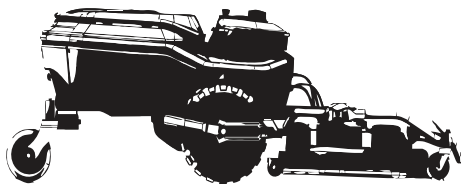
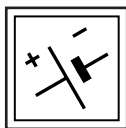


SRHB01



<b>IT</b>	<b>Robot tagliaerba autonomo - MANUALE DI ISTRUZIONI</b> ATTENZIONE: prima di usare la macchina, leggere attentamente il presente libretto.
<b>BG</b>	<b>Роботизирана автономна косачка - УПЪТВАНЕ ЗА УПОТРЕБА</b> ВНИМАНИЕ: преди да използвате машината прочетете внимателно настоящата книжка.
<b>BS</b>	<b>Autonomna robotska kosilica - UPUTSTVO ZA UPOTREBU</b> PAŽNJA: prije nego što koristite ovu mašinu, pažljivo pročitajte priručnik s uputama.
<b>CS</b>	<b>Autonomní robotická sekačka na trávu - NÁVOD K POUŽITÍ</b> UPOZORNĚNÍ: před použitím stroje si pozorně přečtete tento návod k použití.
<b>DA</b>	<b>Autonom robotplæneklipper - BRUGSANVISNING</b> ADVARSEL: læs instruktionsbogen omhyggeligt igennem, før du tager denne maskine i brug.
<b>DE</b>	<b>Autonomer Mähroboter - GEBRAUCHSANWEISUNG</b> ACHTUNG: vor Inbetriebnahme des Geräts die Gebrauchsanleitung aufmerksam lesen.
<b>EL</b>	<b>Αυτόνομη ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή - ΟΔΗΓΙΕΣ ΧΡΗΣΗΣ</b> ΠΡΟΣΟΧΗ: πριν χρησιμοποιήσετε το μηχάνημα, διαβάστε προσεκτικά το παρόν εγχειρίδιο.
<b>EN</b>	<b>Autonomous robot lawnmower - OPERATOR'S MANUAL</b> WARNING: read thoroughly the instruction booklet before using the machine.
<b>ES</b>	<b>Cortacésped robot autónomo - MANUAL DE INSTRUCCIONES</b> ATENCIÓN: antes de utilizar la máquina, leer atentamente el presente manual.
<b>ET</b>	<b>Autonomne robotniiduk - KASUTUSJUHEND</b> TÄHELEPANU: enne masina kasutamist lugege tähelepanelikult antud kasutusjuhendit.
<b>FI</b>	<b>Autonominen robottiruohonleikkuri - KÄYTTÖOHJEET</b> VAROITUS: lue käyttöopas huolellisesti ennen koneen käyttöä.
<b>FR</b>	<b>Tondeuse à gazon robot autonome - MANUEL D'UTILISATION</b> ATTENTION: lire attentivement le manuel avant d'utiliser cette machine.
<b>HR</b>	<b>Autonomna robotska kosilica - PRIRUČNIK ZA UPORABO</b> POZOR: prije uporabe stroja, pažljivo pročitajte ovaj priručnik.
<b>HU</b>	<b>Autonóm robotfűnyíró - HASZNÁLATI UTASÍTÁS</b> FIGYELEM! a gép használatá elött olvassa el figyelmesen a jelen kézikönyvet.
<b>LT</b>	<b>Autonominė robotinė vejapjovė - NAUDOJIMO INSTRUKCIJOS</b> DĖMESIO: prieš naudojant įrenginį, atidžiai perskaityti šį naudotojo vadovą.
<b>LV</b>	<b>Autonoms robotizēts zāles plāvējs - LIETOŠANAS INSTRUKCIJA</b> UZMANĪBU: pirms aparāta lietošanai rūpīgi izlasiet doto instrukciju.
<b>MK</b>	<b>Автономна роботска косачка за трева - УПАТСТВА ЗА УПОТРЕБА</b> ВНИМАНИЕ: прочитайте го внимателно ова упатство пред да ја користите машината.
<b>NL</b>	<b>Autonome robotgrasmaaier - GEBRUIKERSHANDLEIDING</b> LET OP: vooraleer de machine te gebruiken, dient men deze handleiding aandachtig te lezen.
<b>NO</b>	<b>Autonom robotgressklipper - INSTRUKSJONSBOK</b> ADVARSEL: les denne bruksanvisningen nøye før du bruker maskinen.
<b>PL</b>	<b>Autonomiczny robot koszący trawę - INSTRUKCJE OBSŁUGI</b> OSTRZEŻENIE: przed użyciem maszyny, należy uważnie przeczytać niniejszą instrukcję.
<b>PT</b>	<b>Cortador de relva robótico autónomo - MANUAL DE INSTRUÇÕES</b> ATENÇÃO: antes de usar a máquina, leia atentamente o presente manual.



**RO** Mașină de tuns iarba robotizată autonomă -  
MANUAL DE INSTRUCȚIUNI

ATENȚIE: înainte de a utiliza mașina, citiți cu atenție manualul de față.

