezza prima di qualsiasi operazione di pulizia, trasporto, manutenzione.

Requisiti e obblighi:

- Chiave di sicurezza.

Procedura:

1. Premere il pulsante “**STOP**” (A) per arrestare il robot rasaerba in condizioni di sicurezza e aprire la cover di protezione (B).
2. Premere il pulsante di spegnimento (E) per qualche secondo e attendere lo spegnimento del led dello stesso pulsante.
3. Solo dopo lo spegnimento del led (E), disinserire la chiave di sicurezza (C) per spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza.
4. Chiudere la cover di protezione (B).
5. Il robot rasaerba è arrestato o spento in condizione di sicurezza.



2.4. SPOSTAMENTO



OBBLIGO:

Il robot rasaerba deve essere spento in condizioni di sicurezza prima di essere sollevato o trasportato.

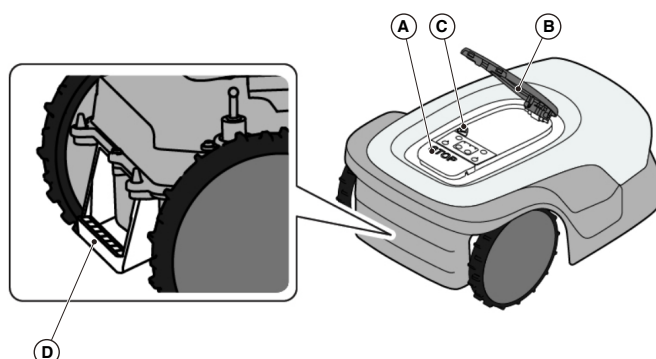


ATTENZIONE:

Controllare che non siano presenti giocattoli, attrezzi, rami, indumenti, o altri oggetti sul prato che possano danneggiare l'apparecchiatura.

Procedura:

1. Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.3).
2. Sollevare il robot rasaerba dall'apposita maniglia (D) e trasportarlo facendo attenzione a mantenere la lama di taglio lontano dal corpo.



3. INTRODUZIONE

3.1. INTRODUZIONE GENERALE

3.1.1. SCOPO DEL MANUALE

Questo manuale è parte integrante dell'apparecchiatura e ha lo scopo di fornire le informazioni necessarie all'utilizzo della stessa.

Conservare questo manuale per tutta la durata di vita dell'apparecchiatura in modo tale che sia sempre a disposizione in caso di necessità.

Il destinatario del manuale è l'utilizzatore dell'apparecchiatura, il quale è tenuto a leggere attentamente le informazioni in esso contenute ed applicarle in modo rigoroso a tutela dell'incolumità delle persone e per evitare danneggiamenti.

Le informazioni sono redatte nella lingua originale del Costruttore (italiano) e tradotte in eventuali altre lingue per esigenze legislative e/o commerciali.

Per evidenziare i testi di importanza rilevante sono stati adottati i seguenti simboli.



PERICOLO \ AVVERTENZA \ ATTENZIONE:

I pittogrammi contenuti in un triangolo con fondo giallo e tratto nero indicano un pericolo \ avvertenza \ attenzione.



DIVIETO:

I pittogrammi contenuti in un cerchio barrato con fondo bianco e tratto rosso indicano divieto.



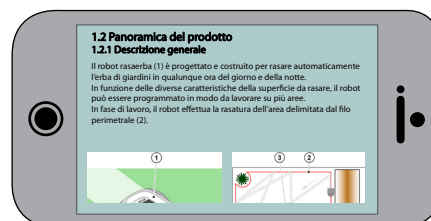
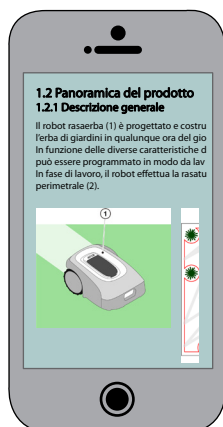
OBBLIGO:

I pittogrammi contenuti in un cerchio con fondo azzurro indicano obbligo.

NOTA: I testi riportati con questa forma indicano una informazione tecnica di particolare importanza, da non trascurare.

3.1.2. ISTRUZIONI PER LETTURA DA SMARTPHONE

Per una migliore leggibilità del Manuale utente, si consiglia di mantenere lo smartphone in posizione orizzontale come indicato in figura.



3.2. PANORAMICA DEL PRODOTTO

3.2.1. DESCRIZIONE GENERALE

Il robot rasaerba (A) è progettato e costruito per rasare automaticamente l'erba di giardini in qualunque ora del giorno e della notte.

In funzione delle diverse caratteristiche della superficie da rasare, il robot rasaerba può essere programmato in modo da lavorare su più zone delimitate da un confine virtuale e collegate da percorsi di trasferimento virtuali.

In fase di lavoro, il robot rasaerba effettua la rasatura dell'area delimitata dal confine virtuale (B). Quando il robot rasaerba si trova in prossimità del confine virtuale (B) o incontra un ostacolo (C) cambia traiettoria in accordo alla strategia di navigazione scelta.

Il robot rasaerba effettua la rasatura automatica e completa del prato delimitato.

Il prodotto funziona tramite segnale satellitare e riceve dati di correzione satellitare dal Cloud STIGA.

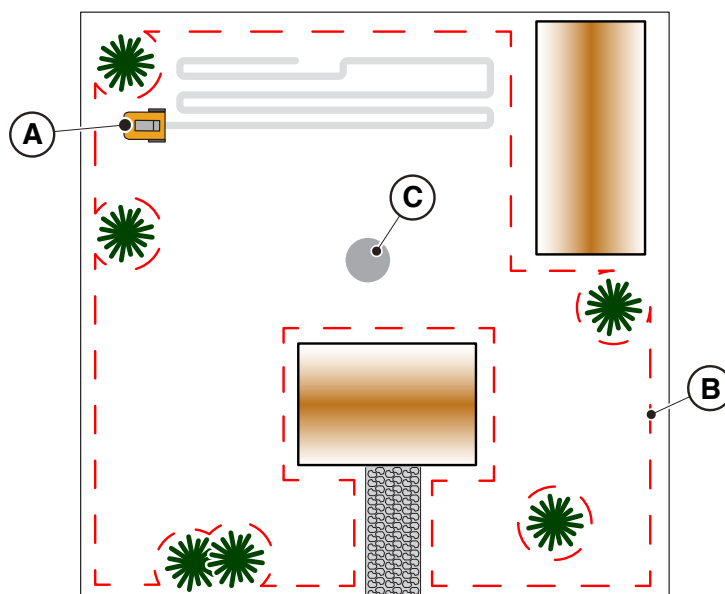
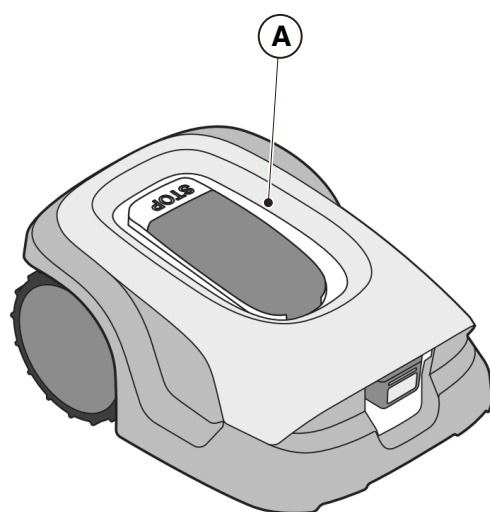
Il robot rasaerba è dotato di un modulo telecamera allo scopo di evitare eventuali ostacoli presenti nell'area di lavoro e migliorare le prestazioni di navigazione.

La tecnologia di funzionamento del robot rasaerba si basa sulla comunicazione di dati tra il Cloud STIGA e il robot stesso. Per l'uso del prodotto è inoltre necessario un dispositivo mobile (smartphone).

Qualsiasi altro impiego può rivelarsi pericoloso e causare danni a persone e/o cose. Rientrano nell'uso improprio (come esempio, ma non solo): trasportare sulla macchina persone, bambini o animali; farsi trasportare dalla macchina; usare la macchina per trainare o spingere carichi; usare la macchina per il taglio di vegetazione di tipo non erboso.

NOTA: la presenza di una connessione di rete cellulare nel luogo di installazione è obbligatoria per il funzionamento del robot rasaerba. Verificare preventivamente che la copertura di rete cellulare sia sufficiente su stiga.com o tramite APP. Il fornitore della connessione di rete può variare in ogni momento in base ad accordi commerciali..

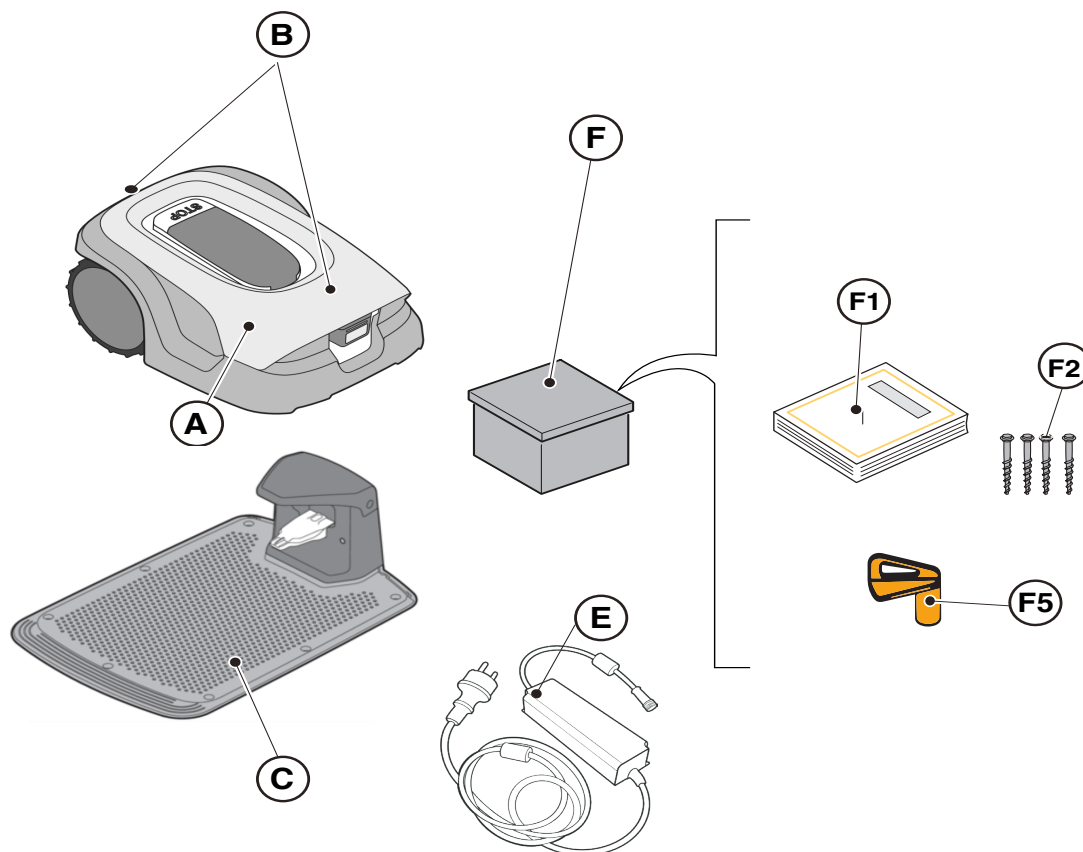
NOTA: Per il funzionamento, il robot rasaerba riceve dati di correzione satellitare, che vengono trasmessi tramite il Cloud STIGA. Il segnale di correzione satellitare è disponibile in molti Paesi. Verificare preventivamente che il segnale di correzione satellitare sia presente nel luogo di installazione su stiga.com o tramite APP. Nel caso in cui il segnale di correzione satellitare non sia disponibile nel luogo di installazione, è necessario installare una Stazione di Riferimento Satellitare, disponibile come accessorio



3.2.2. COMPONENTI PRINCIPALI

(LA DOTAZIONE DI SERIE PUO' VARIARE IN BASE AL MODELLO)

- | | |
|---|---|
| (A) Robot rasaerba | (F1) Manuale di istruzioni |
| (B) Batteria/e (in base al modello) | (F2) Viti di fissaggio della base di ricarica |
| (C) Base di ricarica | (F5) Chiave di sicurezza |
| (E) Alimentatore della base di ricarica | |



3.3. DISIMBALLAGGIO

Di seguito vengono riportati tutti i passaggi per eseguire il corretto disimballaggio:

1. Aprire la scatola del robot rasaerba;
2. Estrarre gli accessori;
3. Estrarre il robot rasaerba;
4. Estrarre la base ricarica.



ATTENZIONE:

Assicurarsi di rimuovere tutto il materiale di imballaggio dal robot rasaerba prima di utilizzarlo.



ATTENZIONE:

Per evitare lesioni o danni, prestare attenzione durante il disimballo del robot rasaerba, evitando il contatto con le lame di taglio o altri elementi pericolosi.

3.4. SIMBOLI E TARGHETTE



Simboli presenti sull'etichetta di sicurezza:



ATTENZIONE:

Leggere le istruzioni per l'utente prima di avviare il funzionamento del prodotto.



ATTENZIONE:

Pericolo di proiezioni di oggetti contro il corpo.

Mantenersi a una distanza di sicurezza dalla macchina durante il funzionamento.



ATTENZIONE:

Non introdurre mani e piedi all'interno dell'alloggiamento del dispositivo di taglio.

Rimuovere il dispositivo di disabilitazione prima di intervenire sulla macchina o prima di sollevarla.



ATTENZIONE:

Non introdurre mani e piedi all'interno dell'alloggiamento del dispositivo di taglio.

Non salire sulla macchina.



DIVIETO:

Non utilizzare pulitori ad alta pressione sulla macchina per pulirla o lavarla.



DIVIETO:

Assicurarsi che non ci siano persone (soprattutto bambini, anziani o disabili) e animali domestici nell'area di lavoro durante il funzionamento della macchina.

Tenere bambini, animali domestici e altre persone a distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione.

Simboli presenti sulle etichette modello:



Apparecchio con classe di isolamento III, alimentato da batteria (Robot Rasaerba) o tramite apposito alimentatore (Base di Ricarica e Stazione di riferimento).



Utilizzare l'alimentatore originale con le caratteristiche riportate nella targhetta.



Simbolo di alimentazione in corrente continua.

IPXX Grado di Protezione contro l'ingresso di corpi solidi e di acqua.

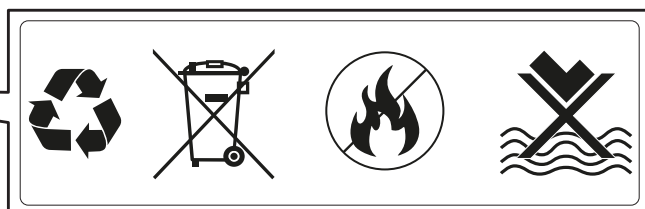
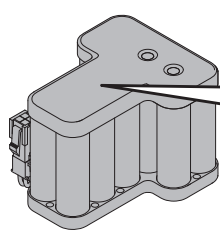


Rifiuto da Apparecchiature Elettriche ed Elettroniche, da conferire ad apposite strutture per il riciclaggio e lo smaltimento.



Livello di potenza sonora garantita

Di seguito vengono riportati tutti i simboli presenti sulla Batteria:



1.  **ATTENZIONE:**
Leggere le istruzioni per l'utente prima di avviare il funzionamento del prodotto.



Non smaltire la batteria come normale rifiuto domestico.
Smaltire la batteria negli appositi centri di raccolta autorizzati.



Non gettare la batteria nel fuoco e non esporla a fonti di calore.

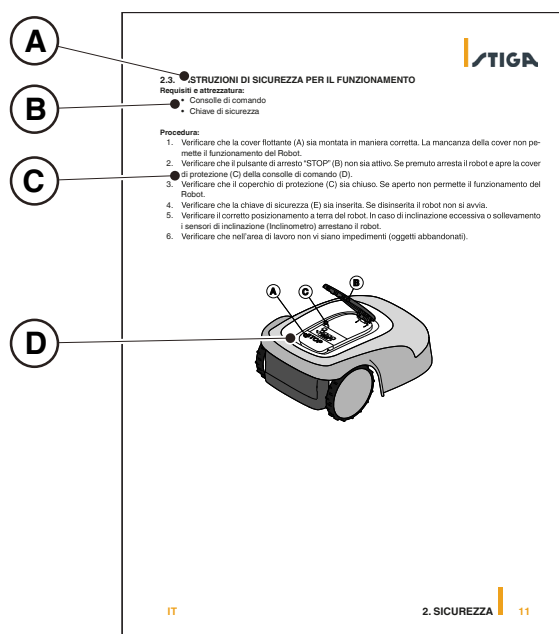


Non immergere la batteria in acqua e non esporla all'umidità.

3.5. ISTRUZIONI GENERALI DI LETTURA DEL MANUALE

Di seguito vengono descritti i criteri seguiti per la redazione del presente documento.

1. Titolo dell'argomento (A).
2. Requisiti e attrezzature per l'esecuzione della procedura (B).
3. Descrizione della procedura (C).
4. Immagini descrittive della procedura (D).



4. INSTALLAZIONE

4.1. INFORMAZIONI GENERALI PER L'INSTALLAZIONE



AVVERTENZA:

Non modificare, non manomettere, non eludere, non eliminare i dispositivi di sicurezza installati.

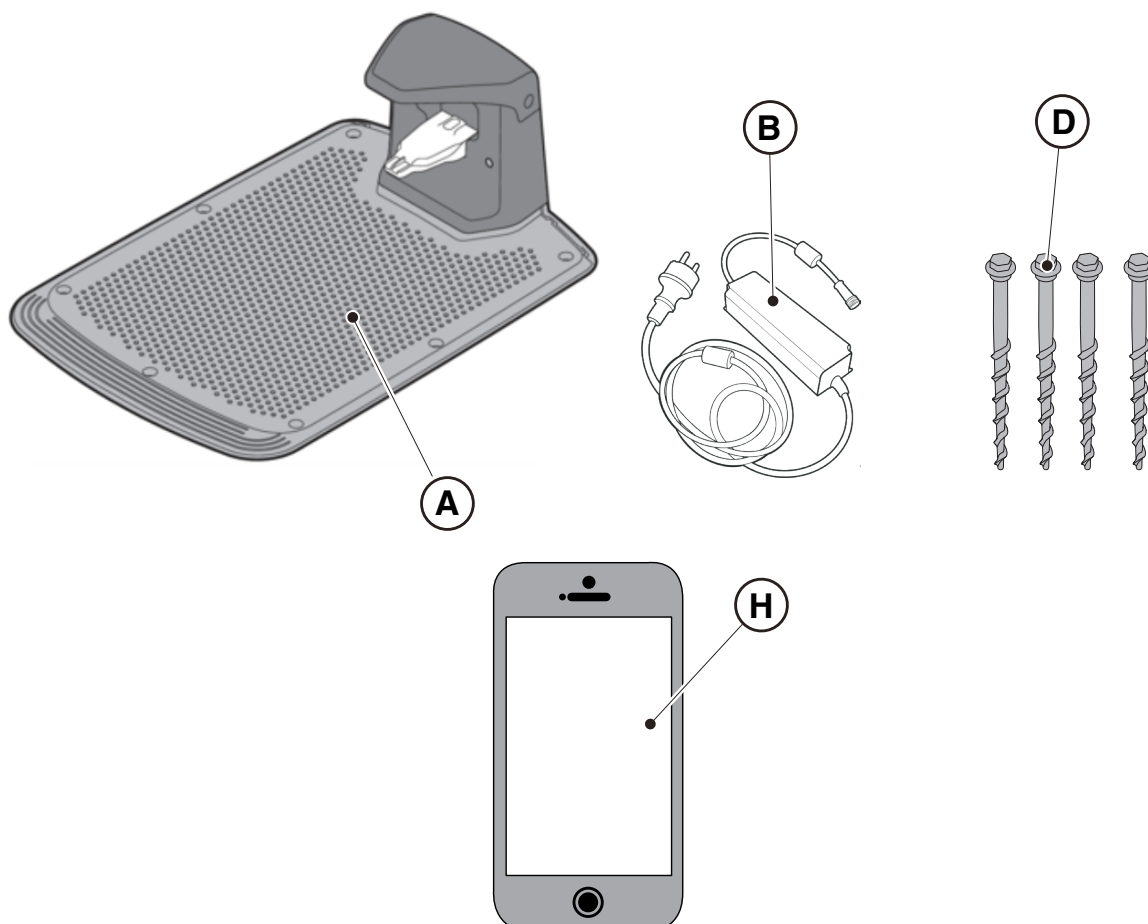
NOTA: Per ulteriori chiarimenti sull'installazione del prodotto contattare un rivenditore STIGA.

NOTA: Per il funzionamento, il robot rasaerba riceve dati di correzione satellitare, che vengono trasmessi tramite il Cloud STIGA. Il segnale di correzione satellitare è disponibile in molti Paesi. Verificare preventivamente che il segnale di correzione satellitare sia presente nel luogo di installazione su stiga.com o tramite APP. Nel caso in cui il segnale di correzione satellitare non sia disponibile nel luogo di installazione, è necessario installare una Stazione di Riferimento Satellitare, disponibile come accessorio (vedi Cap. 4.6.).

4.2. COMPONENTI PER L'INSTALLAZIONE (LA DOTAZIONE DI SERIE PUO' VARIARE IN BASE AL MODELLO)

- (A) Base di ricarica
- (B) Alimentatore
- (D) Viti di fissaggio base di ricarica
- (H) Dispositivo mobile (non incluso)

Vedi Cap. 9 "Accessori"



4.3. VERIFICA DEI REQUISITI PER L'INSTALLAZIONE

Di seguito è riportato come verificare i requisiti necessari e predisporre il giardino prima di procedere con l'installazione.

4.3.1. VERIFICA DEL GIARDINO:

- Effettuare un sopralluogo dell'intera area per una corretta rilevazione dello stato del giardino, degli ostacoli e delle zone da escludere.
- Verificare che il prato da rasare sia uniforme, privo di buche, sassi o altri ostacoli e se necessario effettuare le opportune opere di bonifica.
- Livellare il terreno in modo che non si formino pozzanghere a seguito di pioggia.
- Alla prima installazione, l'altezza iniziale dell'erba deve essere compresa nell'intervallo di operatività del robot rasaerba: 20-60 mm. Se necessario preparare il giardino usando un rasaerba tradizionale.

Il robot rasaerba funziona tramite segnale satellitare. La precisione del segnale satellitare può essere influenzata da:

- Presenza di ostacoli lungo il perimetro dell'installazione o all'interno dell'area di lavoro, come ad esempio: alberi a chioma fitta, siepi, muri di cinta, recinzioni metalliche, edifici e superfici riflettenti come vetrate o pareti metalliche.
- Condizioni meteorologiche avverse, come ad esempio: nebbia fitta, alta nuvolosità, intense precipitazioni piovose o nevose.

In caso di malfunzionamento, escludere la zona dall'area di lavoro del robot rasaerba.

4.3.2. VERIFICHE PER L'INSTALLAZIONE DELLA BASE DI RICARICA E DELL'ALIMENTATORE:

 PERICOLO ELETTRICO: Per effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia del Paese in cui viene utilizzato.	 PERICOLO ELETTRICO: Non collegare l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. Non collegare e non toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione. Un cavo danneggiato può portare a contatto con parti sotto tensione.
 PERICOLO ELETTRICO: Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.	

Procedura:

- Predisporre una zona pianeggiante per il posizionamento della base di ricarica (A). La base di ricarica deve essere installata in un luogo raggiungibile dal segnale satellitare, preferibilmente in una zona del giardino in cui il cielo sia completamente visibile e in prossimità di una presa elettrica.
- Assicurarsi che ci sia sufficiente spazio per installare la base di ricarica, in modo che nella zona antistante vi sia una fascia priva di ostacoli larga almeno 2 metri e lunga almeno 3 metri. Il terreno deve essere perfettamente pianeggiante e compatto in modo da evitare la deformazione del piano della base di ricarica.

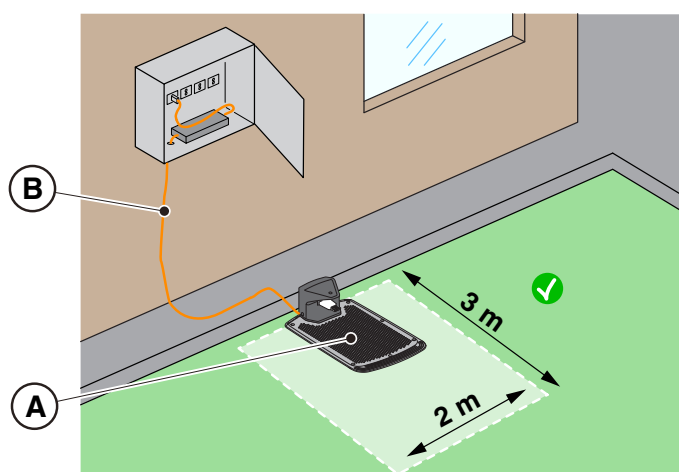


ATTENZIONE:

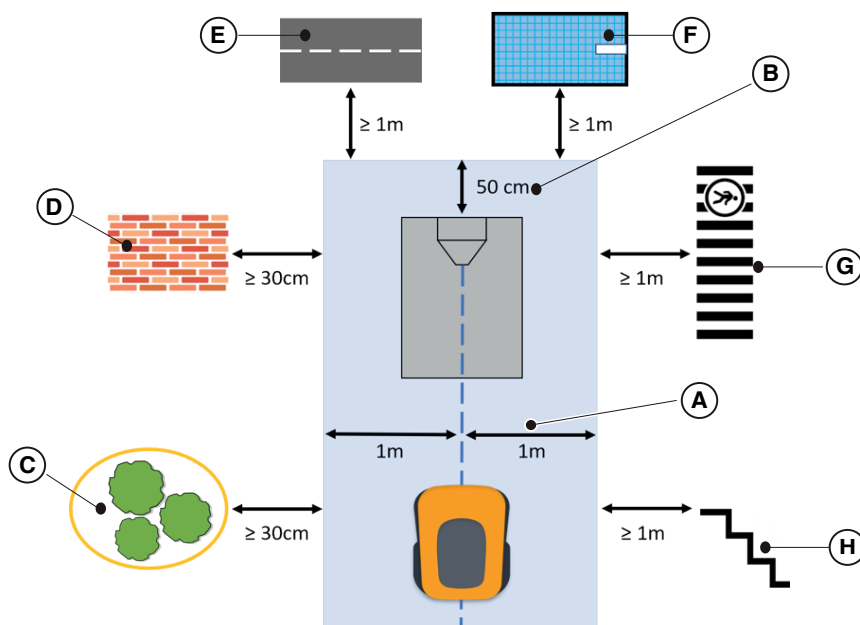
Il cavo di alimentazione (B), l'alimentatore, la prolunga e ogni altro cavo elettrico non appartenente al prodotto devono rimanere all'esterno dell'area di taglio per tenerli lontani da parti pericolose in movimento ed evitare danni ai cavi che possono portare a contatto con parti sotto tensione.



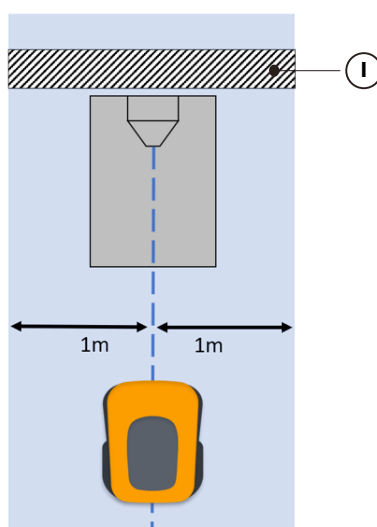
AVVERTENZA: Installare la base di ricarica ad almeno 1 metro di distanza da qualsiasi superficie, materiale o oggetto combustibile o infiammabile. Non installare in nessun caso la base di ricarica su superfici costituite da materiale infiammabile, come ad esempio pavimenti in legno o in materiale plastico.



- Il ritorno alla base del robot rasaerba avviene tramite un percorso di rientro virtuale, che include una zona di manovra che si estende 1 m a destra e 1 m a sinistra del percorso registrato (A), e che si estende 50 cm dietro la base di ricarica (B). Occorre rispettare le seguenti distanze minime tra la zona di manovra e i diversi elementi del giardino:
 - 30 cm da ostacoli delimitati tramite perimetri virtuali o zone di non taglio (C);
 - 30 cm da ostacoli fissi non delimitati o elementi strutturali continui (D);
 - 1m da strade pubbliche (E);
 - 1m da piscine (F);
 - 1m da percorsi pedonali (G);
 - 1m da dirupi o forti pendenze (H).



- Nel caso in cui le distanze sopra riportate non possano essere rispettate, occorre delimitare il percorso di rientro virtuale e la zona retrostante la base di ricarica con barriere invalicabili (I), se non già presenti.
- La zona di passaggio del cavo di alimentazione della base di ricarica deve essere all'esterno dell'area di taglio.



- All'uscita dalla base di ricarica normalmente il robot rasaerba esegue una rotazione di 180° subito dopo essersi sganciato dai contatti di ricarica. In alcuni casi particolari, in cui fosse strettamente necessario installare la base di ricarica:
 - in prossimità di strutture verticali che possano ridurre la qualità del segnale satellitare.
 - in zone a ridotta possibilità di manovra, che comunque devono essere delimitate da barriere invalicabili.

È possibile attivare, tramite app, una manovra in retromarcia lunga (Long Exit), in questo caso il robot rasaerba esegue una manovra in retromarcia della lunghezza di 2 m prima della rotazione di 180°, in modo da portarsi in una posizione migliore sia per l'esecuzione della manovra che per la ricezione del segnale satellitare.

La funzionalità retromarcia lunga (Long Exit) è da considerarsi come un ausilio in alcune particolari condizioni di installazione, e non deve in alcun modo essere usata per installare la base di ricarica sotto tettoie o all'interno di locali chiusi.

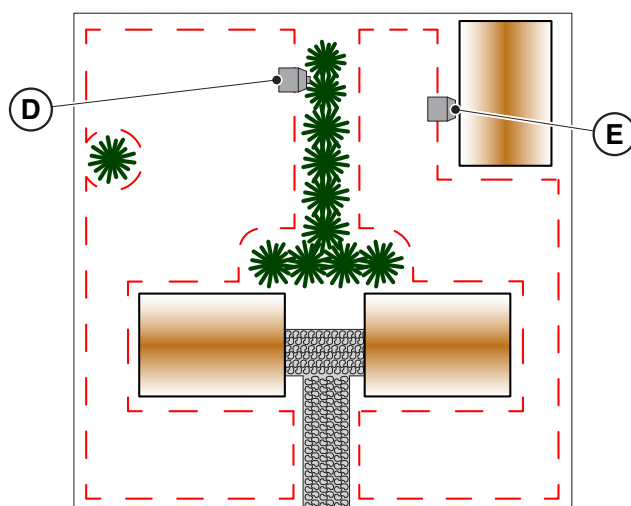
NOTA: In alcuni casi, dopo la manovra in retromarcia di 2 metri, il robot rasaerba potrebbe comunque trovarsi in condizioni non ottimali di ricezione del segnale satellitare. In questo caso occorre installare la base di ricarica in altro luogo.

- Accertarsi che la zona scelta per l'installazione della base di ricarica (D) sia ad almeno una distanza di 400 cm dalla base di ricarica (E) di un eventuale secondo robot rasaerba.



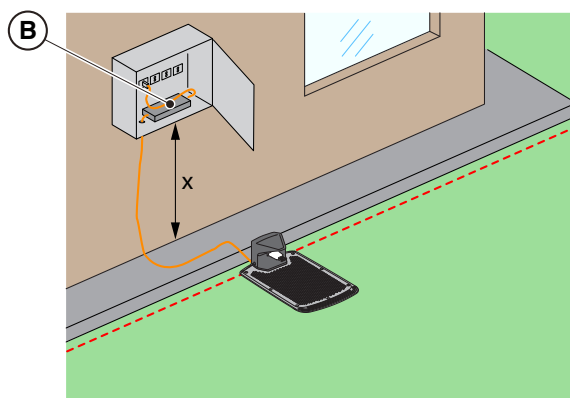
ATTENZIONE:

L'eccessiva vicinanza tra due basi di ricarica potrebbe causare interferenza.



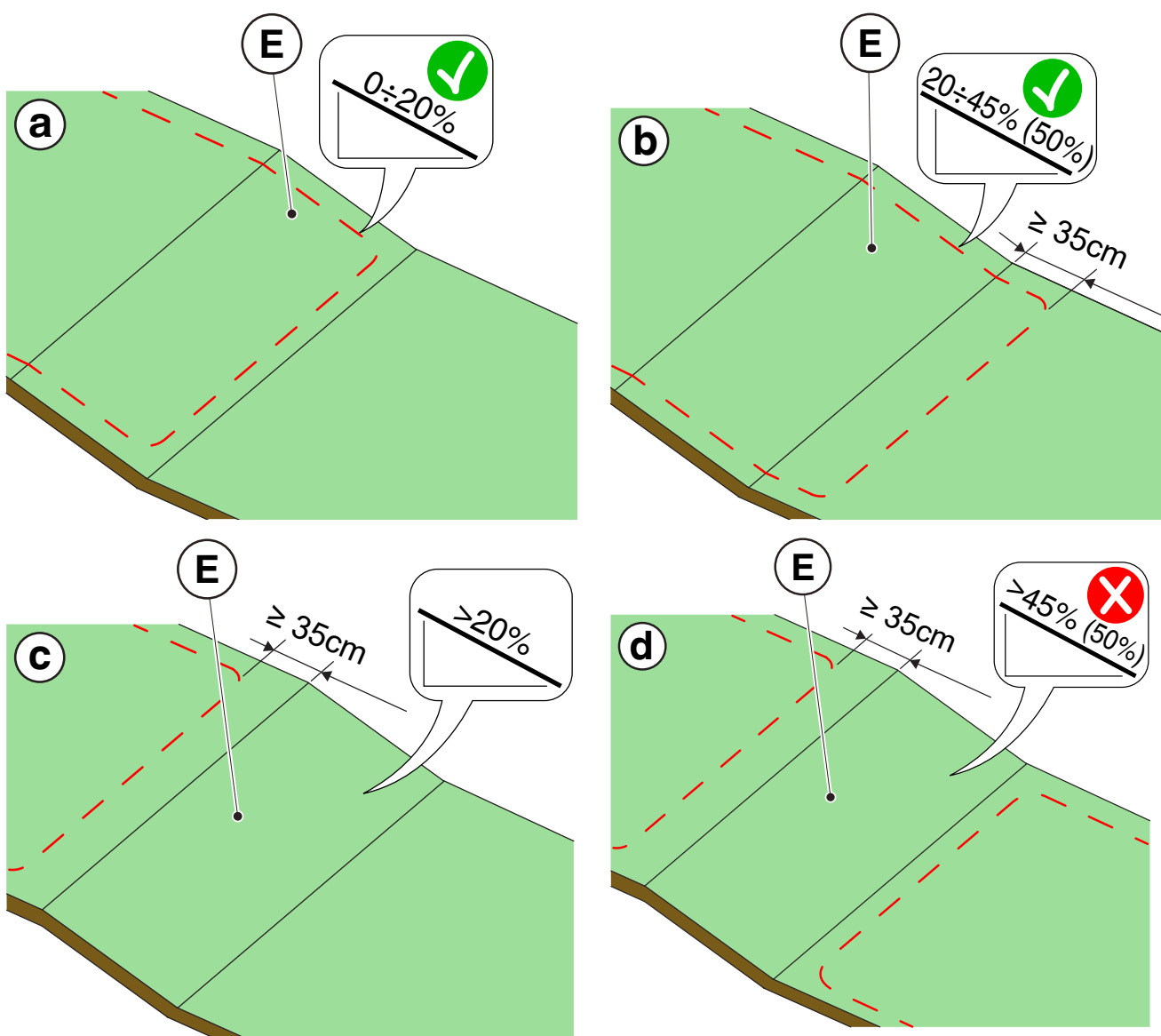
- Predisporre la zona di installazione dell'alimentatore (B) in modo che esso sia protetto dalla radiazione solare e in modo che in nessuna condizione atmosferica esso possa ritrovarsi in condizioni di immersione in acqua.

NOTA: È preferibile e consigliato installare l'alimentatore (B) in un vano chiuso e protetto da agenti atmosferici, in una posizione non facilmente raggiungibile da persone non autorizzate come bambini ($X > 160$ cm).



4.3.3. VERIFICHE PER LA DEFINIZIONE DEI CONFINI VIRTUALI:

1. Verificare che la pendenza massima dell'area di lavoro sia inferiore o uguale al 45 % o al 50 %, in base al modello (vedi Par. 1.2 DATI TECNICI). Per la definizione dei confini virtuali rispettare le regole riportate nelle immagini sottostanti:
 - a) se la pendenza è $\leq 20\%$ è possibile posizionare il confine virtuale come in figura;
 - b) se la pendenza è $> 20\%$ e $\leq 45\%$ (50%), l'installazione deve includere la zona in pendenza rispettando la distanza indicata in figura;
 - c) se la pendenza è $> 20\%$ e l'area in pendenza non fa parte della parte di giardino da tagliare, occorre rispettare la distanza indicata in figura;
 - d) se la pendenza è $> 45\%$ (50%) occorre escludere l'area in pendenza rispettando la distanza indicata in figura.



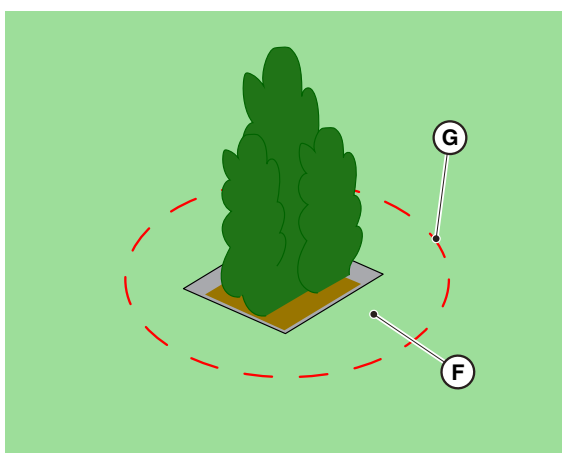
**ATTENZIONE:**

Il robot può rasare superfici con pendenza massima del 45% o 50% in base al modello. In caso di mancato rispetto delle istruzioni, il robot potrebbe slittare e uscire dall'area di lavoro.

**ATTENZIONE:**

Le zone che presentano pendenze superiori a quelle ammissibili non possono essere rasate. Posizionare il confine virtuale prima della pendenza escludendo dal taglio quella zona di prato

2. Verificare tutta la superficie di lavoro: valutare gli ostacoli e le zone da escludere dall'area di lavoro (F), che dovranno essere programmate come zone da evitare (G).



4.4. CRITERI PER LA DELIMITAZIONE DELLE AREE DI LAVORO E DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO

4.4.1. DISTANZE MINIME DEI CONFINI VIRTUALI E DISTANZE PER LA DELIMITAZIONE

Procedura:

1. In presenza di una pavimentazione o di un vialetto (A) allo stesso livello del prato, il confine virtuale può coincidere con il bordo della pavimentazione. È anche possibile programmare il confine virtuale guidando il robot rasaerba a cavallo del bordo della pavimentazione.
2. In presenza di una piscina, laghetto o di uno scavo (B) il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 1 metro. Se la piscina, il laghetto o lo scavo sono posizionati alla fine di una pendenza, il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 1,5 metri.
3. In caso di alberi con radici sporgenti (C), il confine virtuale deve essere programmato in modo da evitare il passaggio del robot rasaerba sulle superfici sconnesse.
4. Il confine virtuale deve essere programmato in modo che il robot rasaerba si mantenga ad una distanza di almeno 30 cm da zone con ghiaia o pietrisco (D).
5. In caso di zone in pendenza, rispettare quanto riportato nel Par. 4.3.3.
6. In caso di elementi strutturali continui (muretti, recinzioni, siepi, ecc) con altezza maggiore di 50 cm, il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 40 cm da essi (E).
7. In tutti gli altri casi, il confine virtuale può essere determinato sulla base dell'ingombro della macchina, considerando una distanza minima di 30 cm tra il robot rasaerba e l'ostacolo (F).
8. Nel caso di delimitazione di ostacoli distanti tra loro meno di 150 cm (G), delimitarli come un unico ostacolo rispettando le distanze sopra indicate.



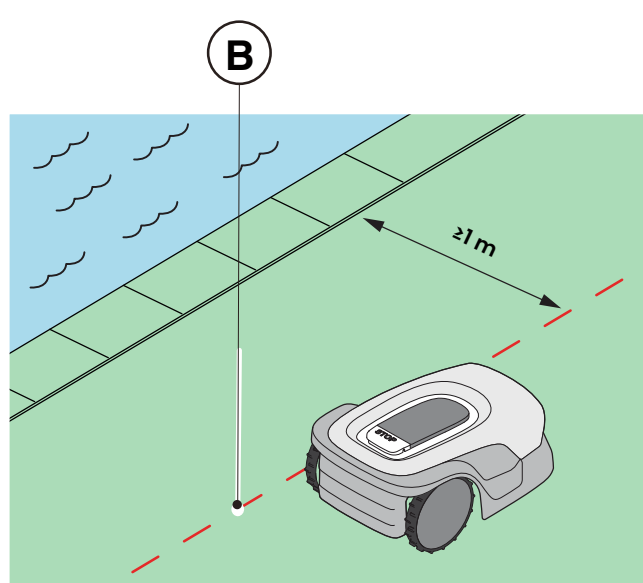
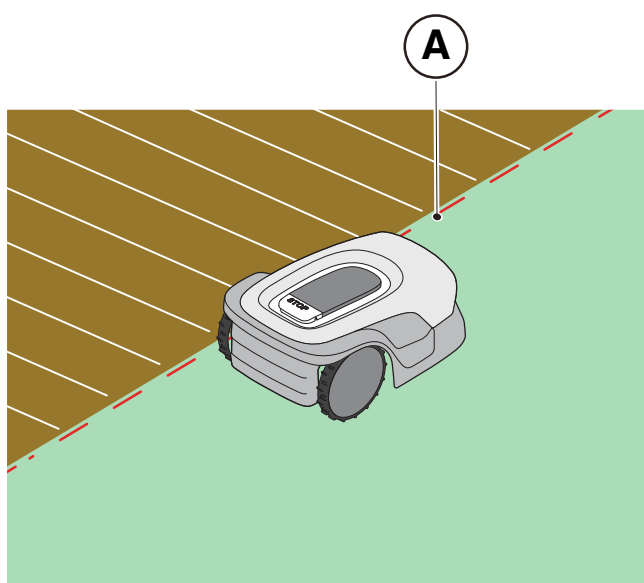
AVVERTENZA:

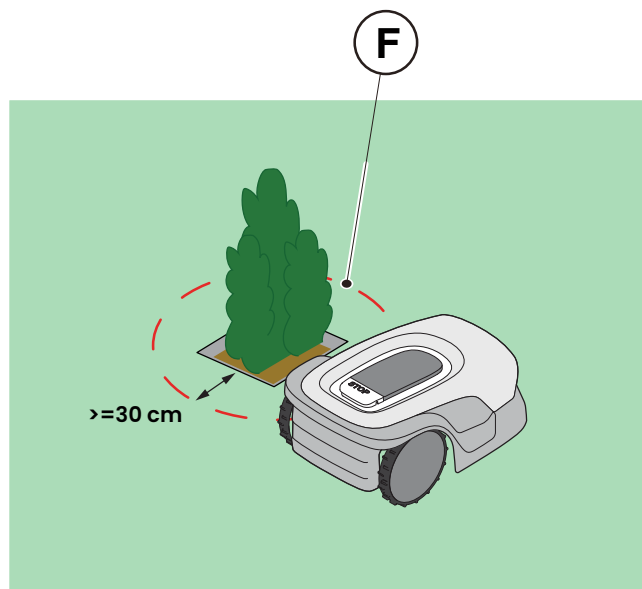
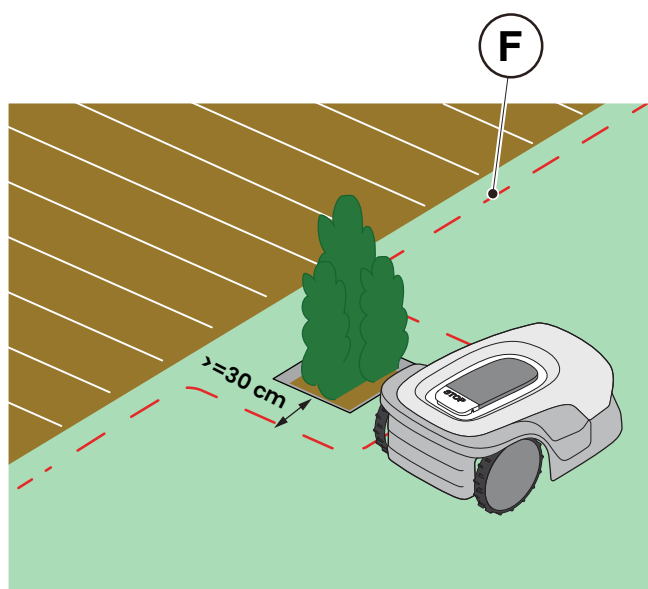
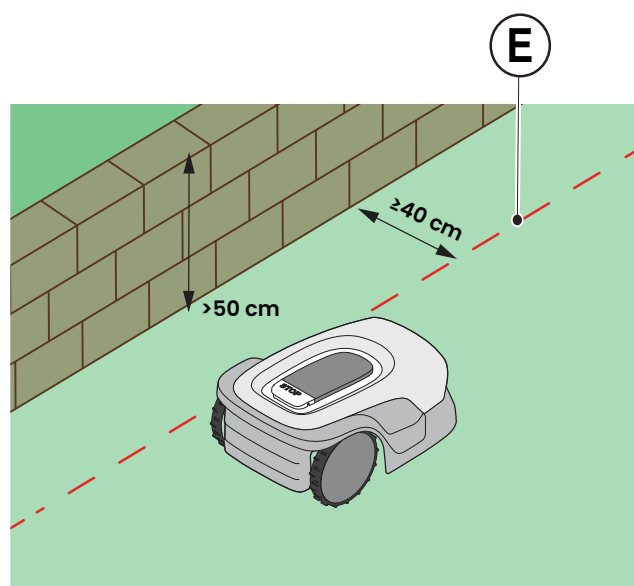
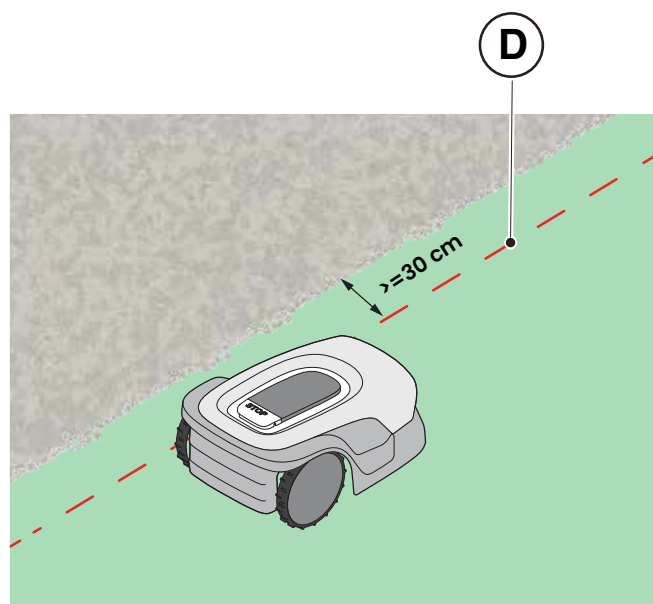
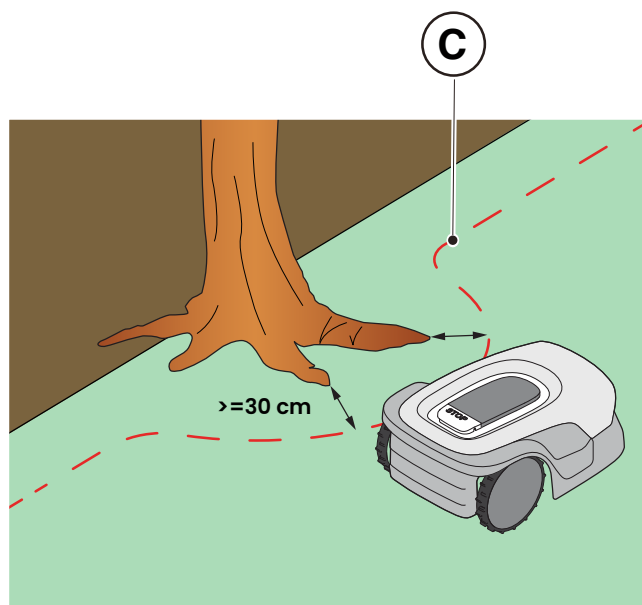
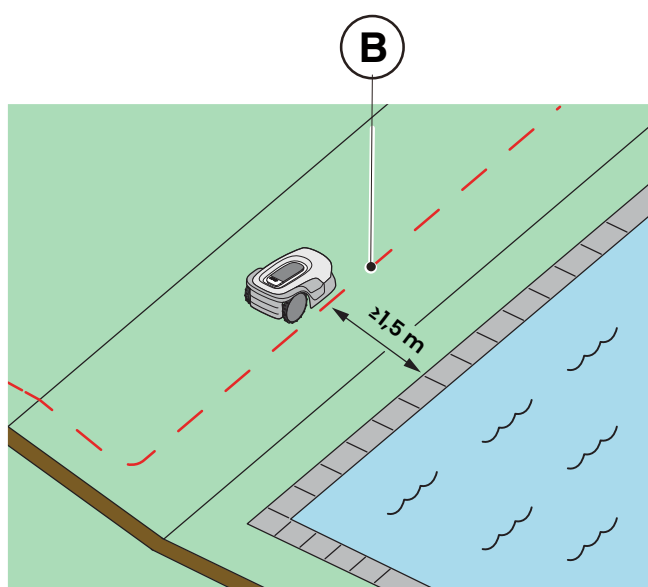
L'area operativa e in generale le zone in cui il robot rasaerba può navigare devono essere delimitate da una recinzione non valicabile.

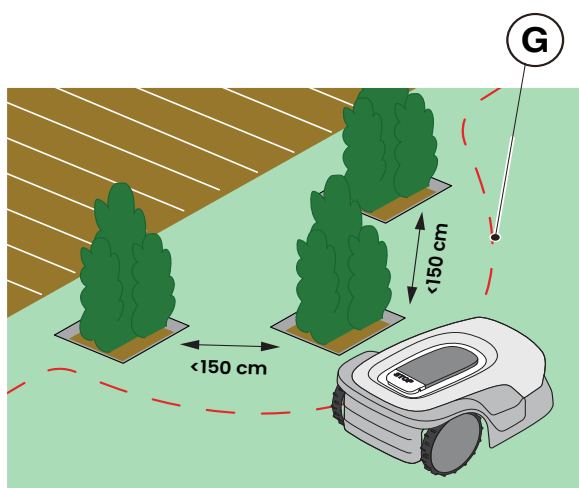


ATTENZIONE:

Se la pendenza è maggiore del 45% o del 50%, in base al modello, la zona in pendenza deve essere esclusa dall'area di taglio (Vedi Par. 4.3).



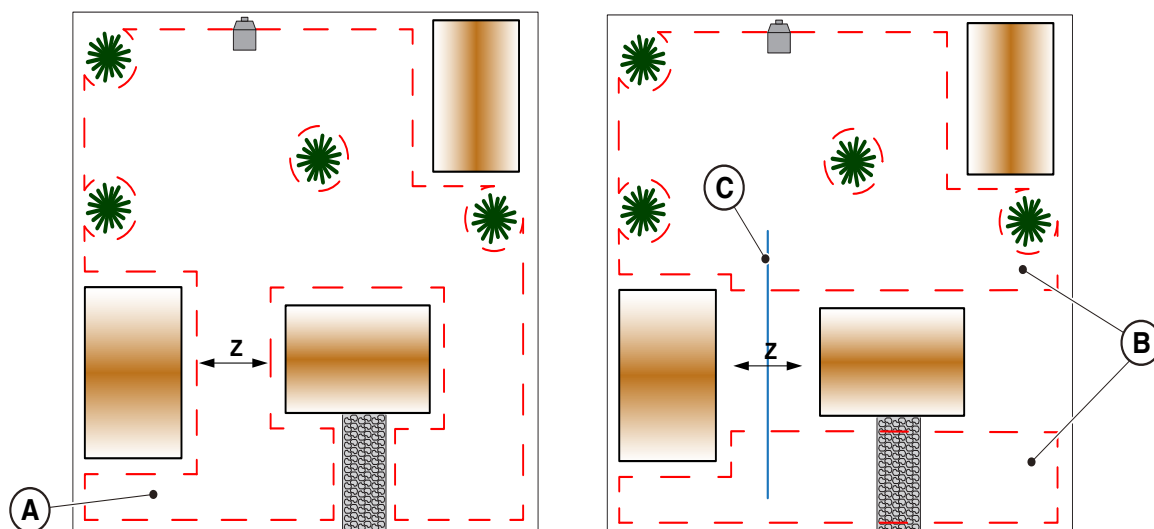




4.4.2. PASSAGGI STRETTI

Procedura:

1. In caso di passaggi stretti, la distanza tra due confini virtuali deve essere $Z \geq 2$ m (A).
2. Nel caso di un passaggio in cui la distanza tra i confini virtuali sarebbe < 2 m, la parte dell'area oltre la strettoia (A) non può essere raggiunta dal robot rasaerba in maniera automatica. In questo caso, è necessario programmare due zone di taglio virtuali distinte (B) e collegarle con un percorso di trasferimento virtuale (C).
3. Se non è possibile collegare le due zone con un percorso di trasferimento virtuale, la parte dell'area oltre la strettoia (A) è da considerarsi "Area Chiusa" (vedi Par. 4.4.3).



4.4.3. AREE CHIUSE

Aree non raggiungibili autonomamente dal robot rasaerba tramite un percorso di trasferimento virtuale devono essere programmate come "Area Chiusa" (opzione presente in App).

Ogni Area Chiusa può avere una superficie massima dipendente dal modello (consultare tabella dati tecnici). Se è necessario coprire una superficie maggiore della massima gestibile da una singola Area Chiusa, suddividere la superficie in più Aree Chiuse.

Per la registrazione delle aree chiuse è necessario seguire gli stessi criteri riportati nel Par. 4.4.1. Il robot rasaerba deve essere portato a mano all'interno di ogni singola area chiusa e avviato manualmente.

4.4.4. PERCORSI DI TRASFERIMENTO

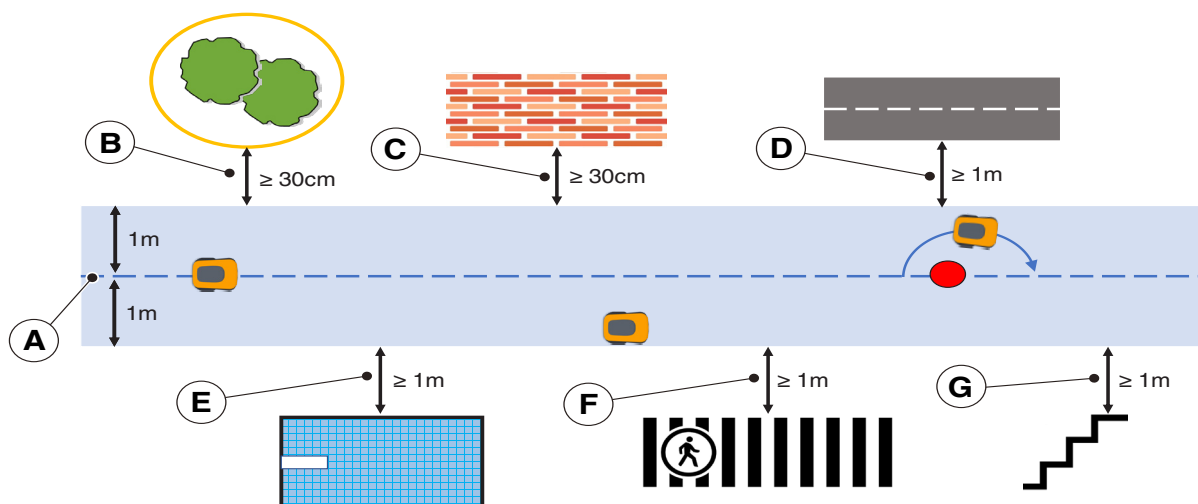
In presenza di zone del giardino tra loro separate da aree da non rasare o in cui non è presente il manto erboso, come superfici rigide allo stesso livello del giardino, è possibile collegare le aree da tagliare tramite dei percorsi di trasferimento. Il robot rasaerba si sposterà da una zona all'altra mantenendo spento il dispositivo di taglio.

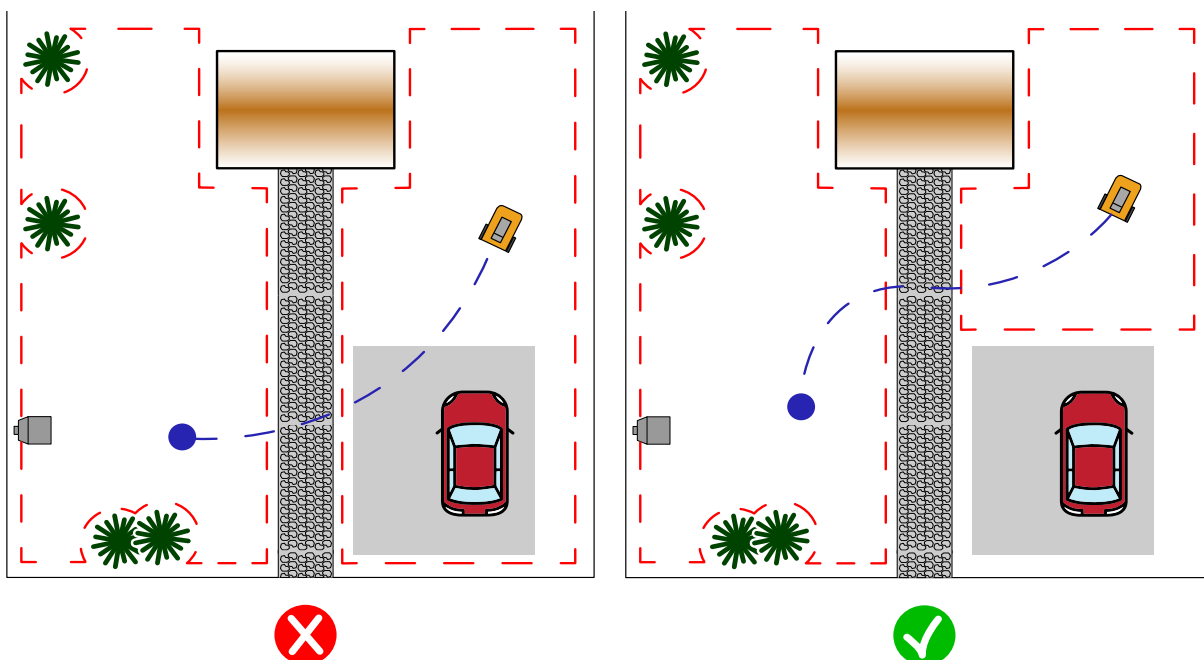
Il percorso di trasferimento può essere utilizzato anche per raggiungere la base di ricarica quando essa non è installata all'interno di un'area di lavoro.

Procedura:

1. Individuare tra i possibili passaggi, il percorso di trasferimento più agevole che consenta di mantenere la più elevata distanza da eventuali ostacoli e che non incroci zone usualmente adibite a parcheggio, a transito di veicoli o interessate da flussi di persone.
2. Il percorso di trasferimento include una zona di manovra che si estende 1 m a destra e 1 m a sinistra del percorso registrato (A). Occorre rispettare le seguenti distanze minime tra la zona di manovra e i diversi elementi del giardino:
 - 30 cm da ostacoli delimitati tramite perimetri virtuali o zone di non taglio (B);
 - 30 cm da ostacoli fissi non delimitati o elementi strutturali continui (C);
 - 1 m da strade pubbliche (D);
 - 1 m da piscine (E);
 - 1 m da percorsi pedonali (F);
 - 1 m da dirupi o forti pendenze (G).
3. I percorsi di trasferimento devono rispettare il limite di pendenza massima del 20%.
4. Nel caso di passaggi stretti in cui le distanze sopra riportate non possano essere rispettate, occorre delimitare il passaggio con barriere non valicabili, se non già presenti.

NOTA: Percorsi di trasferimento registrati all'interno di passaggi stretti potrebbero presentare una non adeguata ricezione del segnale satellitare, influenzando la precisione di funzionamento del robot rasaerba.





4.5. INSTALLAZIONE DEI COMPONENTI

 PERICOLO ELETTRICO: Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal Costruttore. L'uso improprio può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.	 AVVERTENZA: Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.
 PERICOLO ELETTRICO: Per effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia del Paese in cui viene utilizzato.	 PERICOLO ELETTRICO: Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.
 AVVERTENZA: Pericolo di taglio mani.	 AVVERTENZA: Pericolo di pulviscolo negli occhi.

 OBBLIGO GUANTI: Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.	 OBBLIGO OCCHIALI: Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.
--	--

4.5.1. INSTALLAZIONE BASE DI RICARICA

 AVVERTENZA: Pericolo di taglio mani.	 AVVERTENZA: Pericolo di pulviscolo negli occhi.
 PERICOLO ELETTRICO: Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.	

Requisiti e Obblighi:

- Terreno pianeggiante
- Base di ricarica
- Alimentatore
- Occhiali
- Terreno compatto
- Viti di fissaggio
- Guanti

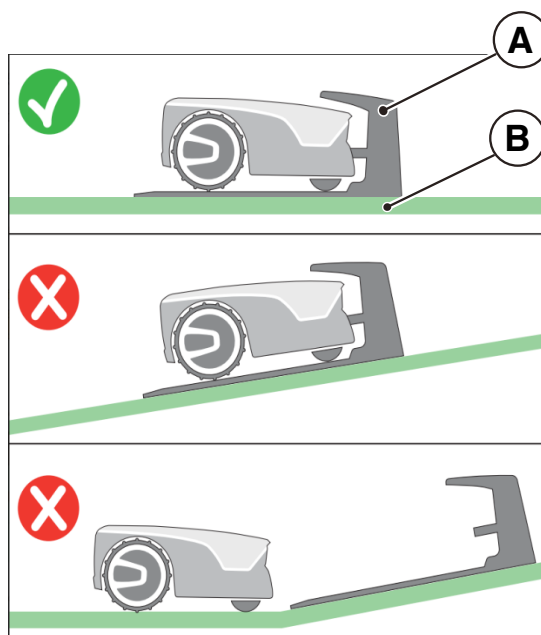
 OBBLIGO GUANTI: Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.	 OBBLIGO OCCHIALI: Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.
--	--

La base di ricarica può essere installata all'interno dell'area di lavoro oppure in una zona ad essa connessa tramite un percorso di trasferimento.

Assicurarsi che ci sia sufficiente spazio per installare la base di ricarica in modo che nella zona antistante vi sia una fascia priva di ostacoli larga almeno 2 metri e lunga almeno 3 metri.

Procedura:

1. Verificare i requisiti per l'installazione come indicato nel Par. 4.3.
2. Se necessario preparare il terreno in modo che la superficie della base di ricarica (A) sia allo stesso livello del prato (B), il terreno deve essere perfettamente pianeggiante e compatto in modo da evitare la deformazione del piano della base di ricarica.



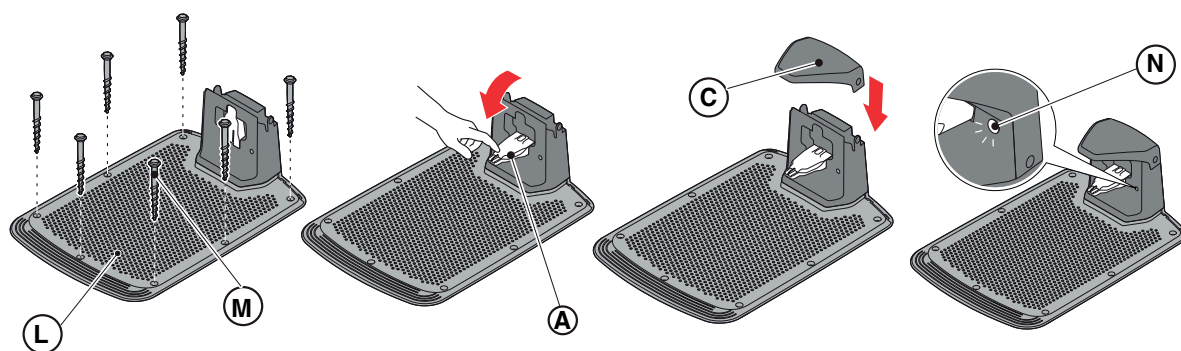
3. Fissare la base di ricarica (L) al terreno con le viti di fissaggio (M).
4. Posizionare il connettore di ricarica nella posizione di lavoro (A) ruotandolo verso il basso e facendolo scattare in posizione. Assicurarsi che il connettore di ricarica sia in posizione orizzontale. Installare il coperchio di protezione (C).
5. Collegare l'alimentatore alla base di ricarica e avvitare il connettore.
6. Collegare la spina dell'alimentatore alla presa elettrica.
7. Verificare che quando il robot rasaerba non è in base di ricarica, la spia sulla base di ricarica (N) sia accesa (vedi Par. 5.4).


ATTENZIONE:

Il cavo di alimentazione, l'alimentatore, la prolunga e ogni altro cavo elettrico non appartenente al prodotto devono rimanere all'esterno dell'area di taglio per tenerli lontani da parti pericolose in movimento ed evitare danni ai cavi che possono portare a contatto con parti sotto tensione.


AVVERTENZA

Installare la base di ricarica ad almeno 1 metro di distanza da qualsiasi superficie, materiale o oggetto combustibile o infiammabile. Non installare in nessun caso la base di ricarica su superfici costituite da materiale infiammabile, come ad esempio pavimenti in legno o in materiale plastico.



NOTA: Se necessario, è possibile estendere il cavo che alimenta la base di ricarica utilizzando i cavi di estensione. È consentito utilizzare al massimo due cavi di estensione da 5 metri oppure un cavo di estensione da 15 metri (Vedi Cap. 9 “Accessori”).



ATTENZIONE:

Il robot rasaerba necessita di ricevere il segnale satellitare anche mentre è all'interno della base di ricarica. Se si desidera installare una copertura di protezione sopra la base di ricarica, utilizzare solo coperture originali STIGA. Non installare in nessun caso coperture in materiale metallico sopra la base di ricarica.

4.5.2. RICARICA ROBOT RASAERBA DOPO L'INSTALLAZIONE

Ricaricare il robot rasaerba prima di procedere con la programmazione dei confini virtuali.

Requisiti e Obblighi:

- Base di ricarica.

Procedura:

1. Ricaricare il robot rasaerba (Vedi Par. 5.5).

NOTA: Le batterie, alla prima ricarica, devono rimanere in carica per almeno 2 ore.

4.6. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE (SE NECESSARIA)

Per il funzionamento, il robot rasaerba riceve dati di correzione satellitare, che vengono trasmessi tramite il Cloud STIGA. Il segnale di correzione satellitare è disponibile in molti Paesi. Verificare preventivamente che il segnale di correzione satellitare sia presente nel luogo di installazione su stiga.com o tramite APP. Nel caso in cui il segnale di correzione satellitare non sia disponibile nel luogo di installazione, è necessario installare una Stazione di Riferimento Satellitare, disponibile come accessorio (vedi cap. 9. “Accessori”).

Per verificare la presenza del segnale di correzione satellitare nel luogo di installazione del robot rasaerba, seguire la procedura guidata tramite App.

Nel caso in cui il segnale di correzione satellitare non sia disponibile nel luogo di installazione, seguire le istruzioni seguenti per l'installazione della stazione di riferimento satellitare (non inclusa).



AVVERTENZA:

Per motivi di sicurezza, la stazione di riferimento satellitare non deve essere mai spostata dopo la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare. Il robot rasaerba potrebbe uscire dall'area di lavoro programmata. Se la stazione di riferimento viene spostata, è necessaria la riprogrammazione



AVVERTENZA:

Per motivi di sicurezza, la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare è stata eseguita tramite segnale di correzione satellitare, e si desidera in seguito utilizzare il robot rasaerba tramite una stazione di riferimento satellitare, è necessaria la riprogrammazione. Allo stesso modo, se la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare è stata eseguita utilizzando una stazione di riferimento satellitare, e si desidera in seguito utilizzare il robot rasaerba tramite segnale di correzione satellitare, è necessaria la riprogrammazione.

4.6.1. COMPONENTI PER L'INSTALLAZIONE

(A) Stazione di riferimento satellitare

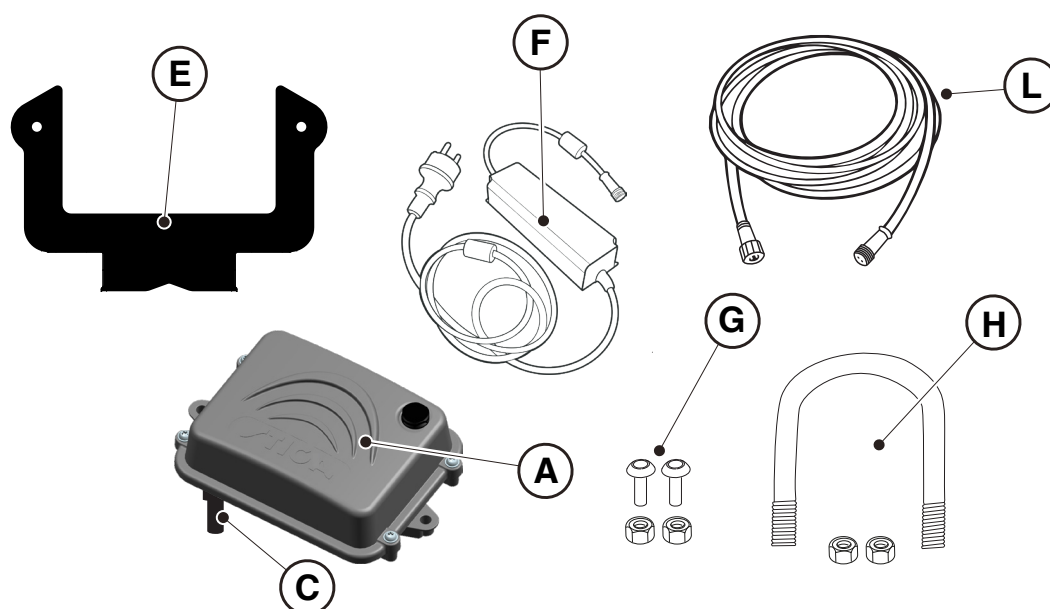
(E) Staffa di fissaggio

(H) Cavallotto per il fissaggio della staffa a palo

(G) Viti per il fissaggio della stazione di riferimento satellitare sulla staffa

(F) Alimentatore

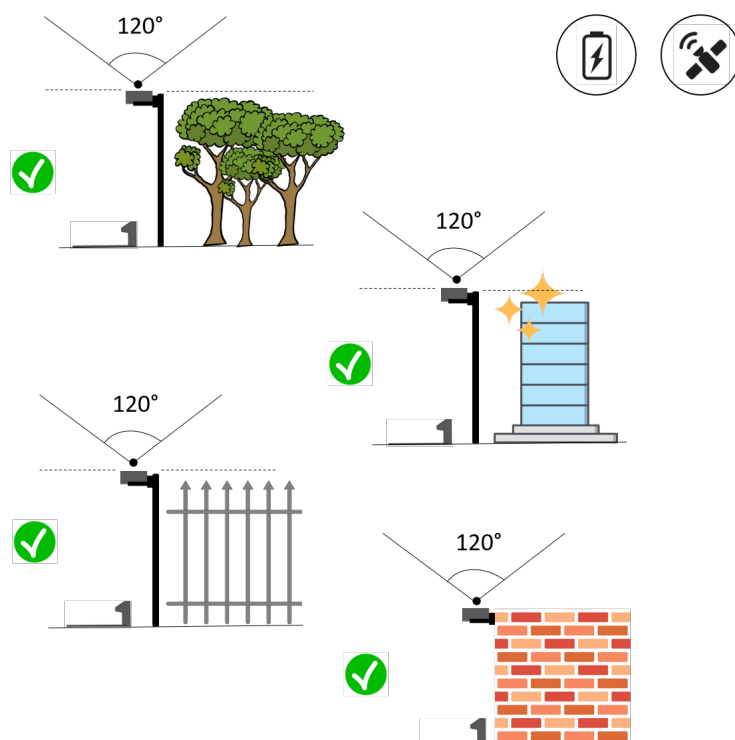
(L) Cavo di estensione



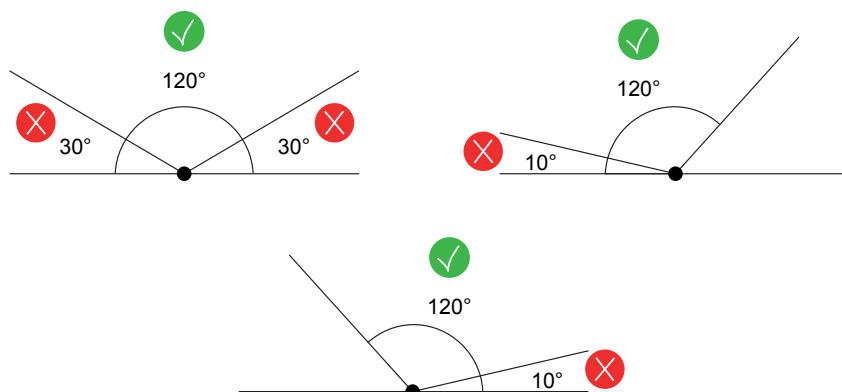
4.6.2. VERIFICHE PER L'INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE

 PERICOLO ELETTRICO: Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal Costruttore. L'uso improprio può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.	 AVVERTENZA: Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.
 PERICOLO ELETTRICO: Per effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia del Paese in cui viene utilizzato.	 PERICOLO ELETTRICO: Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.
 AVVERTENZA: Pericolo di taglio mani.	 AVVERTENZA: Pericolo di pulviscolo negli occhi.
 OBBLIGO GUANTI: Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.	 OBBLIGO OCCHIALI: Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.
 PERICOLO ELETTRICO: Non collegare l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. Non collegare e non toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione. Un cavo danneggiato può portare a un contatto con parti sotto tensione.	

La stazione di riferimento satellitare deve essere obbligatoriamente posizionata in una zona in cui il cielo sia completamente visibile. La stazione di riferimento satellitare deve essere posizionata al di sopra di elementi di disturbo come: alberi a chioma fitta, siepi, muri di cinta, recinzioni metalliche, edifici e superfici riflettenti come vetrate o pareti metalliche. E' necessaria la connessione ad una presa elettrica.



NOTA: Il cielo è da considerarsi completamente visibile quando libero per un angolo di almeno 120° in tutte le direzioni.



4.6.3. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE

 PERICOLO ELETTRICO: Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal Costruttore. L'uso improprio può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.	 AVVERTENZA: Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.
 PERICOLO ELETTRICO: Per effettuare l'allacciamento elettrico, è necessario che in prossimità della zona di installazione sia stata predisposta una presa di corrente. Assicurarsi che l'allacciamento alla rete di alimentazione sia conforme alle leggi vigenti in materia del Paese in cui viene utilizzato.	 PERICOLO ELETTRICO: Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.
 AVVERTENZA: Pericolo di taglio mani.	 AVVERTENZA: Pericolo di pulviscolo negli occhi.
 OBBLIGO GUANTI: Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.	 OBBLIGO OCCHIALI: Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.
 PERICOLO ELETTRICO: Non collegare l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. Non collegare e non toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione. Un cavo danneggiato può portare a un contatto con parti sotto tensione.	

L'installazione della stazione di riferimento satellitare (A) deve essere eseguita attraverso la staffa di fissaggio (E). Per l'alimentazione è necessario un alimentatore (F) e la connessione ad una presa elettrica.

Predisporre la zona di installazione dell'alimentatore (F) in modo che esso sia protetto dalla radiazione solare e in modo che in nessuna condizione atmosferica esso possa ritrovarsi in condizioni di immersione in acqua.



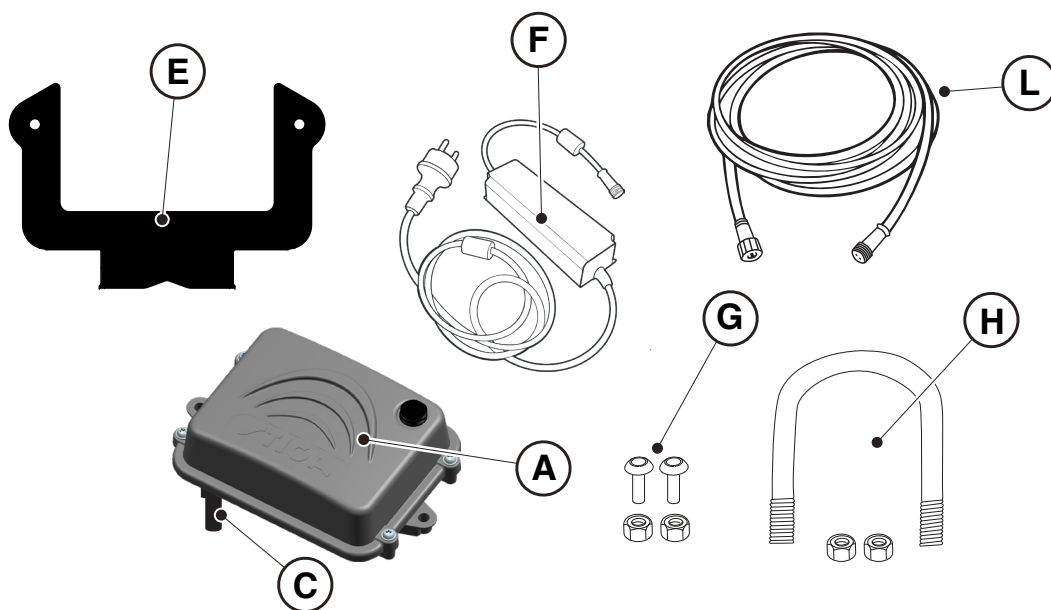
AVVERTENZA:
Il cavo di alimentazione, l'alimentatore, la prolunga e ogni altro cavo elettrico non appartenente al prodotto devono rimanere all'esterno dell'area di taglio per tenerli lontani da parti pericolose in movimento ed evitare danni ai cavi che possono portare a contatto con parti sotto tensione.


AVVERTENZA:

Il cavo di alimentazione elettrica e l'alimentatore devono essere posizionati in modo da non costituire pericolo per bambini, persone o animali.


AVVERTENZA:

Per motivi di sicurezza, se la stazione di riferimento satellitare non deve essere mai spostata dopo la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare. Il robot rasaerba potrebbe uscire dall'area di lavoro programmata. Se la stazione di riferimento viene spostata, è necessaria la riprogrammazione.


Requisiti e Obblighi:

- Stazione di riferimento satellitare (A).
- Alimentatore (F).
- Cavo di estensione (L).
- Staffa di fissaggio (E).
- Viti per il fissaggio della stazione di riferimento satellitare sulla staffa (G).
- Cavallotto per il fissaggio della staffa a palo (H) o viti per il fissaggio a parete (non incluse).

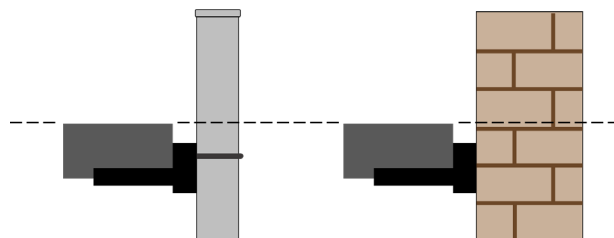
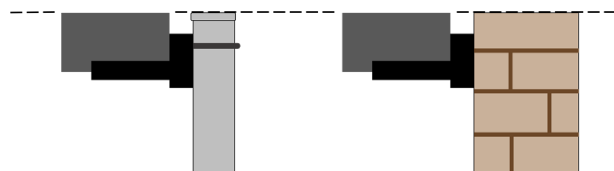
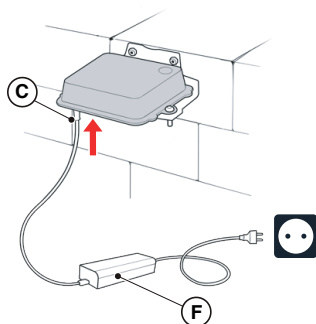
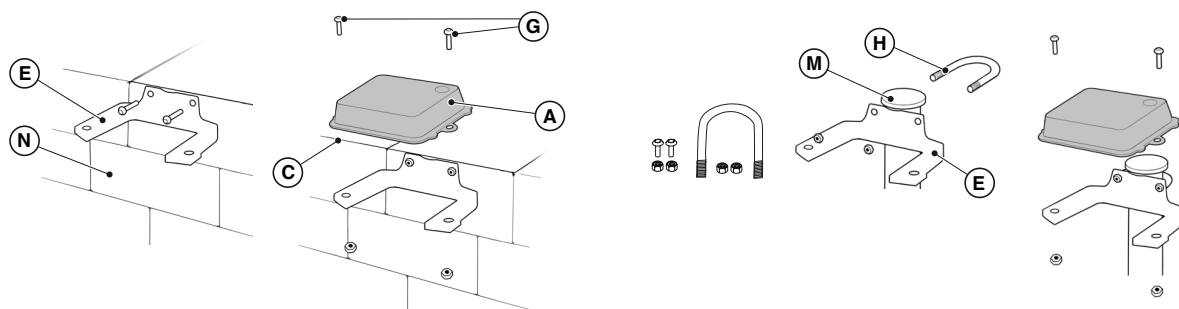
Procedura:

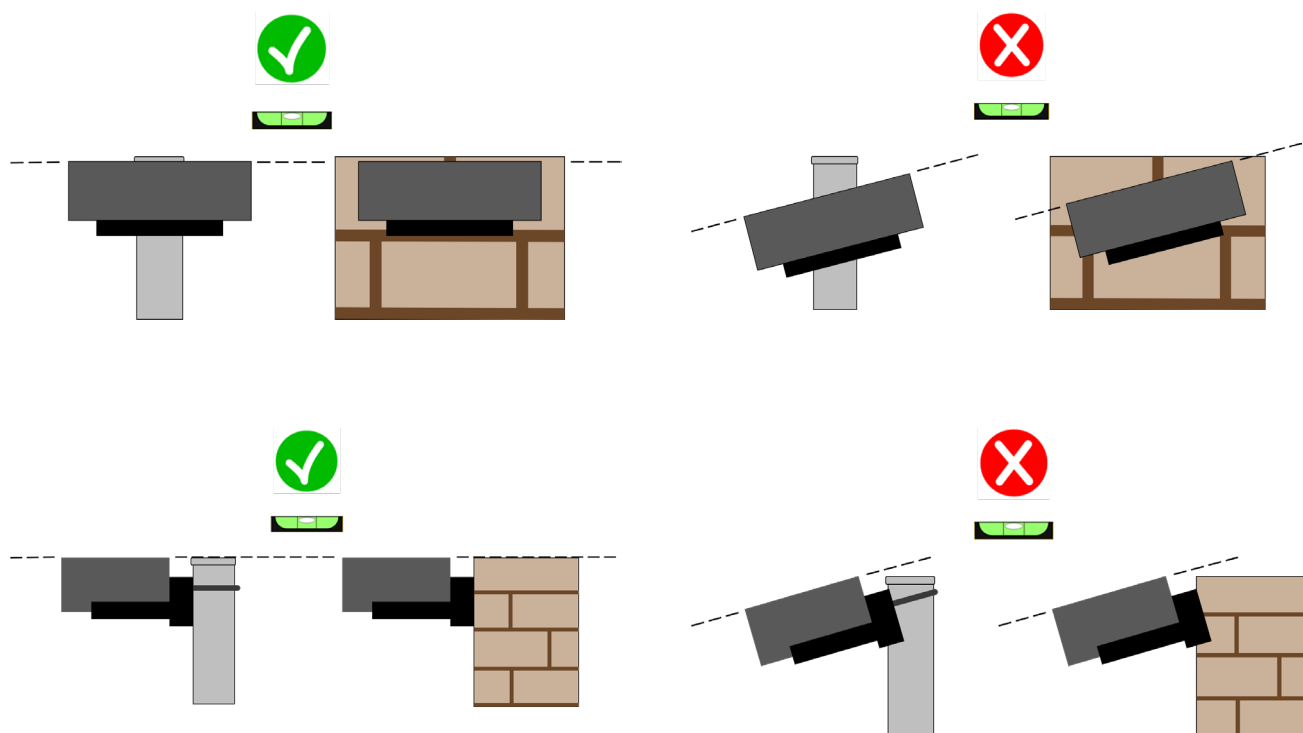
1. Verificare i requisiti di installazione al Par. 4.6.2.
2. Fissare la staffa (E) su di una parete (N) utilizzando le viti di fissaggio (non incluse), assicurandosi che sia in bolla. Se il montaggio avviene su un palo (M), utilizzare il cavallotto incluso (H) per fissare la staffa (E).
3. Fissare la stazione di riferimento satellitare (A) alla staffa (E) con il connettore (C) rivolto verso il basso utilizzando le viti (G). Assicurarsi che la stazione sia in posizione perfettamente orizzontale. Connettere la stazione di riferimento satellitare all'alimentatore (F) o al cavo di prolunga tramite il connettore (C) e avvitare la ghiera.
4. Fissare il cavo di alimentazione in modo che non possa danneggiarsi o creare pericolo.
5. Collegare la spina dell'alimentatore (F) alla presa elettrica.

NOTA: La parte superiore della stazione di riferimento satellitare deve essere il più possibile vicina alla parte superiore della parete o del palo.

NOTA: Se necessario, è possibile estendere il cavo che alimenta la stazione di riferimento satellitare utilizzando i cavi di estensione, disponibili come accessori. È consentito utilizzare al massimo due cavi di estensione da 5 metri, oppure un cavo da 15 metri (Vedi Cap. 9 “Accessori”).

NOTA: Per evitare interferenze, la stazione di riferimento satellitare deve essere installata ad almeno 400 cm di distanza da altre stazioni di riferimento satellitari eventualmente presenti nelle vicinanze.





ATTENZIONE:

La superficie o il palo su cui viene fissata la stazione di riferimento satellitare devono essere stabili e non devono muoversi, oscillare o ruotare, ad esempio in caso di vento forte o intemperie. Il movimento della stazione di riferimento satellitare influenza la precisione di funzionamento del robot rasaerba.



ATTENZIONE:

Durante l'installazione della stazione di riferimento satellitare, operare con prudenza. Vi è il rischio di caduta da altezze elevate o di caduta di oggetti nel vuoto.



ATTENZIONE:

Se la stazione di riferimento satellitare viene spostata, è necessario eseguire nuovamente la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare tramite APP.



ATTENZIONE:

Assicurarsi che la stazione di riferimento satellitare sia installata in posizione perfettamente orizzontale.

4.7. PROGRAMMAZIONE DEI CONFINI VIRTUALI, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE

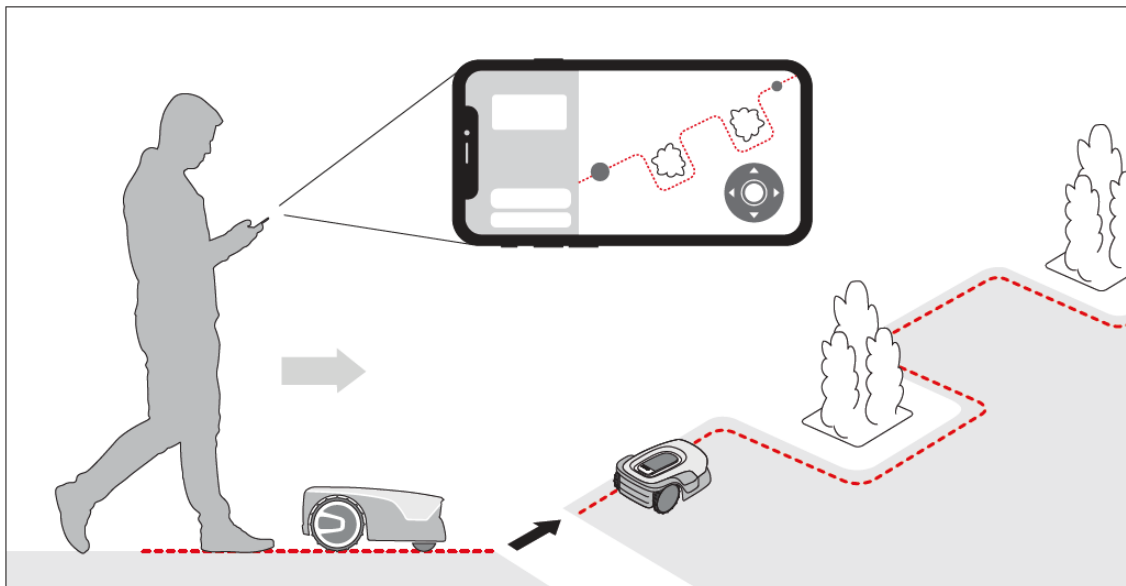
La programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare si esegue tramite le rispettive procedure guidate presenti in APP "STIGA.GO". La procedura richiede di guidare il robot rasaerba manualmente camminando a fianco di esso secondo i criteri generali riportati nel Cap. 4.4.

Requisiti e Obblighi:

- Dispositivo mobile Android o iOS connesso ad internet (non incluso).

Procedura:

1. Scaricare l'APP "STIGA GO" da Google Play Store per i dispositivi Android o da App Store per i dispositivi iOS.
2. Seguire la procedura guidata in APP (per maggiori informazioni riferirsi al Par. APP).



AVVERTENZA:

L'area operativa o i percorsi utilizzati dalla macchina per il suo trasferimento devono essere impostati in modo da non comprendere spazi pubblici per evitare danni a persone, cose o incidenti a veicoli.



AVVERTENZA:

Per la propria sicurezza e per evitare danni a persone, animali o cose, l'operatore deve preventivamente conoscere l'area in cui il robot rasaerba viene guidato manualmente. Durante la guida del robot camminare con cautela in modo da evitare cadute.

4.8. FUNZIONALITÀ E IMPOSTAZIONI DEL PRODOTTO

Il funzionamento in automatico del robot rasaerba richiede una serie di impostazioni eseguibili tramite dispositivo mobile (smartphone) iOS o Android con l'App "STIGA GO" installata.

L'app iOS è scaricabile da iOS App Store. L'app Android è scaricabile da Google Play Store.

NOTA: Le funzioni di cui è dotato il robot rasaerba dipendono dal modello. Alcune delle funzioni descritte in questo manuale potrebbero non essere incluse per il proprio modello e richiedere l'acquisto di pacchetti aggiuntivi per il loro utilizzo. Verificare su stiga.com o tramite App le funzioni di cui è dotato il proprio modello di robot rasaerba



Install Stiga.GO App



INDICE

4.8.1.	PRELOGIN	40
4.8.2.	REGISTRAZIONE (SIGN UP)	40
4.8.3.	ASSOCIAZIONE DISPOSITIVO (PAIRING)	40
4.8.4.	CONNETTIVITA' REMOTA E ATTIVAZIONE DELLA SIM CARD	40
4.8.5.	GARAGE E PAGINA PRODOTTO (DEVICE PAGE)	40
4.8.6.	CONFIGURAZIONE DELLA BASE DI RICARICA.....	41
4.8.7.	CALIBRAZIONE DELLA BASE DI RICARICA	41
4.8.8.	INIZIALIZZAZIONE DEL ROBOT RASAERBA.....	42
4.8.9.	PROGRAMMAZIONE DEI CONFINI VIRTUALI, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE.....	42
4.8.10.	PROGRAMMAZIONE DEL PERCORSO DI RIENTRO ALLA BASE DI RICARICA	43
4.8.11.	MAPPA DEL GIARDINO	44
4.8.12.	TAGLIO SINGOLO / PROGRAMMATO (SPOT CUT / SCHEDULED).....	44
4.8.13.	PROGRAMMAZIONE DELLE SESSIONI DI TAGLIO (MOWING SESSIONS).....	45
4.8.14.	GESTIONE PACCHETTO DATI.....	45
4.8.15.	INTEGRAZIONE CON ASSISTENTI VOCALI (AMAZON ALEXA)	45
4.8.16.	BLOCCO TASTIERA (APP LOCK)	45
4.8.17.	IMPOSTAZIONE DELLA MODALITÀ DI NAVIGAZIONE DESIDERATA	45
4.8.18.	TAGLIO DEL BORDO (BORDER CUT)	46
4.8.19.	SENSORE PIOGGIA	46
4.8.20.	AGGIORNAMENTO SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)	46
4.8.21.	PROFILO / SCELTA DEL RIVENDITORE PREFERITO / MESSAGGISTICA.....	46
4.8.22.	ANTIFURTO	47
4.8.23.	MODIFICA O CANCELLAZIONE DEL PERIMETRO VIRTUALE, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE.....	47
4.8.24.	IMPOSTAZIONE DELLA PRIORITA' DI TAGLIO DELLE ZONE DEL GIARDINO.....	47
4.8.25.	ZONA DI NON TAGLIO TEMPORANEA	47
4.8.26.	RIMANI LONTANO (STAY AWAY)	48
4.8.27.	NOTIFICA OSTACOLI	48
4.8.28.	MODALITA' DI TAGLIO PER GRANDI AREE APERTE.....	49
4.8.29.	MODULO TELECAMERA.....	49

4.8.1. PRELOGIN

Al primo accesso nell'app è possibile:

- Accedere alle pagine informative riguardanti i rivenditori e i prodotti STIGA.
- Eseguire la prima registrazione.
- Eseguire il Login per utenti già registrati.

4.8.2. REGISTRAZIONE (SIGN UP)

La sezione "Registrati" permette la registrazione dell'utente e abilita l'accesso a tutte le funzioni dell'app. L'utente può eseguire l'accesso tramite il proprio account Google, Facebook e Apple, oppure creare un nuovo account compilando i campi richiesti.

La procedura di registrazione necessita di una verifica tramite e-mail.

4.8.3. ASSOCIAZIONE DISPOSITIVO (PAIRING)

La sezione "Associazione Dispositivo" permette, mediante connessione bluetooth®, di associare il proprio dispositivo mobile al robot rasaerba, alla stazione di riferimento satellitare (se presente) e di configurare la base di ricarica.

Per effettuare l'associazione è necessario che il robot rasaerba, la base di ricarica e la stazione di riferimento satellitare (se presente) siano accesi e che si trovino ad una distanza inferiore a 8 metri dal dispositivo mobile. Per associare un nuovo robot rasaerba STIGA, premere il pulsante "aggiungi dispositivo" (+) e seguire la procedura guidata.

Completata l'associazione, viene visualizzata la pagina principale del prodotto da cui è possibile accedere ai diversi menù disponibili.

NOTA: se l'associazione della base di ricarica è avvenuta con successo, la spia luminosa presente nella base di ricarica si illumina con luce fissa quando il robot rasaerba è fuori dalla base di ricarica. Se l'associazione non è stata eseguita, la spia luminosa lampeggia quando il robot rasaerba è fuori dalla base di ricarica. .

NOTA: dopo l'associazione di tutti i dispositivi, prima di utilizzare il prodotto, è necessario eseguire la "calibrazione della base di ricarica", (vedi Par. 4.8.7).

NOTA: se il robot rasaerba non viene rilevato dal dispositivo mobile, verificare che esso non sia già connesso tramite bluetooth® ad un altro dispositivo mobile

4.8.4. CONNETTIVITA' REMOTA E ATTIVAZIONE DELLA SIM CARD

Il robot rasaerba è dotato di un modulo di connettività cellulare con SIM card che permette la connessione al cloud STIGA e il controllo remoto del robot rasaerba. Dopo aver completato l'associazione del dispositivo all'account dell'utente, è necessario attivare la SIM card.

Procedura:

Seguire la procedura guidata tramite APP.

4.8.5. GARAGE E PAGINA PRODOTTO (DEVICE PAGE)

Nella sezione "Garage" sono visualizzati tutti i prodotti Stiga associati al profilo utente.

I prodotti associati vengono visualizzati scorrendo a destra e sinistra tra le diverse schermate.

Per ognuno dei prodotti visualizzati è possibile accedere ad una serie di opzioni che consentono di:

- rinominare o eliminare il dispositivo dall'account utente;
- accedere alle informazioni prodotto e ai manuali;
- verificare lo stato della connettività alla rete mobile e lo stato del segnale GNSS del robot rasaerba e della stazione di riferimento (se presente);
- effettuare aggiornamenti firmware.

Dalla sezione “Garage” è possibile accedere alla “Pagina prodotto” di ogni prodotto associato.

La pagina prodotto del robot rasaerba è suddivisa in tre sezioni:

- Robot.
- Impostazioni.
- Il mio giardino.

La sezione “Robot” permette di:

- Verificare lo stato del robot rasaerba (livello batteria, stato di funzionamento, modalità di taglio impostata).
- Avviare e arrestare il robot rasaerba.
- Forzare il rientro alla base di ricarica del robot rasaerba.
- Avviare il robot rasaerba al lavoro in un’area non raggiungibile autonomamente.

La sezione “Impostazioni” permette di:

- Selezionare la modalità di taglio “Taglio Singolo” o “Programmato”.
- Impostare o modificare il programma di lavoro.
- Impostare o modificare l’altezza di taglio.
- Calibrare il posizionamento del robot rasaerba nella base di ricarica.
- Avviare la procedura di ibernazione per lo stoccaggio invernale.
- Attivare e selezionare la sensibilità del sensore pioggia.
- Attivare ulteriori funzioni accessorie.

La sezione “Il mio giardino” permette di:

- Registrare i confini virtuali, i percorsi di trasferimento e le zone da evitare tramite procedure guidate in app.
- Visualizzare la mappa del giardino con gli elementi registrati e la posizione in tempo reale del robot rasaerba.
- Impostare la direzione di taglio desiderata.
- Avviare il robot rasaerba al lavoro in una specifica zona del giardino.

4.8.6. CONFIGURAZIONE DELLA BASE DI RICARICA

Prima di utilizzare il robot rasaerba, è necessario eseguire la configurazione della base di ricarica, (vedi [Par. 4.8.3](#))

4.8.7. CALIBRAZIONE DELLA BASE DI RICARICA

L’operazione di calibrazione della posizione di rientro in base è obbligatoria e richiesta in app immediatamente dopo aver completato la configurazione della base di ricarica.

La calibrazione consente al robot rasaerba di determinare il corretto allineamento ai contatti di ricarica, utilizzando la lettura del segnale radio emesso dall’antenna sotto il pianale della base di ricarica.

Procedura:

1. Disporre il robot rasaerba sulla base di ricarica e innestarlo ai contatti di ricarica.
2. Se necessario sollevare leggermente il robot rasaerba dalla maniglia posteriore e allinearli con la base di ricarica in modo che sia perfettamente in asse con essa.
3. Verificare sulla tastiera del robot rasaerba che l’icona luminosa “ALLARME” sia spenta, in caso contrario prima di procedere resettare gli allarmi (vedi par 5.3.7).
4. Chiudere la cover.
5. Avviare la calibrazione secondo la procedura guidata in app.
6. Attendere fino al messaggio di conferma di avvenuta calibrazione.

NOTA: se la procedura non viene completata entro 5 minuti dalla connessione del robot rasaerba ai contatti di ricarica, la calibrazione viene annullata. È necessario sganciare il robot dai contatti di ricarica e ripetere la procedura dal punto 1.

4.8.8. INIZIALIZZAZIONE DEL ROBOT RASAERBA

L'inizializzazione del robot rasaerba è obbligatoria e richiesta in app:

- Al primo avvio del prodotto.
- Quando il robot rasaerba viene acceso o riavviato.
- Quando il robot rasaerba viene spostato manualmente.

Procedura al primo avvio del prodotto:

1. Avviare l'inizializzazione come richiesto da app ed attendere il completamento della procedura. Il robot rasaerba procede marcia avanti eseguendo tre passi di circa 1 m.

Procedura in caso di accensione o spostamento manuale del robot rasaerba:

1. Disporre il robot rasaerba all'interno di una zona programmata, in modo che esso possa avanzare in avanti per almeno 3 m rimanendo all'interno del confine virtuale senza incontrare ostacoli.
2. Avviare l'inizializzazione come richiesto da app ed attendere il completamento della procedura. Il robot rasaerba procederà marcia avanti eseguendo tre passi di circa 1 m.

4.8.9. PROGRAMMAZIONE DEI CONFINI VIRTUALI, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE

Prima di procedere con la programmazione, assicurarsi di avere completato le fasi di: associazione dispositivo (Par. 4.8.3), configurazione della base di ricarica (Par. 4.8.6), calibrazione della base di ricarica (Par. 4.8.7), inizializzazione del robot rasaerba (Par. 4.8.8).

La programmazione dei confini virtuali delle diverse Zone e delle Aree Chiuse, dei Percorsi di Trasferimento e delle Zone da Evitare si esegue tramite le rispettive procedure guidate presenti in App STIGA.GO. Le procedure richiedono di guidare il robot rasaerba manualmente, camminando a fianco di esso.

Il robot può essere guidato in due modalità:

- Tramite Joystick virtuale in app.
- Tramite l'accessorio Trolley cod: 1127-0021-01.

Di seguito sono riportati i passi più rilevanti:

1. Seguire la procedura di avvio del robot riportata in APP, scegliere tra le opzioni joystick e Trolley.
2. Guidare il robot rasaerba con Joystick virtuale o Trolley nel punto in cui si desidera iniziare la programmazione.
3. Iniziare la registrazione dei confini o percorsi virtuali premendo l'apposito tasto.
4. Guidare il robot rasaerba con Joystick virtuale o Trolley per tutto il perimetro o percorso da programmare. Il punto iniziale e il punto finale del perimetro virtuale devono coincidere. È anche possibile registrare il perimetro o i percorsi virtuali tramite il metodo "point to point". In questo caso il robot registra il perimetro o il percorso come sequenza di tratti rettilinei tra i punti selezionati dall'utente.



AVVERTENZA:

Rispettare le distanze minime dagli ostacoli e le indicazioni riportate nel Par. 4.4

5. Confermare la registrazione.

NOTA: Il numero massimo di zone virtuali di taglio e di zone da evitare che è possibile registrare dipende dal modello del robot rasaerba.

NOTA: al termine della programmazione dei confini virtuali, il robot rasaerba ripercorre l'intero perimetro virtuale allo scopo di verificare se la programmazione è stata effettuata correttamente.

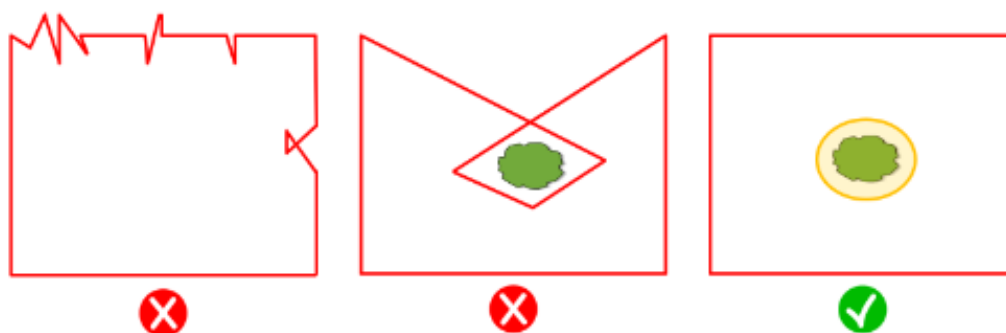
NOTA: per gestire in modo differenziato aree diverse del giardino, è possibile programmare più zone virtuali.

NOTA: prima della programmazione dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare è necessario programmare i confini virtuali.

NOTA: non spostare il robot rasaerba a mano, ogni spostamento manuale del robot rasaerba richiede di ripetere la procedura di inizializzazione.

NOTA: se la base di ricarica è stata installata sul bordo della zona da tagliare, durante la programmazione dei confini virtuali è necessario guidare il robot facendolo passare sopra il pianale della base.

NOTA: per il corretto funzionamento del robot rasaerba, evitare la presenza di incroci e/o sovrapposizioni nel perimetro virtuale.



4.8.10. PROGRAMMAZIONE DEL PERCORSO DI RIENTRO ALLA BASE DI RICARICA

Per consentire l'ingresso del robot rasaerba alla base di ricarica, è necessario programmare il percorso di rientro secondo le caratteristiche di seguito riportate:

- Il percorso di rientro deve avere lunghezza minima 3 m.
- Il tratto che termina nella base di ricarica deve essere lungo almeno 3 m, rettilineo e allineato con il centro della base di ricarica, (esso può coincidere con l'intero percorso di rientro).
- Il punto iniziale del percorso di rientro deve trovarsi all'interno del confine virtuale ad una distanza di almeno 1 metro dal perimetro, in modo che il robot rasaerba possa raggiungerlo autonomamente.
- Il punto finale coincide con la posizione di ricarica del robot rasaerba.

NOTA: prima della programmazione del percorso di trasferimento alla base di ricarica, è necessario programmare i confini virtuali.

NOTA: rispettare le distanze minime dagli ostacoli e le indicazioni riportate nel Par. 4.4

In alcuni casi è possibile attivare, tramite app, una manovra in retromarcia lunga (Long Exit), in questo caso il robot rasaerba esegue una manovra in retromarcia di 2 m prima della rotazione di 180°. Vedi Par. 4.3.2 per maggiori dettagli.

Procedura:

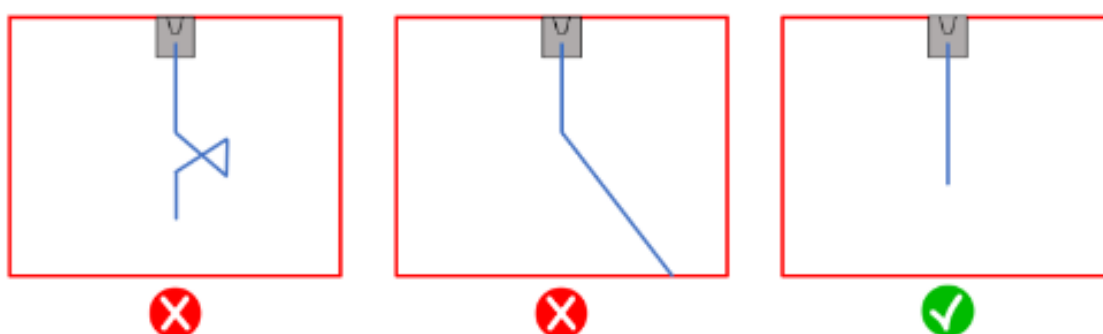
1. Assicurarsi che il confine virtuale dell'area da cui ha inizio il percorso di trasferimento sia stato programmato, se richiesto eseguire l'inizializzazione.
2. Dal menù "Il mio giardino" scegliere la zona programmata da cui deve partire il percorso di rientro alla base di ricarica, selezionare la creazione di un nuovo collegamento e scegliere "Base di Ricarica".
3. Guidare il robot rasaerba con il joystick nel punto in cui si desidera iniziare la programmazione.
4. Iniziare la registrazione del percorso di rientro alla base di ricarica premendo l'apposito tasto.
5. Guidare il robot rasaerba manualmente con il joystick lungo il percorso da programmare fino all'innesto del robot con i contatti di ricarica.

6. Confermare la registrazione.

NOTA: non spostare il robot rasaerba a mano, ogni spostamento manuale del robot rasaerba richiede di ripetere la procedura di inizializzazione.

NOTA: la base di ricarica può essere installata anche fuori dall'area di lavoro. In questo caso, il robot utilizzerà l'intero percorso di rientro per ritornare alla base di ricarica e per raggiungere l'area di lavoro durante il funzionamento.

NOTA: al termine della programmazione del percorso di rientro alla base, il robot rasaerba ripercorre l'intero percorso allo scopo di verificare se la programmazione è stata effettuata correttamente.



4.8.11. MAPPA DEL GIARDINO

Dalla sezione “Il mio giardino” è possibile accedere alla mappa del giardino e visualizzare:

- I confini virtuali.
- Le zone da evitare.
- I percorsi di trasferimento.
- La posizione in tempo reale del robot rasaerba.
- La posizione della base di ricarica e il relativo percorso di rientro.

4.8.12. TAGLIO SINGOLO / PROGRAMMATO (SPOT CUT / SCHEDULED)

Il selettore “Taglio singolo/Programmato” del menu impostazioni permette di attivare o disattivare il programma di lavoro schedulato.

Il numero di ore settimanali da programmare sono suggerite dall'app in base alle dimensioni del giardino.

- Se impostato su “Programmato” il robot rasaerba lavora secondo il programma di lavoro schedulato.
- Se impostato su “Taglio singolo” il robot rasaerba lavora eseguendo un singolo ciclo di lavoro.

NOTA: quando il robot rasaerba termina un ciclo di copertura dell'intero giardino, ritorna in base di ricarica e vi rimane fino al successivo orario di partenza impostato.

NOTA: quando il robot rasaerba termina un ciclo di copertura di una singola zona, prosegue direttamente verso la successiva zona di taglio.

4.8.13. PROGRAMMAZIONE DELLE SESSIONI DI TAGLIO (MOWING SESSIONS)

La sezione “Sessioni di taglio” permette di programmare l’orario e le giornate di lavoro del robot rasaerba. Il numero di ore settimanali da programmare sono suggerite dall’app in base alle dimensioni del giardino.

Procedura:

1. Dal menu “Impostazioni”, selezionare “Sessioni di taglio” e scegliere un giorno della settimana in cui impostare le sessioni di lavoro desiderate.
2. L’utente ha la possibilità di applicare lo stesso orario di lavoro a più giorni della settimana.
3. L’orario di lavoro verrà visualizzato all’interno del giorno in cui è programmato. Premendo su ogni orario di lavoro è possibile copiarlo o cancellarlo.

4.8.14. GESTIONE PACCHETTO DATI

Verificare le condizioni d'uso del pacchetto dati su stiga.com

4.8.15. INTEGRAZIONE CON ASSISTENTI VOCALI (IN BASE AL MODELLO) (AMAZON ALEXA)

L’integrazione con un assistente vocale permette di interagire con il robot rasaerba secondo le opzioni disponibili in app, ad esempio è possibile:

- Iniziare una sessione di lavoro.
- Fermare il robot rasaerba durante il taglio dell’erba e riprendere il lavoro.
- Forzare il rientro in base di ricarica del robot rasaerba.
- Chiedere informazioni sul prossimo orario di inizio lavoro programmato.
- Chiedere informazioni sullo stato del robot rasaerba.

NOTA: l'integrazione del robot rasaerba con un assistente vocale non si effettua tramite l'app Stiga.GO, ma deve essere impostata tramite l'app dell'assistente vocale stesso.

4.8.16. BLOCCO TASTIERA (APP LOCK)

Per impedire l'utilizzo del robot rasaerba da parte di bambini o persone non autorizzate, è possibile bloccare il funzionamento della tastiera. In questo modo è possibile comandare il robot rasaerba solamente tramite App.

Procedura:

1. Attivare o disattivare la funzione Blocco tastiera/App Lock dal menu "impostazioni" dell'app.

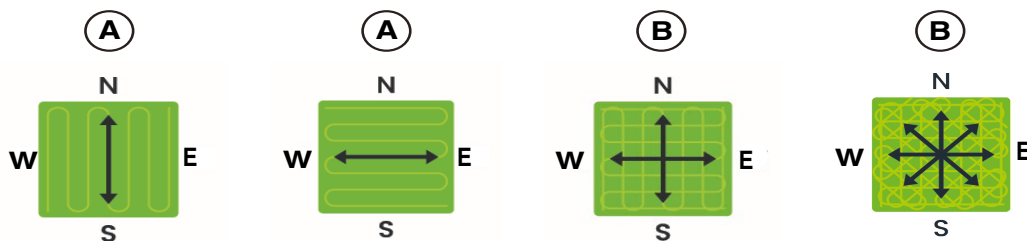
NOTA: quando la funzione è attiva, il blocco tastiera rimane attivo anche se il robot rasaerba viene spento.

4.8.17. IMPOSTAZIONE DELLA MODALITÀ DI NAVIGAZIONE DESIDERATA

La funzione permette di impostare la modalità di navigazione con cui il robot rasaerba si muove all’interno del giardino durante il taglio dell’erba.

È possibile selezionare diverse direzioni di taglio (A), oppure modalità combinate di esse (B). È inoltre possibile eseguire una regolazione fine della direzione di taglio selezionata, in modo da allinearla ad eventuali strutture o forme del giardino. La regolazione può essere eseguita in un intervallo tra -90° e +90°, con precisione di 0,1°.

La modifica della modalità di navigazione eseguita dall’utente in una zona in cui il taglio è stato iniziato ma non completato, diventa effettiva dopo che il taglio della zona interessata è stato completato.



Procedura:

1. Scegliere la modalità di navigazione desiderata dal menu "impostazioni" dell'app.
2. Se necessario, regolare la direzione di taglio con i tasti "+" e "-" fino ad ottenere la regolazione desiderata.

4.8.18. TAGLIO DEL BORDO (BORDER CUT)

La sezione “Taglio del bordo”, se attivata, abilita il taglio del bordo del giardino e delle zone di non taglio. Il taglio del bordo viene effettuato dal robot rasaerba dopo aver completato il taglio della zona programmata.

Procedura:

1. Attivare la funzione “taglio del bordo” dal menu "impostazioni" dell'app. È possibile attivare la funzione separatamente per ogni zona virtuale o zona di non taglio programmata.

4.8.19. SENSORE PIOGGIA

La funzione “Sensore Pioggia” permette di abilitare o disabilitare il sensore di pioggia presente sul robot rasaerba. Il sensore pioggia può essere impostato su tre diversi livelli di sensibilità. Ad una sensibilità maggiore corrisponde una maggiore permanenza in base in caso di pioggia.

Bassa sensibilità: 4 ore, Media sensibilità: 8 ore, Alta sensibilità: 12 ore.

Procedura:

1. Attivare la funzione dal menu "impostazioni" dell'app.

4.8.20. AGGIORNAMENTO SOFTWARE (FIRMWARE UPDATE)

Gli aggiornamenti del firmware del prodotto, se disponibili, vengono notificati nella pagina di visualizzazione del prodotto in “Garage”.

Gli aggiornamenti disponibili vengono eseguiti in sequenza nell’ordine: robot rasaerba, stazione di riferimento, base di ricarica.

Durante l’aggiornamento occorre tenere il telefono vicino al dispositivo che si sta aggiornando.

L’aggiornamento di ogni dispositivo richiede dai 10 ai 20 minuti.

L’utente può inoltre accedere al menu presente nella pagina di visualizzazione del prodotto in “Garage” per verificare la disponibilità di aggiornamenti e forzare l’aggiornamento firmware.

In base alla versione firmware installata nel prodotto, è anche possibile effettuare l’aggiornamento da remoto tramite connessione di rete cellulare (Firmware-Over-The-Air). Seguire la procedura guidata tramite APP.

4.8.21. PROFILO / SCELTA DEL RIVENDITORE PREFERITO / MESSAGGISTICA

Dalla sezione “Profilo” è possibile modificare i dati dell’account e cambiare la password.

La sezione “Dealer” permette di scegliere il centro di assistenza di riferimento.

La sezione “Messaggi” permette di visualizzare messaggi/informazioni.

4.8.22. ANTIFURTO (IN BASE AL MODELLO)

Questa funzione permette di ricevere una notifica di avvertimento quando il robot rasaerba è lontano dall'area di lavoro. Se la funzione è attiva, il robot rasaerba monitora continuamente la sua distanza dal perimetro virtuale. Quando il robot rasaerba viene allontanato dal perimetro virtuale per più di 100 metri:

- Il robot invia una notifica al dispositivo mobile dell'utente tramite l'App Stiga.GO.
- In app è possibile visualizzare l'effettiva posizione del robot e tracciarne i movimenti.
- Non è possibile avviare il robot rasaerba al lavoro finché è fuori dal suo perimetro virtuale.

NOTA: la funzione Antifurto rimane attiva anche se il robot rasaerba viene spento. In questo caso la notifica di furto e la posizione del robot rasaerba vengono inviate quando il robot viene acceso.

Procedura:

1. Attivare la funzione dal menu "impostazioni" dell'app. Assicurarsi che le notifiche per l'App Stiga.GO siano state attivate sul dispositivo mobile.
2. Attivare la notifica "Antifurto" nella barra laterale dell'App Stiga.GO.

4.8.23. MODIFICA O CANCELLAZIONE DEL PERIMETRO VIRTUALE, DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO E DELLE ZONE DA EVITARE

È possibile modificare il perimetro virtuale delle diverse zone in due modalità:

- Cancellazione dell'elemento: l'elemento viene interamente cancellato ed è necessaria una nuova registrazione.
- Modifica dell'elemento: è possibile modificare solo una parte dell'elemento senza cancellarlo interamente.

Nel caso in cui fosse necessario modificare i percorsi di trasferimento o le zone da evitare, è necessario eliminarli e poi registrarli nuovamente.

Procedura:

1. Per cancellare un elemento della mappa, selezionarlo dal menu "impostazioni" dell'App e premere il pulsante "elimina".
2. Per modificare il perimetro virtuale, selezionare la zona virtuale desiderata dal menu "Impostazioni" dell'App e premere il pulsante "Modifica". Seguire poi la procedura guidata tramite App.

4.8.24. IMPOSTAZIONE DELLA PRIORITA' DI TAGLIO DELLE ZONE DEL GIARDINO

Le diverse zone virtuali del giardino vengono tagliate secondo l'ordine di registrazione delle stesse.

È possibile modificare la priorità di taglio delle singole zone in modo da variarne l'ordine di taglio.

Procedura:

1. Selezionare la zona virtuale di taglio desiderata dal menu "Impostazioni" dell'App e trascinarla nella posizione voluta all'interno della lista delle zone.

NOTA: Per ogni zona del giardino viene anche indicata la percentuale di completamento del taglio, identificando di conseguenza le zone che sono già state completamente rasate e la progressione della zona che viene attualmente tagliata.

4.8.25. ZONA DI NON TAGLIO TEMPORANEA (IN BASE AL MODELLO)

La funzione "Zona di non Taglio Temporanea" permette di escludere temporaneamente una parte del giardino dall'area di taglio. L'area selezionabile deve essere una porzione di perimetro compresa tra due punti A e B selezionati dall'utente, e il segmento rettilineo che li connette. L'area selezionata non può intersecare percorsi di trasferimento.

Il robot rasaerba non entrerà all'interno della zona esclusa fino allo scadere del tempo impostato, ma continuerà a lavorare nelle altre parti del giardino.

Procedura:

1. Selezionare la funzione dal menu "Impostazioni" dell'App.
2. Seguire la procedura guidata tramite App per selezionare la parte di giardino da escludere e impostare la durata desiderata.

NOTA: Il numero massimo di zone da evitare che è possibile registrare dipende dal modello del robot rasaerba.

4.8.26. RIMANI LONTANO (STAY AWAY) (IN BASE AL MODELLO)

La funzione "Rimani Lontano" (Stay Away) permette di escludere temporaneamente una parte del giardino dall'area di taglio. L'area selezionabile è un cerchio di raggio scelto dall'utente e ha come centro la posizione GPS del dispositivo mobile, o un punto selezionato sulla mappa virtuale. L'area selezionata non può intersecare percorsi di trasferimento.

Il robot rasaerba non entrerà all'interno della zona esclusa fino allo scadere del tempo impostato, ma continuerà a lavorare nelle altre parti del giardino.

Procedura:

1. Selezionare la funzione dal menu "impostazioni" dell'App.
2. Seguire la procedura guidata tramite App per selezionare la parte di giardino da escludere e impostare la durata desiderata.

NOTA: se per l'impostazione del centro del cerchio si utilizza la posizione GPS del dispositivo mobile, la posizione di tale punto, e quindi dell'area di non taglio, dipende dalla precisione del segnale GPS ricevuto dal dispositivo mobile, che generalmente è di +/- 5 metri.

NOTA: Il numero massimo di zone da evitare che è possibile registrare dipende dal modello del robot rasaerba.

4.8.27. NOTIFICA OSTACOLI (IN BASE AL MODELLO)

La funzione "Notifica Ostacoli" permette di ricevere una notifica push se il robot rasaerba rileva la presenza di ostacoli durante il taglio.

Se la funzione è attiva e il robot rasaerba urta contro un ostacolo per un determinato numero di volte, la posizione di tale ostacolo viene memorizzata. Quando il robot rasaerba ritorna alla base di ricarica, invia una notifica push al dispositivo mobile dell'utente che contiene tutti gli ostacoli rilevati durante la sessione di taglio.

L'utente può:

- Ignorare la presenza di tali ostacoli e lasciare che il robot rasaerba urti contro di essi.
- Rimuovere fisicamente gli ostacoli dall'area di lavoro.
- Delimitare automaticamente gli ostacoli tramite una zona di non taglio virtuale di forma circolare.

In questo caso, l'utente seleziona dalla lista degli ostacoli rilevati gli ostacoli da delimitare virtualmente, scegliendo il raggio del cerchio della zona di non taglio da creare.

- Delimitare gli ostacoli tramite una zona virtuale di non taglio registrata manualmente. Questa opzione è consigliata nel caso di ostacoli di grandi dimensioni o con forma non circolare.

Procedura:

1. Attivare la funzione dal menu "Impostazioni" dell'APP.
2. In caso di presenza di ostacoli, verrà inviata una notifica push sul dispositivo mobile.
3. Aprire la notifica push e visualizzare gli ostacoli rilevati.
4. Se si desidera delimitare tali ostacoli con una zona di non taglio virtuale, seguire la procedura guidata tramite App.

NOTA: Il numero massimo di zone da evitare che è possibile registrare dipende dal modello del robot rasaerba.

4.8.28. MODALITA' DI TAGLIO PER GRANDI AREE APERTE (WIDE AREA MODE) (IN BASE AL MODELLO)

La funzione “grandi aree aperte” permette di ottimizzare il risultato di taglio per le aree di grandi dimensioni a forma regolare e poco complessa, come ad esempio i campi sportivi.

Se la funzione è attiva, la velocità di movimento del robot rasaerba aumenta, e la pianificazione del percorso di taglio viene ottimizzata per questo tipo di applicazione.

Procedura:

1. Attivare la funzione dal menu “Impostazioni” dell'APP.

4.8.29. MODULO TELECAMERA

Tramite il modulo telecamera, il robot rasaerba è in grado di riconoscere gli ostacoli presenti all'interno dell'area di lavoro e di riconoscere il bordo dell'area di taglio, allo scopo di migliorare le prestazioni di navigazione e ridurre la probabilità che il robot rasaerba urti contro gli ostacoli.

Procedura:

1. Attivare il modulo telecamera dal menu “Impostazioni” dell'APP.
2. Seguire la procedura guidata in APP per regolare i parametri di funzionamento del modulo telecamera e attivare funzioni accessorie

NOTA: Per la salvaguardia della Privacy, le immagini e i video catturati dal modulo telecamera durante il funzionamento vengono elaborati in tempo reale dal robot rasaerba e non vengono memorizzati nella memoria interna del robot rasaerba.

5. FUNZIONAMENTO

Requisiti e Obblighi:

- | | |
|--|--|
| • Installazione della base di ricarica (Vedi cap. 4.5) | • Programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi Par. 5.6) |
| • Installazione della stazione di riferimento satellitare, se necessaria (Vedi cap. 4.6) | |
| • Altezza iniziale dell'erba nell'intervallo di operatività del robot rasaerba: 20-60 mm | |
| • Batteria carica (Vedi Par. 5.5) | • Altezza di taglio opportunamente regolata (Vedi Par. 5.6) |

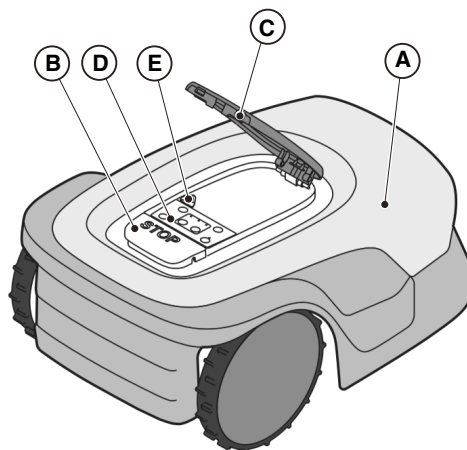
5.1. VERIFICA DELLE SICUREZZE PER L'AVVIO DEL ROBOT RASAERBA

Requisiti e obblighi:

- Chiave di sicurezza

Procedura:

1. Verificare che la cover flottante (A) sia montata in maniera corretta. La mancanza della cover non permette il funzionamento del robot rasaerba.
2. Verificare che la chiave di sicurezza (E) sia inserita. Se disinserita il robot rasaerba non si avvia.
3. Verificare che il pulsante di arresto “**STOP**” (B) non sia attivo. Se premuto, arresta il robot rasaerba e apre la cover di protezione (C) della consolle di comando (D).
4. Verificare il corretto posizionamento a terra del robot rasaerba. In caso di una eccessiva inclinazione ($\geq 45\%$ o $>50\%$) o sollevamento, i sensori di inclinazione (inclinometro) arrestano il robot rasaerba.



5.2. FUNZIONAMENTO MANUALE DEL ROBOT RASAERBA

Il robot rasaerba può essere utilizzato senza eseguire la programmazione descritta nel Par. 4.8.13. In questa modalità il robot rasaerba esegue un ciclo di lavoro, ritorna in base di ricarica e vi rimane fino al successivo avvio manuale.

Per utilizzare la macchina in questa modalità è comunque necessario eseguire la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi Par. 4.7).

Procedura:

1. Disporre il robot rasaerba all'interno sulla base di ricarica o comunque all'interno del perimetro dell'installazione.
2. Accendere il robot rasaerba (Vedi Par. 5.3.3)
3. Premere il pulsante **"STOP"** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
4. Premere il pulsante **"SELEZIONE MODALITÀ"** (F), fino al lampeggio della sola icona (L).
5. Premere il pulsante **"CONFERMA"** (G). L'icona (L) si illumina con luce fissa per confermare l'operazione.
6. Chiudere la cover (B).
7. Il robot rasaerba si avvierà al lavoro.

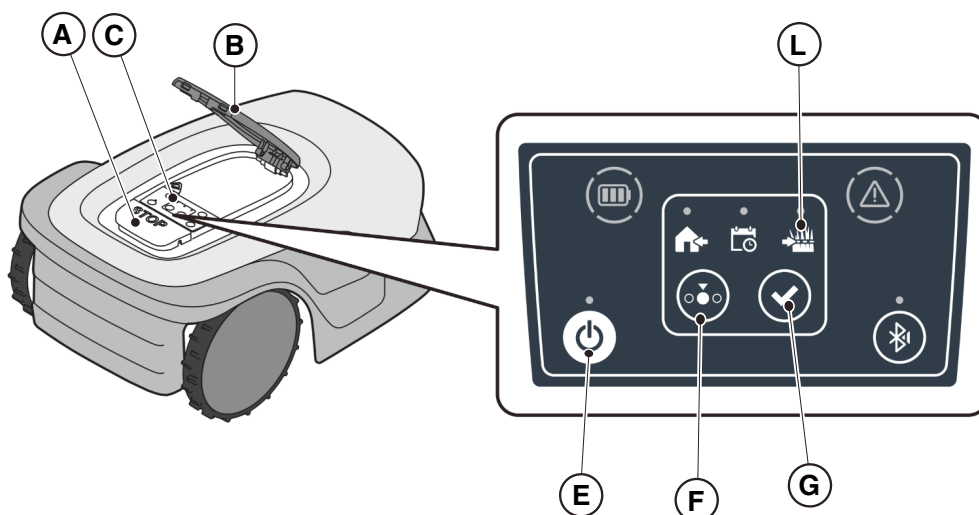
NOTA: questa modalità potrebbe non garantire una adeguata copertura del giardino, sia in termini di tempo necessario che in termini di uniformità del risultato di taglio, specialmente se il giardino ha una forma non regolare. Per raggiungere la massima efficienza del robot rasaerba è raccomandato eseguire la programmazione (Vedi Par. 4.8.13).

NOTA: se dopo aver premuto il pulsante **"CONFERMA"** (G), viene premuto il pulsante **"SELEZIONE MODALITÀ"** (F), le icone relative alle funzioni selezionate inizieranno nuovamente a lampeggiare, richiedendo la conferma della funzione appena selezionata. Premere il pulsante **"CONFERMA"** (G). Le icone ritorneranno ad illuminarsi con luce fissa.



ATTENZIONE:

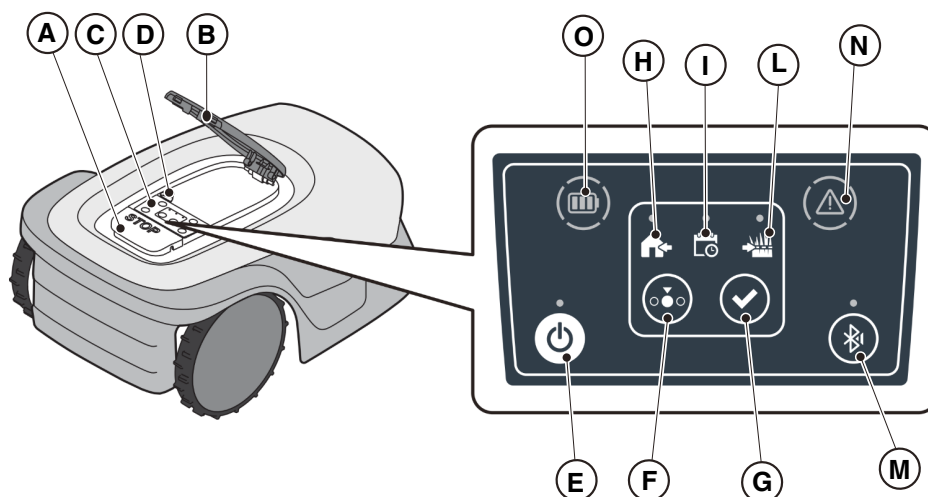
se la cover (B) viene aperta, sia durante il lavoro che con il robot in base, le icone relative alle funzioni selezionate lampeggiano per indicare che è necessario confermare l'operazione prima di richiudere la cover. Se la cover viene richiusa senza premere il pulsante **"CONFERMA"** (G), il robot non effettuerà alcuna operazione fino ad un nuovo comando da parte dell'utente.



5.3. DESCRIZIONE DEI COMANDI PRESENTI SUL ROBOT RASAERBA

Elenco comandi, indicatori e loro funzione:

- Pulsante **“STOP”** (A): serve per l’arresto di sicurezza del robot rasaerba.
- **“CHIAVE DI SICUREZZA”** (D): serve per lo spegnimento di sicurezza del robot rasaerba.
- Pulsante **“ON/OFF”** (E): serve all’accensione e spegnimento del robot rasaerba e al reset degli allarmi.
- Pulsante **“SELEZIONE MODALITÀ”** (F): serve per selezionare la modalità operativa del robot rasaerba e per forzare il ritorno alla base di ricarica.
- Pulsante **“CONFERMA”** (G): serve a confermare la modalità operativa impostata.
- Icona luminosa **“PROGRAMMA SCHEDULATO”** (I): serve alla visualizzazione dell’impostazione del programma schedulato.
- Icona luminosa **“SINGOLO CICLO DI LAVORO”** (L): serve alla visualizzazione dell’impostazione del singolo ciclo di lavoro.
- Icona luminosa **“RITORNO ALLA BASE”** (H): serve a visualizzare l’impostazione del ritorno forzato in base di ricarica del robot rasaerba.
- Pulsante **“BLUETOOTH®”** (M): viene utilizzato solamente dal centro assistenza per attività di diagnostica.
- Icona luminosa **“ALLARME”** (N): serve alla visualizzazione stati di allarme.
- Icona luminosa **“BATTERIA”** (O): serve alla visualizzazione della carica della batteria.

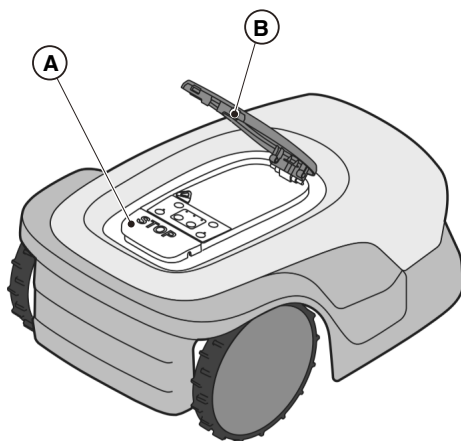


5.3.1. ARRESTO IN SICUREZZA - PULSANTE STOP

Il pulsante **“STOP”** (A) è un comando che arresta il robot rasaerba in condizioni di sicurezza, qualsiasi sia la sua condizione di funzionamento.

Procedura:

1. Premere il pulsante **“STOP”** (A) mentre il robot rasaerba è in movimento o già fermo.
2. Alla pressione del pulsante di **“STOP”** (A) il robot rasaerba si ferma e si apre la cover (B) che consente l'accesso agli altri comandi del robot.



5.3.2. SPEGNIMENTO IN SICUREZZA - CHIAVE DI SICUREZZA

La chiave di sicurezza (D), tramite disinserimento, consente lo spegnimento in sicurezza del robot rasaerba.

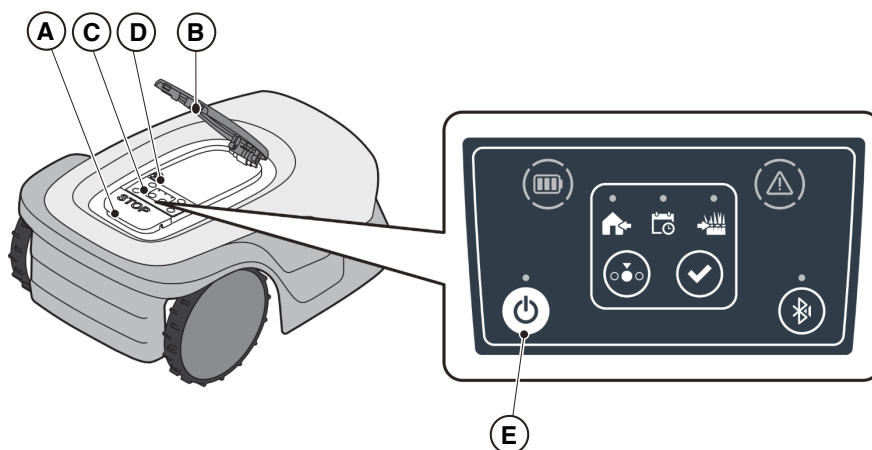


OBBLIGO:

Rimuovere sempre la chiave di sicurezza prima di ogni operazione di pulizia, trasporto e manutenzione

Procedura:

1. Premere il pulsante **“STOP”** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
2. Premere il pulsante di spegnimento (E) per qualche secondo e attendere lo spegnimento del led dello stesso pulsante.
3. Solo dopo lo spegnimento del led (E), disinserire la chiave di sicurezza (D) per spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza. Conservare la chiave di sicurezza in un luogo sicuro.
4. Dopo avere eseguito le operazioni di manutenzione inserire la chiave di sicurezza per poter accendere il robot rasaerba.



5.3.3. ACCENSIONE E SPEGNIMENTO - PULSANTE ON/OFF

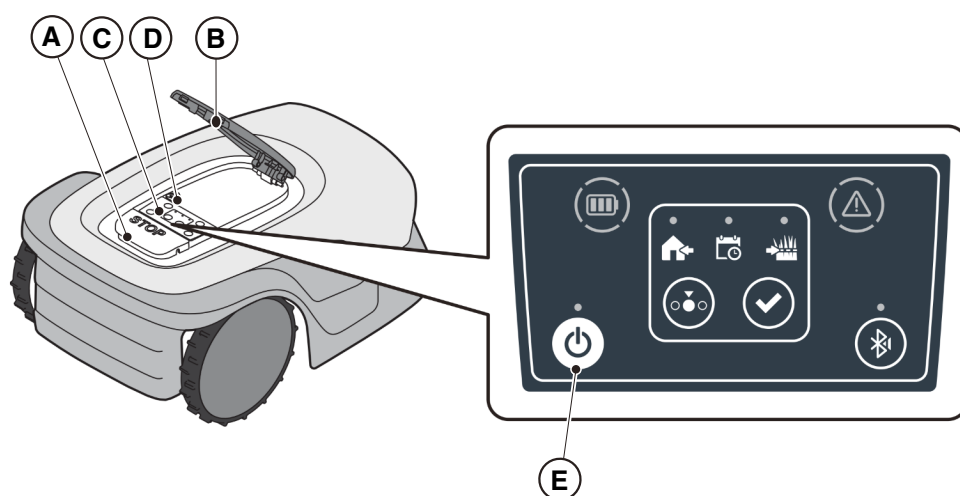
Il pulsante **"ON/OFF"** (E) permette l'accensione e lo spegnimento manuale del robot rasaerba.

Procedura:

1. Premere il pulsante **"STOP"** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
2. Premere il pulsante **"ON/OFF"** (E) per 5 secondi per accendere o spegnere il robot rasaerba.

NOTA: Per l'accensione del robot rasaerba è necessario che la chiave di sicurezza (D) sia inserita.

NOTA: In caso di allarmi attivi, una doppia pressione del pulsante **"ON/OFF"** resetta gli allarmi.



5.3.4. SELEZIONE PROGRAMMA SCHEDULATO / SINGOLO CICLO DI LAVORO / RITORNO FORZATO IN BASE DI RICARICA – PULSANTE SELEZIONE MODALITÀ

Il pulsante “**SELEZIONE MODALITÀ**” permette di attivare o disattivare la programmazione di lavoro impostata tramite App e di selezionare il ritorno forzato in base di ricarica. Il robot rasaerba si comporta secondo le possibili selezioni di seguito descritte.

SELEZIONI TASTIERA E FUNZIONAMENTO DEL ROBOT

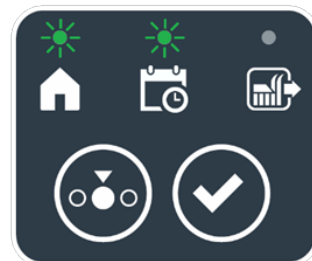
PROGRAMMA SCHEDULATO

Il robot rasaerba lavora seguendo la programmazione impostata tramite app.



RITORNO ALLA BASE + PROGRAMMA SCHEDULATO

Il robot rasaerba ritorna alla base di ricarica.
Il robot rasaerba riprende a lavorare dal successivo orario di partenza impostato.



SINGOLO CICLO DI LAVORO + PROGRAMMA SCHEDULATO

Il robot rasaerba esegue un singolo ciclo di lavoro forzato e al termine ritorna alla base di ricarica.
Il robot rasaerba riprende a lavorare dal successivo orario di partenza impostato.



SINGOLO CICLO DI LAVORO

Il robot rasaerba esegue un singolo ciclo di lavoro forzato e ritorna alla base di ricarica.
Il robot rasaerba rimane nella base fino ad un intervento manuale dell'utente.



RITORNO ALLA BASE + SINGOLO CICLO DI LAVORO

Il robot rasaerba ritorna alla base di ricarica.
Il robot rasaerba rimane nella base fino ad un intervento manuale dell'utente.



Procedura:

1. Premere il pulsante **“STOP”** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
2. Premere il pulsante **“SELEZIONE MODALITÀ”** (F), fino al lampeggio delle icone relative alle funzioni che si desidera attivare. Le icone relative alle funzioni selezionate lampeggiano.
3. Premere il pulsante **“CONFERMA”** (G). Le icone relative alle funzioni selezionate si illuminano con luce fissa per confermare l'operazione.
4. Chiudere la cover (B).
5. Il robot rasaerba si avvierà al lavoro secondo la modalità impostata.

NOTA: Se dopo aver premuto il pulsante **“CONFERMA”** (G), viene premuto il pulsante **“SELEZIONE MODALITÀ”** (F), le icone relative alle funzioni selezionate iniziano nuovamente a lampeggiare, richiedendo la conferma della funzione appena selezionata. Premere il pulsante **“CONFERMA”** (G). Le icone ritornano ad illuminarsi con luce fissa.



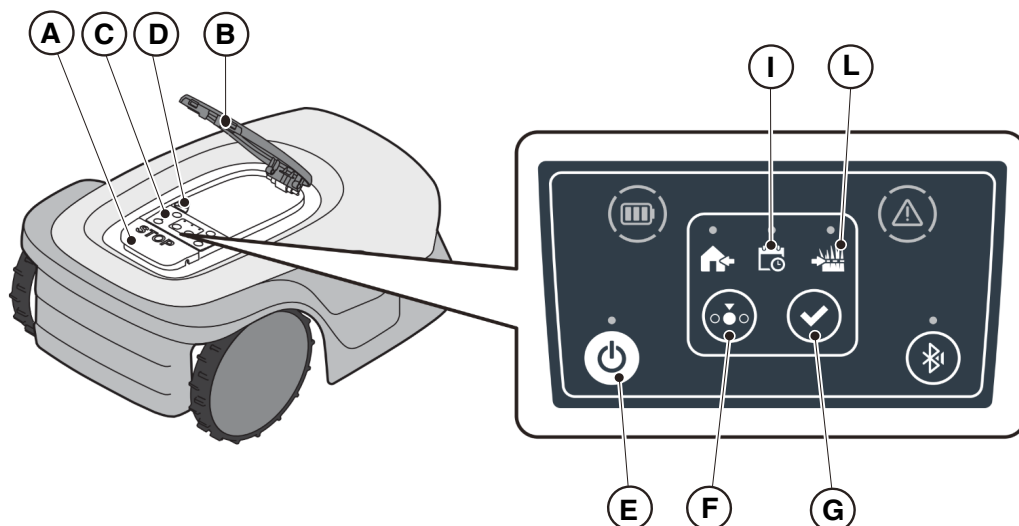
ATTENZIONE:

se la cover (B) viene aperta, sia durante il lavoro che con il robot in base, le icone relative alle funzioni selezionate lampeggiano per indicare che è necessario confermare l'operazione prima di richiudere la cover. Se la cover viene richiusa senza premere il pulsante **“CONFERMA”** (G), il robot non effettuerà alcuna operazione fino ad un nuovo comando da parte dell'utente.

NOTA: Se la batteria del robot è scarica, l'icona della batteria lampeggia con colore rosso ad indicare che non è possibile eseguire l'azione selezionata.

NOTA: Il robot rasaerba si avvia solo dopo la chiusura della cover (B).

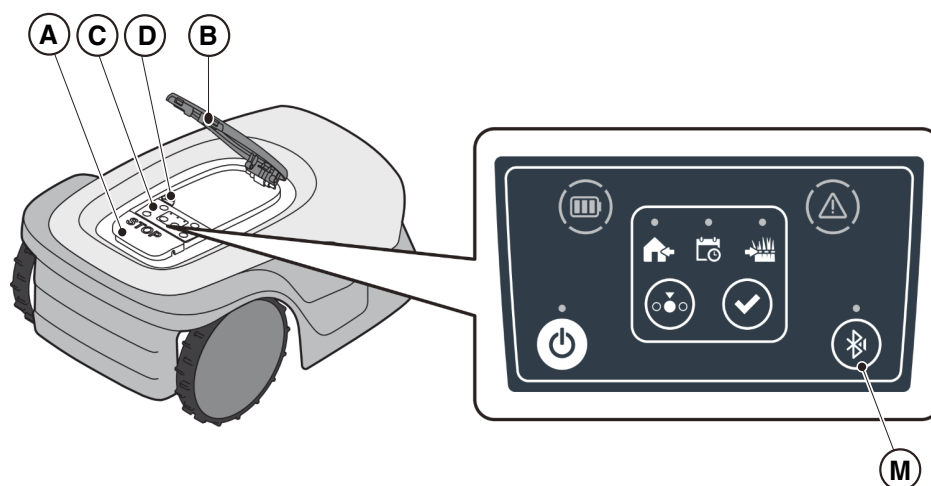
NOTA: Il robot rasaerba raggiunge la base di ricarica con il dispositivo di taglio spento.



5.3.5. VISUALIZZAZIONE DELLO STATO BLUETOOTH® - PULSANTE BLUETOOTH®

Il robot rasaerba gestisce automaticamente la connessione Bluetooth® con i dispositivi mobili esterni. La connessione Bluetooth® è disponibile in qualsiasi momento quando il robot rasaerba è acceso. È possibile collegare un solo dispositivo mobile alla volta al robot rasaerba tramite Bluetooth®. Il robot rasaerba si disconnette automaticamente dal dispositivo alla chiusura dell'app. Il pulsante "BLUETOOTH®" (M) viene utilizzato solamente dal centro assistenza per attività di diagnostica.

NOTA: Per l'associazione del dispositivo al robot rasaerba tramite Bluetooth® vedi il Par. 4.7.3 "Pairing".



5.3.6. VISUALIZZAZIONE DI STATI DI ALLARME - ICONA ALLARME

L'icona luminosa "ALLARME" (N) indica un'anomalia nel funzionamento.

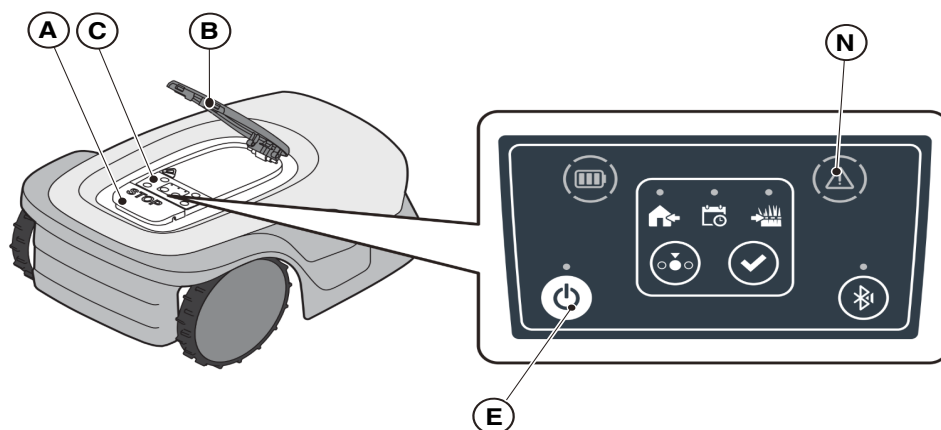
Procedura:

1. Premere il pulsante "STOP" (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla console di comando (C).
2. Verificare lo stato di allarme tramite l'icona luminosa rossa (N), che può essere accesa fissa oppure lampeggiante.
3. Dopo aver risolto l'anomalia, premere due volte in rapida sequenza il pulsante "ON/OFF" (E) per resettare l'allarme. L'icona luminosa (N) si spegne, ed è possibile riavviare il robot rasaerba. Se l'icona (N) non si spegne, spegnere il robot rasaerba tramite il tasto "ON/OFF" (E),, attendere qualche secondo e quindi riaccendere il robot rasaerba con il tasto "ON/OFF" (E). Se il problema persiste, contattare un centro assistenza.

NOTA: I dettagli sulle anomalie sono visualizzabili tramite App.

NOTA: Alcuni tipi di errore possono essere resettati da remoto tramite APP

NOTA: Alcuni tipi di errore non possono essere resettati da remoto, ma devono essere obbligatoriamente resettati utilizzando la tastiera del robot rasaerba, in conformità con la Normativa Europea di sicurezza EN-50636



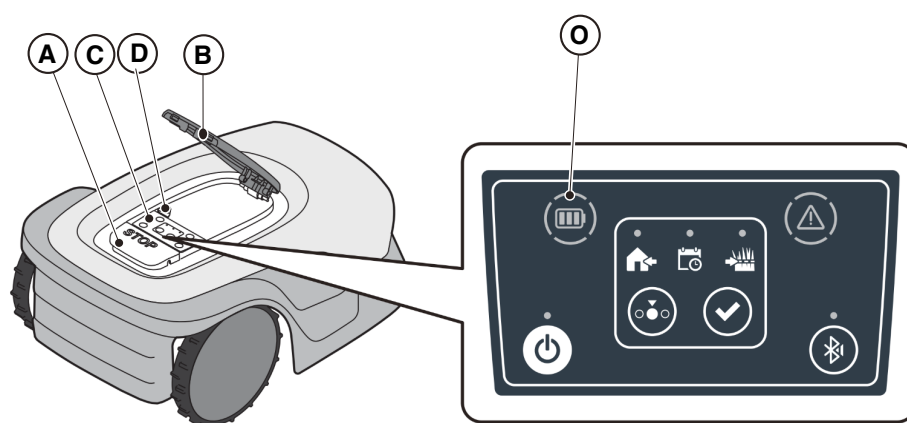
5.3.7. VISUALIZZAZIONE DELLA CARICA DELLA BATTERIA – ICONA BATTERIA

L'icona luminosa **"BATTERIA"** (O) permette di visualizzare lo stato di carica della batteria.

Procedura:

1. Premere il pulsante **"STOP"** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
2. Verificare lo stato di carica della batteria tramite l'icona luminosa (O):
 - Icona blu: la batteria è carica (livello di carica >40 %).
 - Icona rossa: la batteria si sta scaricando (livello di carica 15-40 %).
 - Icona rossa lampeggiante: la batteria è scarica (livello di carica <15 %).
3. Se il robot rasaerba è in fase di ricarica, l'icona luminosa (O) lampeggia di colore blu.

NOTA: se alla pressione di un comando l'icona batteria (O) esegue un lampeggio veloce con luce rossa, l'operazione non può essere eseguita e sarà necessario caricare la batteria manualmente (Vedi Par. 5.5).



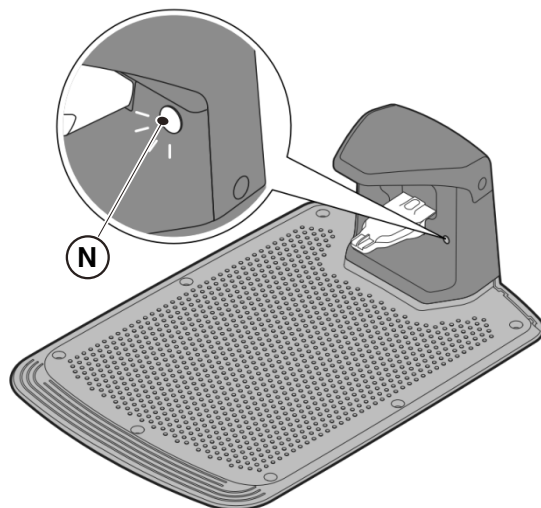
5.3.8. AVVIO DEL ROBOT RASAERBA

Per l'avvio del robot rasaerba è necessario seguire la procedura descritta nel Par. 5.3.4 **"SELEZIONE PROGRAMMA SCHEDULATO / SINGOLO CICLO DI LAVORO / RITORNO FORZATO IN BASE DI RICARICA – PULSANTE SELEZIONE MODALITÀ"**

5.4. FUNZIONAMENTO DELLA BASE DI RICARICA

La base di ricarica è provvista di una spia luminosa (N) che si illumina come riportato di seguito:

- Spia spenta: la base di ricarica è disalimentata o il robot è in base;
- Spia con lampeggio lento: la base di ricarica non è configurata correttamente;
- Spia con lampeggio veloce: è presente un guasto nella base di ricarica;
- Spia con doppio o triplo lampeggio veloce: la base di ricarica ha rilevato un corto circuito sui contatti di ricarica. (Vedi Cap. 7).



5.5. CARICAMENTO BATTERIA

La procedura **“CARICAMENTO BATTERIA”** permette di ricaricare il robot rasaerba manualmente.

Requisiti e obblighi:

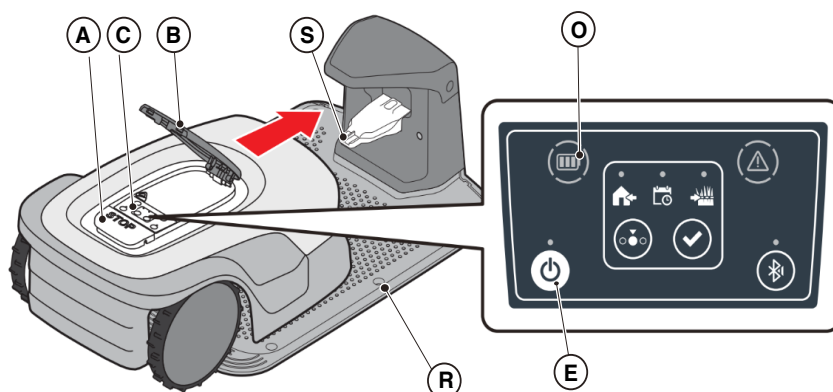
- Base di ricarica connessa alla rete elettrica.

Procedura:

1. Posizionare il robot rasaerba sulla base di ricarica (R).
2. Far scorrere il robot rasaerba sulla base di ricarica, fino all'innesto del connettore di ricarica (S).
3. Premere il pulsante **“STOP”** (A) per aprire la cover (B) ed accedere alla consolle di comando (C).
4. Accendere il robot rasaerba tramite il tasto **“ON/OFF”** (E).
5. Dopo alcuni secondi, l'icona luminosa **“BATTERIA”** (O) lampeggia con colore blu, il robot rasaerba è in ricarica.
6. Chiudere la cover (B).
7. Lasciare il robot rasaerba in carica per un tempo almeno pari a quello riportato nel Par. 4.5.2.

NOTA: La ricarica della batteria prima dello stoccaggio invernale deve essere eseguita secondo quanto riportato nel Par. 6.4.

AVVERTENZA: Non sollevare il robot rasaerba quando è inserito nella base di ricarica. Se il robot rasaerba viene sollevato mentre è inserito nella base di ricarica, vi è il rischio di danneggiare il robot e la base. Far scorrere il robot rasaerba sulla base in modo da disconnetterlo dai contatti di ricarica prima di sollevarlo.



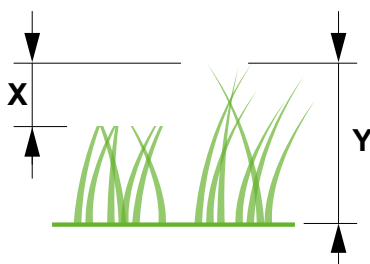
5.6. REGOLAZIONE ALTEZZA DI TAGLIO

La procedura “**REGOLAZIONE ALTEZZA DI TAGLIO**” descrive come regolare l’altezza delle lame di taglio.

- La lunghezza X di erba tagliata dal robot rasaerba non deve superare 10 mm.
- L’intervallo di operatività del robot rasaerba è 20-60 mm (altezza di taglio).
- L’altezza iniziale dell’erba Y deve quindi essere al massimo 70 mm.

Alla prima installazione o all’inizio della stagione di taglio, se necessario preparare il giardino con un rasaerba tradizionale per portare l’altezza iniziale dell’erba a un valore adeguato.

NOTA: se si desidera tagliare l’erba per più di 10 mm, regolare l’altezza di taglio in modo che la parte di erba tagliata sia 10 mm. Abbassare ulteriormente l’altezza di taglio solo dopo che il giardino è stato rasato in maniera uniforme.



Procedura:

1. Per regolare l’altezza di taglio seguire la procedura guidata in APP.



AVVERTENZA:

Non toccare il dispositivo di taglio durante la regolazione dell’altezza di taglio.



ATTENZIONE:

Per garantire il corretto funzionamento del sistema di regolazione altezza lama, assicurarsi che non si accumulino residui di erba o di sporcizia nelle vicinanze delle lame e del soffietto di protezione del motore lama.

NOTA: Il sistema di regolazione altezza lama richiede una calibrazione iniziale e delle calibrazioni periodiche che vengono eseguite automaticamente. La calibrazione può essere eseguita anche manualmente dal menu dedicato in App.

5.6.1. REGOLAZIONE AUTOMATICA DELL'ALTEZZA DI TAGLIO (SE DISPONIBILE)

Tramite la regolazione automatica dell'altezza di taglio, l'altezza delle lame viene automaticamente alzata ed abbassata in base allo sforzo misurato dal motore lama. In caso di sforzo eccessivo, il robot rasaerba alza automaticamente l'altezza di taglio. Nei successivi cicli di taglio l'altezza di taglio viene gradualmente abbassata in modo da raggiungere il valore impostato.

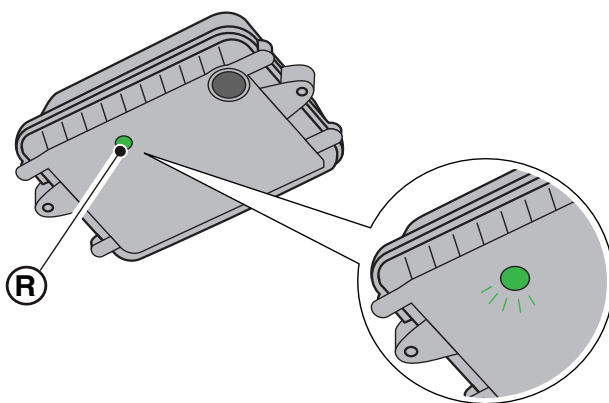
Procedura:

1. Attivare la funzione tramite la sezione "impostazioni" dell'App.

5.7. FUNZIONAMENTO DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE - SPIA LUMINOSA INDICATORE DI STATO (SE PRESENTE)

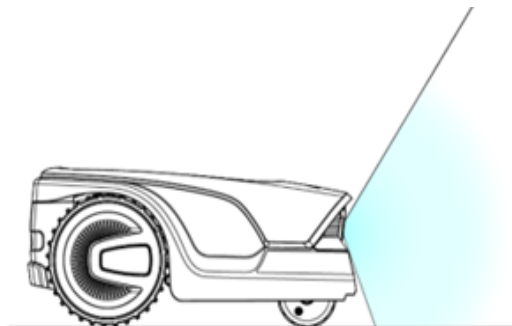
La Stazione di Riferimento Satellitare è provvista di una spia luminosa (R) nella parte sottostante, che si illumina come riportato di seguito:

- Spia spenta: la Stazione di Riferimento è disalimentata, oppure la spia è stata disabilitata tramite APP.
- Spia verde lampeggiante: scansione dei satelliti in corso, attendere alcuni minuti affinché la Stazione sia pronta. In questa fase non è possibile registrare un perimetro virtuale o avviare il robot rasaerba al lavoro. Se la spia continua a lampeggiare per lungo tempo (oltre 30 min.), la Stazione non è installata correttamente. Reinstallare la Stazione seguendo le indicazioni descritte nel par. 4.6.2.
- Spia verde fissa: la Stazione di Riferimento è pronta per l'uso. E' possibile registrare un perimetro virtuale ed avviare il robot rasaerba al lavoro.
- Spia gialla lampeggiante: la Stazione di Riferimento non è connessa alla rete cellulare. Non è possibile registrare un perimetro virtuale o avviare il robot rasaerba al lavoro. Assicurarsi di aver completato la fase di Associazione del prodotto tramite APP (vedi par. 4.8). Se il problema persiste, riavviare la Stazione di Riferimento (disconnetterla dalla rete elettrica e riconnetterla dopo 30 sec.) Se il problema persiste, contattare un Centro Assistenza.
- Spia rossa lampeggiante: è presente un guasto nella Stazione di Riferimento. Contattare un Centro Assistenza

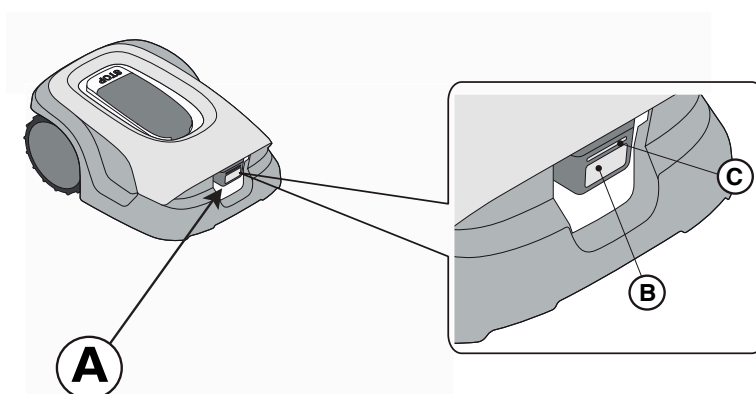


5.8. MODULO TELECAMERA

Tramite il modulo telecamera, il robot rasaerba è in grado di riconoscere gli ostacoli presenti all'interno dell'area di lavoro e di riconoscere il bordo dell'area di taglio, allo scopo di migliorare le prestazioni di navigazione e ridurre la probabilità che il robot rasaerba urti contro gli ostacoli



Il modulo telecamera (A) è composto da una lente (B) e da un illuminatore LED (C).



E' possibile regolare i parametri di funzionamento del modulo telecamera e attivare funzioni accessorie tramite APP (vedi Par. 4.8.29).

NOTA: Le performance di riconoscimento degli ostacoli e del bordo dell'area di lavoro dipendono da molti fattori: forma e dimensioni dell'oggetto, condizioni di illuminazione, pulizia e usura della lente, tipo di manto erboso, condizioni atmosferiche, ecc..

NOTA: Se l'altezza del manto erboso è eccessiva, il modulo telecamera può interpretare la vegetazione come un ostacolo. Se il robot rasaerba continua a fermarsi o a cambiare direzione a causa dell'erba alta, è necessario ridurre l'altezza dell'erba usando un rasaerba tradizionale.

NOTA: Mantenere sempre pulita la lente del modulo telecamera in modo da permettere un funzionamento preciso del sistema di visione..



AVVERTENZA:

Il modulo telecamera può non essere in grado di rilevare oggetti, se questi sono completamente avvolti o ricoperti dalla vegetazione, ad esempio in caso di erba alta e folta.



AVVERTENZA:

Non guardare direttamente l'illuminatore LED del modulo telecamera per evitare danni alla vista.

6. MANUTENZIONE

6.1. MANUTENZIONE PROGRAMMATA

 AVVERTENZA: Utilizzare solo ricambi originali.	 AVVERTENZA: Non modificare, non manomettere, non eludere, non eliminare i dispositivi di sicurezza installati.
--	--

Per un migliore funzionamento e una maggiore durata, assicurarsi di pulire regolarmente il prodotto e sostituire le parti usurate.

Eseguire gli interventi alla frequenza indicata in tabella.

FREQUENZA	COMPONENTE	TIPO DI INTERVENTO	RIFERIMENTO
Settimanale oppure ogni 50 ore di taglio	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama	(Vedi Par. 6.2)
		Se la lama è piegata a causa di un urto o se usurata, sostituirla	(Vedi Par. 6.3)
	Contatti di ricarica	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	(Vedi Par. 6.2)
	Modulo telecamera	Pulire la lente	(Vedi Par. 6.2)
Mensile oppure ogni 100 ore di taglio	Robot rasaerba	Effettuare la pulizia	(Vedi Par. 6.2)
	Base di ricarica e cavi di alimentazione	Controllare usura o deterioramento e se necessario sostituirli	(Rivolgersi ad un centro assistenza autorizzato)
Al termine della stagione di taglio o semestrale se il robot rasaerba non è utilizzato	Batteria	Eseguire la ricarica pre-stoccaggio della batteria	(Vedi Par. 6.4)
Annuale o al termine della stagione di Taglio	Robot rasaerba	Eseguire il tagliando presso un centro di assistenza autorizzato	(Vedi Par. 6.1)

È necessario effettuare annualmente un tagliando di manutenzione presso un centro assistenza autorizzato per mantenere il robot rasaerba in buone condizioni di funzionamento.

Il tagliando prevede una serie di verifiche tra cui:

- la pulizia interna ed esterna del robot rasaerba;
- la verifica generale dello stato del robot rasaerba;
- la sostituzione di parti usurate;
- la verifica dello stato della batteria;
- la verifica delle coppie di serraggio;
- la verifica ed eventuale sostituzione dei cinematismi di urto e sollevamento e dei loro soffiotti di protezione;
- la verifica ed eventuale sostituzione del soffietto in gomma di protezione del motore lama per mantenere le specifiche di protezione da infiltrazioni di acqua;
- la sostituzione delle guarnizioni di chiusura delle scocche e del vano batteria per mantenere le specifiche di protezione da infiltrazioni di acqua.

NOTA: eventuali guasti dovuti alla mancata esecuzione del tagliando annuale non verranno riconosciuti in garanzia.

6.2. PULIZIA PRODOTTO



AVVERTENZA:
Pericolo di taglio mani.



AVVERTENZA:
Pericolo di pulviscolo negli occhi.

Requisiti e Obblighi:

- Spugna
- Sapone neutro
- Spazzola
- Acqua
- Panno asciutto
- Guanti
- Occhiali



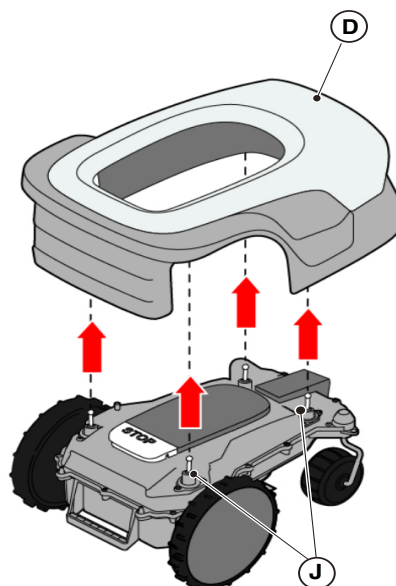
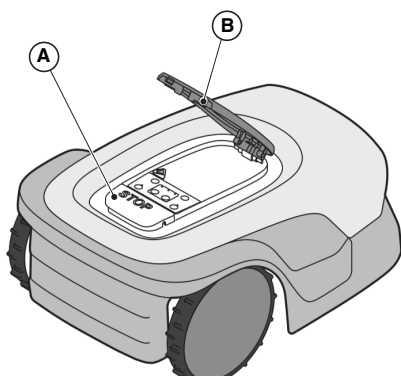
OBBLIGO GUANTI:
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.



OBBLIGO OCCHIALI:
Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.

Procedura:

1. Premere il pulsante “**STOP**” (A) per arrestare il robot rasaerba, aprire la cover di protezione (B).
2. Disconnettere la base di ricarica dalla rete elettrica.
3. Spegner il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.3).
4. Rimuovere la cover flottante (D) per agevolare le operazioni di pulizia, tirando verso l'alto sui 4 angoli della cover, fino allo sgancio dei supporti (J).
5. Pulire tutte le superfici esterne del robot rasaerba con una spugna inumidita in acqua tiepida e sapone neutro.
6. Pulire la lente del modulo telecamera con un panno morbido, facendo attenzione a non graffiare la superficie in vetro



ATTENZIONE:
L'uso eccessivo di acqua può causare infiltrazioni danneggiando i componenti elettrici.



ATTENZIONE:
Non modificare, non manomettere, non eludere, non eliminare i dispositivi di sicurezza installati.



DIVIETO:
Non utilizzare getti d'acqua in pressione.



DIVIETO:
Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non immergere il robot rasaerba, parzialmente o completamente, in acqua.



DIVIETO:
Non lavare le parti interne del robot rasaerba per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici.



DIVIETO:
Non utilizzare solventi o benzina per non danneggiare le superfici verniciate e i componenti in plastica.

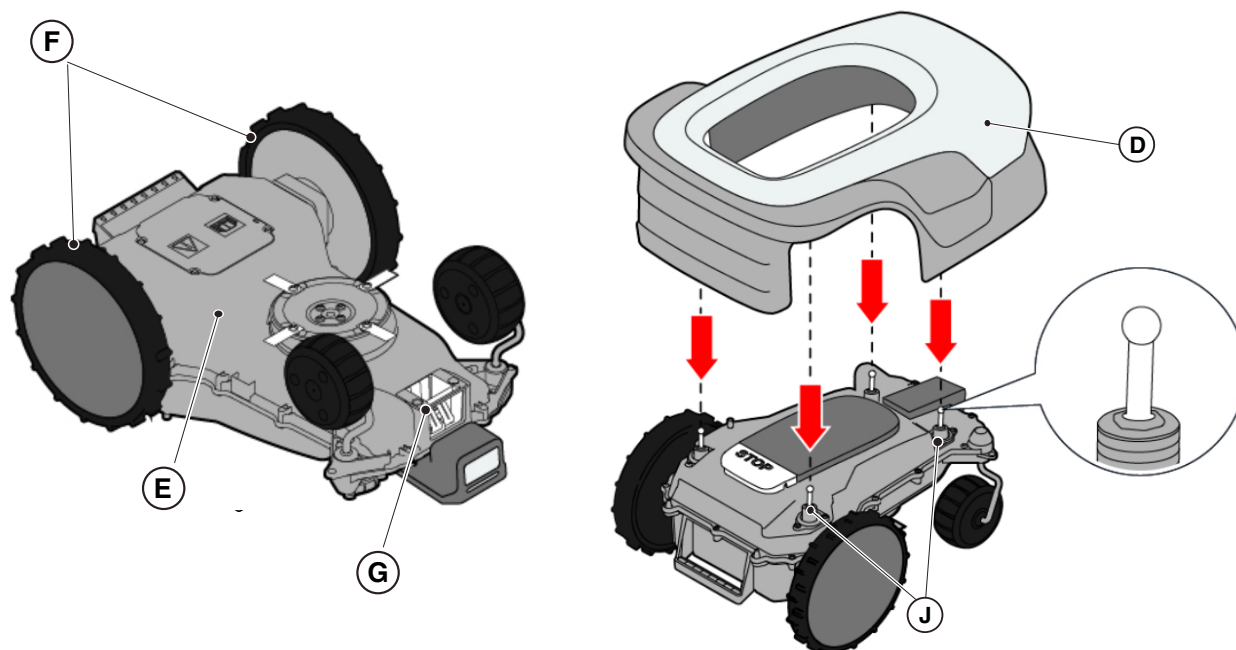


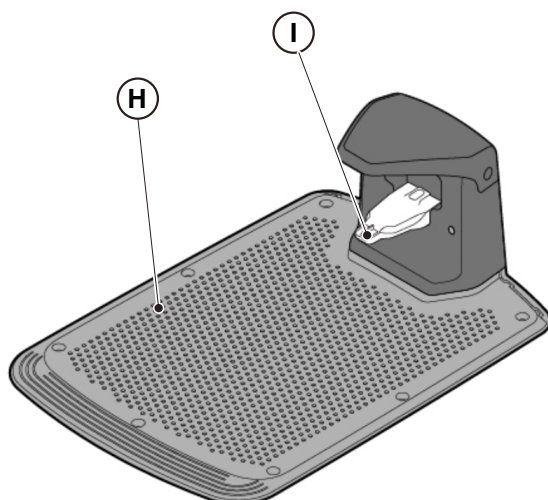
DIVIETO:
Per la pulizia della lente del modulo telecamera, non usare in nessun caso spazzole, raschietti, spugne abrasive o solventi chimici, in modo da non graffiare o danneggiare la superficie in vetro.

7. Rimuovere fango e sporco dalle ruote motrici (F).
8. Pulire la parte inferiore (E) del robot rasaerba (zona lama di taglio, ruote anteriori e posteriori). Utilizzare una spazzola adeguata per rimuovere le incrostazioni e/o i residui che potrebbero ostacolare il buon funzionamento del robot rasaerba. Completare la pulizia con una spugna inumidita.
9. Verificare che i soffietti in gomma siano correttamente agganciati. Quindi rimontare la cover flottante (D) facendo attenzione che sia correttamente agganciata ai supporti. Quando la cover viene riposizionata, un "clic" udibile conferma il corretto aggancio ai supporti (J).

NOTA: Verificare il corretto aggancio della cover flottante premendo sui quattro angoli della cover (D). Se uno dei supporti non è agganciato correttamente, il robot rasaerba può manifestare anomalie durante il funzionamento.

10. Pulire il connettore di ricarica batterie (G).





11. Pulire la base di ricarica (H) ed il connettore di contatto (I) dai residui accumulati.

6.3. SOSTITUZIONE LAME DI TAGLIO



AVVERTENZA:
Pericolo di taglio mani.

Requisiti e Obblighi:

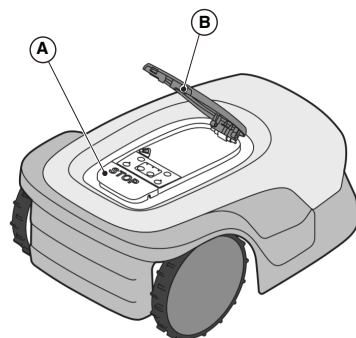
- Chiave di sicurezza
- Cacciavite a croce
- Lame di taglio
- Guanti



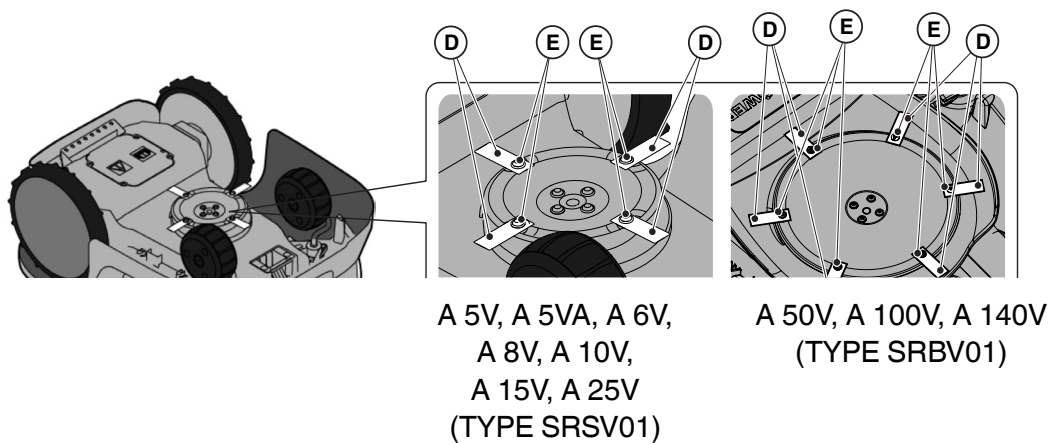
OBBLIGO GUANTI:
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

Procedura:

1. Premere il pulsante “**STOP**” (A) per arrestare il robot rasaerba e aprire la cover di protezione (B).
2. Spegner il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.3).



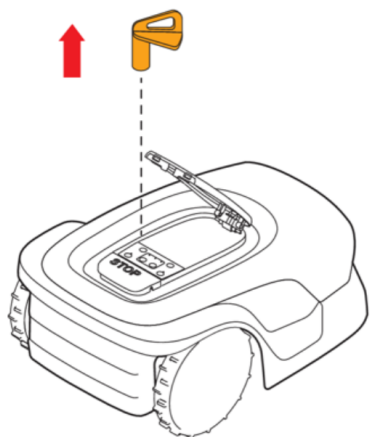
3. Capovolgere il robot rasaerba facendo attenzione a non danneggiare la cover flottante di copertura.
4. Svitare le viti di fissaggio (E).
5. Sostituire le lame di taglio (D) e le viti di fissaggio (E).
6. Serrare le viti di fissaggio (E).



6.4. MANUTENZIONE INVERNALE E STOCCAGGIO DELLA BATTERIA

Procedura:

1. Caricare la batteria e attivare la procedura di ibernazione secondo la procedura guidata in App, accessibile dalla pagina "Impostazioni".
2. Pulire il robot rasaerba (Vedi Par. 6.2).
3. Conservare il robot rasaerba in posizione orizzontale, in un luogo asciutto e al riparo dal gelo, assicurandosi che sia spento e che la chiave di sicurezza (L) sia estratta dal robot rasaerba.
4. Disconnettere la base di ricarica e la stazione di riferimento satellitare (se presente) dalla rete elettrica.



NOTA: La procedura guidata di ibernazione registra in cloud l'avvenuta ricarica della batteria ed è da considerarsi conclusa se la data di avvenuta ricarica pre-stoccaggio invernale viene aggiornata.

NOTA: La registrazione della ricarica tramite procedura in app è necessaria ai fini della validità della garanzia della batteria.

NOTA: La batteria deve essere ricaricata ogni 6 mesi e in ogni caso prima dello stoccaggio invernale.

NOTA: Se si desidera rimuovere la base di ricarica e/o la stazione di riferimento satellitare dal luogo di installazione durante l'inverno, è necessario fare in modo che al rimontaggio la loro posizione rimanga esattamente la stessa. Se è stata installata una stazione di riferimento satellitare, e questa viene spostata, è necessario eseguire nuovamente la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare tramite APP.

6.5. SOSTITUZIONE BATTERIA

La durata della batteria dipende dalla durata della stagione di taglio e dal numero di ore di utilizzo giornaliero del robot rasaerba. Una stagione di taglio lunga oppure molte ore di utilizzo comportano una sostituzione della batteria più frequente.

La sostituzione della batteria è di esclusiva competenza del PERSONALE DI ASSISTENZA TECNICA DI STIGA.

Qualora fosse necessaria la sostituzione della batteria contattare un centro assistenza o il proprio rivenditore.

NOTA: La batteria del robot rasaerba è un elemento deperibile e la capacità di carica diminuisce nel tempo, diminuendo l'autonomia di lavoro del robot rasaerba senza però comprometterne il funzionamento.

7. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI



AVVERTENZA:

Arrestare il robot rasaerba e riportarlo in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.3).

Di seguito è riportato l'elenco di eventuali anomalie che potrebbero presentarsi in fase di lavoro.

NOTA: All'interno dell'App Stiga.GO sono presenti ulteriori consigli e procedure di risoluzione dei problemi

INCONVENIENTE	CAUSE	RIMEDI
Vibrazioni anomale. Il robot rasaerba è rumoroso.	Disco o lame di taglio danneggiate	Sostituire i componenti danneggiati (Vedi Par. 6.3).
	Dispositivo di taglio bloccato da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.).	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.3). Sbloccare la lama di taglio.
	L'avvio del robot rasaerba è avvenuto in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.3). Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot rasaerba (Vedi Par. 5.3.9).
	Motore elettrico in avaria.	Sostituire il motore, rivolgersi al centro assistenza autorizzato più vicino.
	Erba troppo alta.	Aumentare l'altezza di taglio (Vedi Par. 5.6). Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba (Vedi Par. 5.6).
Il robot rasaerba non si posiziona correttamente all'interno della stazione di ricarica.	Cedimento del terreno in prossimità della base di ricarica.	Ripristinare il corretto posizionamento della base di ricarica. (Vedi Par. 4.5.1).
	Problemi all'antenna della base di ricarica.	Se il problema persiste, contattare un centro assistenza.
	La base di ricarica non è stata calibrata correttamente, oppure sono presenti disturbi elettromagnetici nelle vicinanze della base.	Dopo aver eliminato la fonte di disturbo, calibrare la base di ricarica tramite l'app. (Vedi Par. 4.8.7).
Il robot rasaerba lavora in orari sbagliati.	Orario di lavoro impostato erroneamente.	Reimpostare l'orario di lavoro (Vedi Par. 4.7).

L'area di lavoro non viene rasata completamente.	Ore di lavoro insufficienti.	Prolungare l'orario di lavoro (Vedi Par. 4.8.13).
	Dispositivo di taglio con incrostazioni e/o residui.	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.3). Pulire il dispositivo di taglio.
	Lame di taglio pivotanti bloccate da incrostazioni o residui.	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.3). Sostituire le lame di taglio.
	Area della zona di lavoro eccessiva rispetto alla capacità del robot rasaerba.	Ridurre l'area di lavoro (Vedi Dati Tecnici Par. 1.2).
	Le batterie stanno per esaurire il loro ciclo di vita.	Sostituire le batterie con ricambi originali (Vedi Par. 6.5).
	La ricarica delle batterie non avviene in modo completo.	Pulire ed eliminare eventuali ossidazioni dai punti di contatto (Vedi Par. 6.2). Ricaricare le batterie.
La spia della base di ricarica non si accende quando il robot è fuori dalla base di ricarica.	Manca la tensione di alimentazione oppure è presente un guasto nella base di ricarica.	Verificare il corretto allacciamento alla presa di corrente dell'alimentatore. Verificare l'integrità del cavo di collegamento dell'alimentatore.
La spia della base di ricarica si accende con lampeggio lento.	La base di ricarica non è stata configurata correttamente.	Configurare la base di ricarica tramite l'app. (Vedi Par. 4.8.6).
La spia della base di ricarica si accende con lampeggio veloce.	È presente un guasto nella base di ricarica.	Disconnettere la base di ricarica dalla rete elettrica e riconnetterla dopo qualche minuto. Se il problema persiste, contattare un centro assistenza.
La spia della base di ricarica si accende con doppio o triplo lampeggio veloce.	La base di ricarica ha rilevato un corto circuito sui contatti di ricarica.	Disconnettere la base di ricarica dalla rete elettrica, rimuovere eventuali cortocircuiti e pulire i contatti di ricarica della base e del robot. Riconnettere la base di ricarica alla rete elettrica. Se il problema persiste contattare un centro assistenza.
Sulla tastiera è accesa l'icona di Warning.	Segnala condizioni di Anomalia/ Guasto.	Consultare l'app per maggiori info o contattare un centro assistenza.
Il robot rasaerba si ferma temporaneamente nell'area di lavoro.	Segnale GPS debole.	Se il problema persiste rivolgersi a un rivenditore autorizzato.

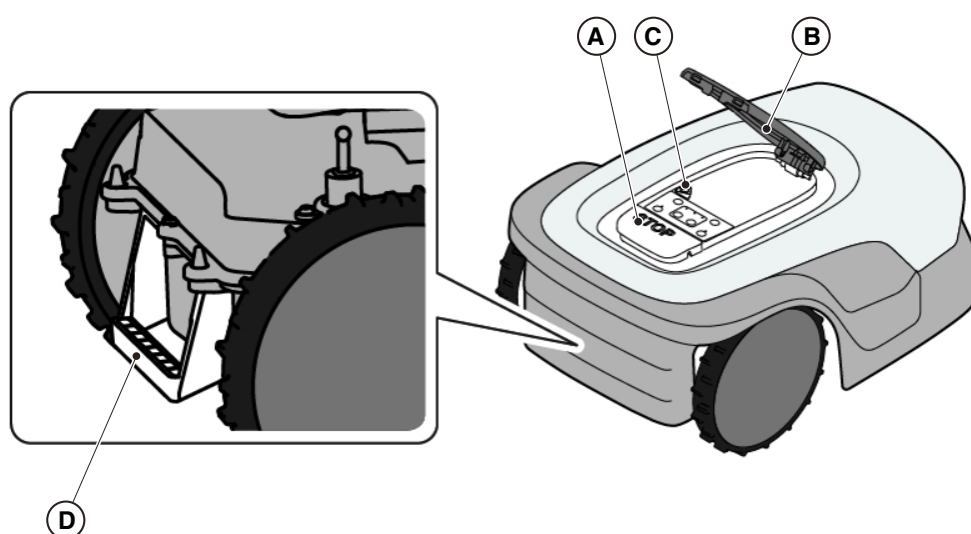
8. TRASPORTO, IMMAGAZZINAMENTO E SMALTIMENTO

8.1. TRASPORTO

Procedura:

NOTA: Si suggerisce l'utilizzo dell'imballo originale per il trasporto su lunghe distanze.

1. Premere il pulsante **"STOP"** (A) per arrestare il robot rasaerba e aprire la cover di protezione (B).
2. Spegner il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.3).
3. Pulire il robot rasaerba come indicato al Par. 6.2 **"PULIZIA PRODOTTO"**.
4. Sollevare il robot rasaerba dall'apposita maniglia (D) e trasportarlo facendo attenzione a mantenere la lama di taglio lontano dal corpo.
5. Riposizionare il robot rasaerba nell'imballo originale.



8.2. STOCCAGGIO

Il robot rasaerba deve essere stoccato in posizione orizzontale con la chiave di sicurezza estratta, in un luogo asciutto e al riparo dal gelo dopo avere eseguito la pulizia e la ricarica invernale della batteria (vedi Cap.6). Durante lunghi periodi di inattività disconnettere la base di ricarica e la stazione di riferimento satellitare (se presente) dalla rete elettrica.

8.3. SMALTIMENTO



ATTENZIONE:

Per la rimozione della batteria dal robot rasaerba rivolgersi ad un centro assistenza autorizzato.

Procedura:

1. Smaltire l'imballo del prodotto in modo sostenibile nei contenitori di raccolta preposti o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.
2. Smaltire il robot rasaerba nel rispetto dei requisiti delle norme di legge locali.
3. Rivolgersi ad apposite strutture per il riciclaggio e lo smaltimento essendo il robot rasaerba rifiuto classificato RAEE (Rifiuto di Apparecchiature Elettriche ed Elettroniche).
4. Smaltire le batterie vecchie o esauste in modo sostenibile nei contenitori di raccolta o presso appositi centri autorizzati alla raccolta.

9. ACCESSORI

N. Articolo	Descrizione	Specifiche
1127-0009-01	Lame di taglio	12 pz
1127-0028-01	Cover della base di ricarica - per piattaforma TYPE: SRSV01	Per protezione aggiuntiva contro pioggia e radiazione solare
1127-0010-01	Cavo di estensione per alimentatore	Cavo per l'estensione della connessione tra l'alimentatore e la base di ricarica. Utilizzabile anche per la stazione di riferimento satellitare. - L= 5 m
1127-0029-01	Cover della base di ricarica - per piattaforma TYPE: SRBV01	Per protezione aggiuntiva contro pioggia e radiazione solare.
1127-0020-01	Cavo di estensione per alimentatore	Cavo per l'estensione della connessione tra l'alimentatore e la base di ricarica. Utilizzabile anche per la stazione di riferimento satellitare - L= 15 m
1127-0008-01	Viti di fissaggio per base di ricarica	8 pz
1127-0023-01	Kit ruote ad alta aderenza - per piattaforma TYPE: SRSV01	Per maggiore trazione in caso di terreni scivolosi o accidentati.
1127-0027-01	Kit ruote ad alta aderenza - per piattaforma TYPE: SRBV01	Per maggiore trazione in caso di terreni scivolosi o accidentati.
1127-0021-01	Trolley (Robot installation KIT)	Per ridurre i tempi di installazione nel caso di grandi giardini.
1127-0026-01	Kit disco anti attrito lama - per piattaforma TYPE: SRBV01	Riduce l'attrito che l'erba esercita sul disco di taglio migliorando l'efficienza
1127-0009-01	Kit Stazione di riferimento Satellitare	Consente l'installazione del robot rasaerba in luoghi in cui non è disponibile il segnale di correzione satellitare tramite il cloud Stiga

10. GARANZIA

10.1. COPERTURA DELLA GARANZIA

Le condizioni di garanzia sono destinate solamente ai consumatori, cioè operatori non professionisti. La garanzia copre tutti i difetti di qualità dei materiali e di fabbricazione, accertati durante il periodo della garanzia dal vostro Rivenditore o da un Centro specializzato.

L'applicazione della garanzia si limita alla riparazione o alla sostituzione del componente ritenuto difettoso. Si raccomanda di affidare la macchina una volta all'anno ad un'officina di assistenza autorizzata per la manutenzione, l'assistenza e il controllo dei dispositivi di sicurezza.

L'applicazione della garanzia è subordinata ad una manutenzione regolare della macchina.

La garanzia non copre i danni conseguenti a:

- Mancata familiarizzazione con la documentazione di accompagnamento (Manuali di Istruzioni).
- Uso professionale.
- Disattenzione, negligenza.
- Causa esterna (fulmine, urti, presenza di corpi estranei all'interno della macchina) o incidente.
- Uso e montaggio improprio non consentiti dal costruttore.
- Scarsa manutenzione.
- Modifica della macchina.
- Utilizzo di pezzi di ricambio non originali (pezzi adattabili).
- Utilizzo di accessori non forniti o non approvati dal costruttore (es. dispositivi di taglio).

La garanzia non copre inoltre:

- Le operazioni di manutenzione (descritte nel manuale di istruzioni).
- La normale usura di materiali di consumo come dispositivi di taglio e ruote.
- Normale usura.
- Deterioramento estetico della macchina dovuto al suo utilizzo.
- I supporti dei dispositivi di taglio.
- Danni derivanti da una installazione non conforme al manuale utente.
- Danni derivanti da una non corretta programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare.
- Danni causati da infiltrazioni di acqua dovute all'utilizzo di un dispositivo di lavaggio ad alta pressione o dall'immersione in acqua, ad esempio quando si formano pozze d'acqua da una pioggia intensa.
- Danni causati dall'errata conservazione o dall'uso improprio della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali.
- Ogni spesa aggiuntiva eventualmente connessa alla riparazione in garanzia, come ad esempio il trasferimento presso l'utilizzatore, il trasporto della macchina verso il Rivenditore, il noleggio di attrezzature o la chiamata a società esterne per tutti i lavori di manutenzione del giardino durante il fermo della macchina.

L'utilizzatore è protetto dalle proprie leggi nazionali. I diritti dell'utilizzatore previsti dalle proprie leggi nazionali non sono in alcun modo limitati dalla presente garanzia.

11. MARCHI REGISTRATI E LICENZE

Il marchio denominativo e il logo Bluetooth® sono marchi registrati di proprietà di Bluetooth SIG, inc. e ogni utilizzo di tali marchi da parte di STIGA è soggetto a licenza.

12. DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE

1. **The company:** ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Hereby declares under its own responsibility that the machine: Robotic lawnmower

a) Homologation type:	SRSV01
c) Serial number	25A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Engine	battery-operated

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

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

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A15:2021
 EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
 EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
 EN IEC 55014-1:2021
 EN IEC 55014-2:2021
 EN 62233:2008
 EN 62311:2008

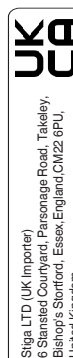
i) Cutting width 18 cm

n) Person authorised to compile the technical file:

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

o) Castelfranco V.to, 01.10.2025

CEO Stiga Group
 Sean Robinson

Stiga LTD (UK Importer)
 6 Stensied Courtyard, Parsonage Road, Taleley,
 Bishop's Cleeve, Essex, England, CM22 6PU,
 United Kingdom

171514292/0

1. **La Società:** ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Dichiaro sotto la propria responsabilità, che la macchina: Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base	SRSV01
c) Numero di serie	25A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Motore	a batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMC: 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 / A15:2021
 EN 61000-3-2:2019 / A1:2021
 EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
 EN IEC 55014-1:2021
 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 V.to, 01.10.2025

CEO Stiga Group
 Sean Robinson




171514292/0

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ (Istruzioni Originali)

(Direttiva Macchine 2006/42/CE, Allegato II, parte A)

1. **La Società:** ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Dichiaro sotto la propria responsabilità, che la macchina: Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base	SRBV01
c) Numero di serie	25A**RMO0000001 ÷ 99L**RMO999999
d) Motore	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 / A15:2021
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
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

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 V.to, 01.10.2025

CEO Stiga Group
Sean Robinson



1715142930

UK DECLARATION OF CONFORMITY

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

1. **The company:** ST. S.p.A. – Via del Lavoro, 6 – 31033 Castelfranco Veneto (TV) – Italy
2. Hereby declares under its own responsibility that the machine: Robotic lawnmower

a) Homologation type:	SRBV01
c) Serial number	25A**RMO0000001 ÷ 99L**RMO999999
d) Engine	battery-operated

3. Conforms to UK Regulations:

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

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

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A15:2021
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
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

i) Cutting width

26 cm

n) Person authorised to compile the technical file:

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

o) Castelfranco V.to, 01.10.2025

CEO Stiga Group
Sean Robinson



1715142930

13. ALIMENTATORE



Manuale di istruzioni OWA-60E-30STG

0. Modelli: OWA-60E-30STG

Nome del modello di certificato: OWA-60E-30



1. Caratteristiche:

- Ingresso CA universale 100-240VAC
- Alimentazione a commutazione
- IP67 (solo per il corpo della batteria)
- Unità di potenza di classe II, senza messa a terra funzionale
- La temperatura ambiente massima è di 50°C (T_{ma}).

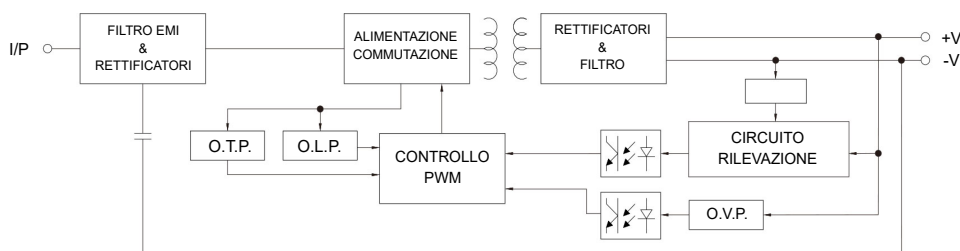
Sicurezza IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Valutazione elettrica come indicato di seguito:

Modello	Ingresso (ac)			Uscita (dc)	
	Vac	A	Hz	Vdc	A
OWA-60E-30STG	100-240	1,2	50/60	+29,2	2A

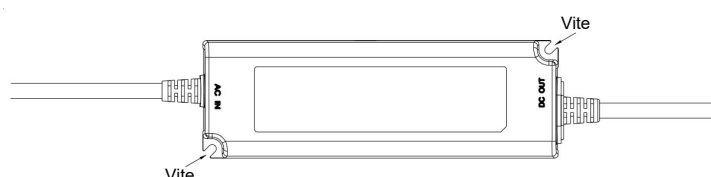
3. Diagramma a blocchi

PWM fosc : 25~67KHz



4. IMPORTANTI ISTRUZIONI DI SICUREZZA

- 4.1 Installare solo su una presa elettrica coperta e dotata di un involucro resistente alle intemperie con il tappo di fissaggio inserito o rimosso.
- 4.2 Non utilizzare con prese elettriche che sono resistenti alle intemperie solo quando la presa è coperta (tappo della spina non inserito e coperchio della presa elettrica chiuso).
- 4.3 La presa di corrente deve essere facilmente accessibile.
- 4.4 Quando il dispositivo è installato a parete o a soffitto, si consiglia di utilizzare viti M3x8 per fissarlo. Posizione fissa come mostrato di seguito:



- 4.5 Questo apparecchio non è destinato all'uso da parte di persone (compresi i bambini) con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, o con mancanza di esperienza e conoscenza, a meno che non siano state sottoposte a supervisione o abbiano ricevuto istruzioni sull'uso dell'apparecchio da parte di una persona responsabile della loro sicurezza per il prodotto finale.
- 4.6 I bambini devono essere sorvegliati per evitare che giochino con l'apparecchio.
- 4.7 Il cavo di alimentazione non può essere sostituito. Se il cavo è danneggiato, l'apparecchio va scartato.



- 4.8  : Protezione dell'ambiente. Questo simbolo applicato al prodotto indica che si tratta di un dispositivo il cui smaltimento è soggetto alla direttiva sui rifiuti da apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE). Questo dispositivo non può in alcun modo essere trattato come rifiuto domestico e deve essere sottoposto a un tipo di smaltimento specifico per questa categoria di rifiuti. I sistemi di riciclaggio e recupero sono disponibili nella vostra zona (smaltimento dei rifiuti) e presso i distributori. Portando il dispositivo a fine vita in un centro di riciclaggio, contribuirete alla tutela dell'ambiente e preverrete eventuali danni alla vostra salute.



Manuale di istruzioni OWA-120E-30STG

0. Modelli: OWA-120E-30STG

Nome del modello di certificato: OWA-120E-30



IEC61558-1,-2-16

1. Caratteristiche:

- Ingresso CA universale 200~240VAC
- Alimentazione a commutazione
- IP67 (solo per il corpo della batteria)
- Unità di potenza di classe II, senza messa a terra funzionale
- La temperatura ambiente massima è di 40°C (T_{ma}).

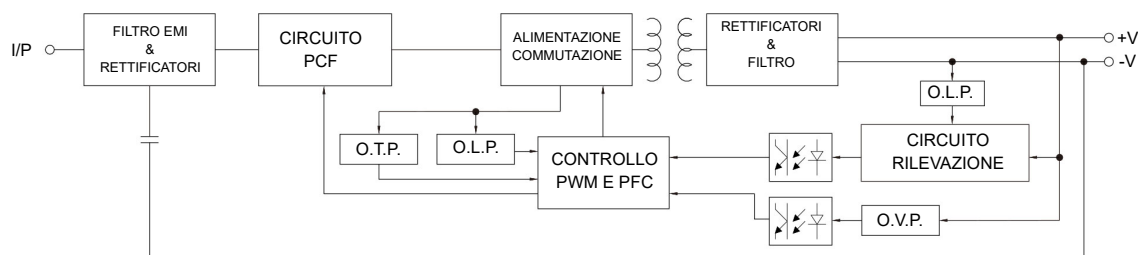
Sicurezza IEC/EN61558-1,-2-16
IEC/EN60335-1

2. Valutazione elettrica come indicato di seguito:

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

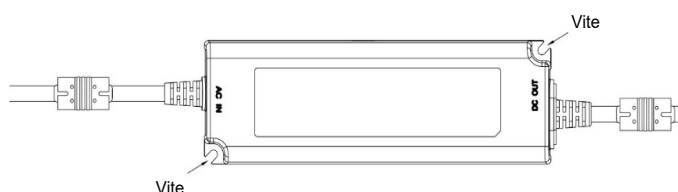
3. Diagramma a blocchi

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



4. IMPORTANTI ISTRUZIONI DI SICUREZZA

- 4.1 Installare solo su una presa elettrica coperta e dotata di un involucro resistente alle intemperie con il tappo di fissaggio inserito o rimosso.
- 4.2 Non utilizzare con prese elettriche che sono resistenti alle intemperie solo quando la presa è coperta (tappo della spina non inserito e coperchio della presa elettrica chiuso).
- 4.3 La presa di corrente deve essere facilmente accessibile.
- 4.4 Quando il dispositivo è installato a parete o a soffitto, si consiglia di utilizzare viti M3x8 per fissarlo. Posizione fissa come mostrato di seguito:



- 4.5 Questo apparecchio non è destinato all'uso da parte di persone (compresi i bambini) con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, o con mancanza di esperienza e conoscenza, a meno che non siano state sottoposte a supervisione o abbiano ricevuto istruzioni sull'uso dell'apparecchio da parte di una persona responsabile della loro sicurezza per il prodotto finale.
- 4.6 I bambini devono essere sorvegliati per evitare che giochino con l'apparecchio.
- 4.7 Il cavo di alimentazione non può essere sostituito. Se il cavo è danneggiato, l'apparecchio va scartato.



- 4.8  : Protezione dell'ambiente. Questo simbolo applicato al prodotto indica che si tratta di un dispositivo il cui smaltimento è soggetto alla direttiva sui rifiuti da apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE). Questo dispositivo non può in alcun modo essere trattato come rifiuto domestico e deve essere sottoposto a un tipo di smaltimento specifico per questa categoria di rifiuti. I sistemi di riciclaggio e recupero sono disponibili nella vostra zona (smaltimento dei rifiuti) e presso i distributori. Portando il dispositivo a fine vita in un centro di riciclaggio, contribuirete alla tutela dell'ambiente e preverrete eventuali danni alla vostra salute.



STIGA S.p.A.

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

STIGA S.p.A.