**RU** Автономная роботизированная газонокошилка  
РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

ВНИМАНИЕ: прежде чем пользоваться оборудованием, внимательно прочтите это руководство по эксплуатации.

**SK** Autonómna robotická kosačka na trávu - NÁVOD NA POUŽITIE

UPOZORNENIE: pred použitím stroja si pozorne prečítajte tento návod.

**SL** Avtonomna robotska kosilnica - PRIROČNIK ZA UPORABO

POZOR: preden uporabite stroj, pazljivo preberite priročnik z navodili.

**SR** Avtonomna robotska kosilica - PRIRUČNIK SA UPUTSTVIMA

PAŽNJA: pre korišćenja mašine pažljivo pročitati ovaj priručnik.

**SV** Autonom robotgräsklippare - BRUKSANVISNING

VARNING: läs igenom hela detta häfte innan du använder maskinen.

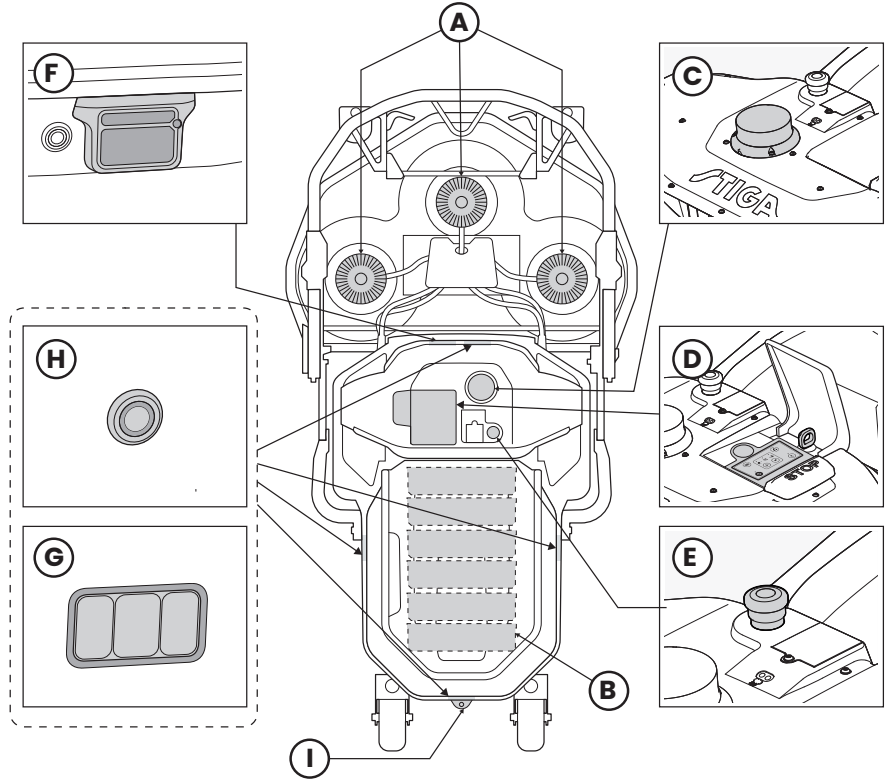
**TR** Otonom robotik çim biçme makinesi KULLANIM - KILAVUZU

DIKKAT: makineyi kullanmadan önce talimatlar içeren kilavuzu dikkatle okuyun.

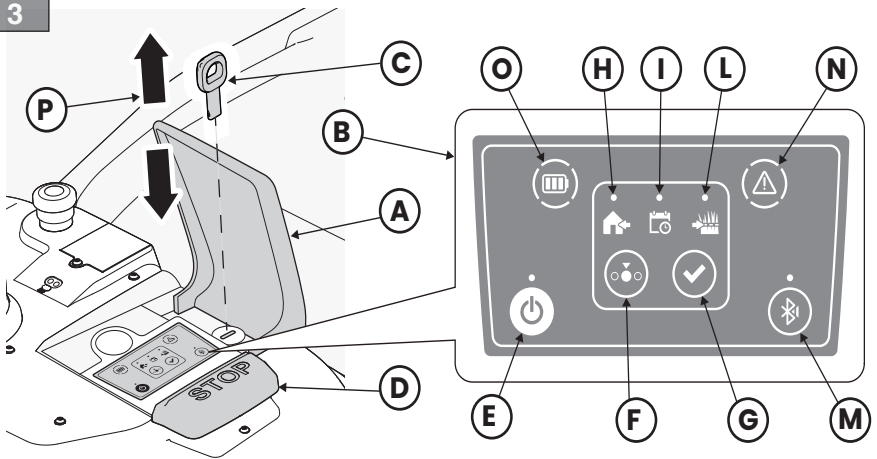
ITALIANO - Istruzioni Originali .....	<b>IT</b>
БЪЛГАРСКИ - Инструкция за експлоатация .....	<b>BG</b>
BOSANSKI - Prijevod originalnih uputa .....	<b>BS</b>
ČESKY - Překlad původního návodu k používání .....	<b>CS</b>
DANSK - Oversættelse af den originale brugsanvisning .....	<b>DA</b>
DEUTSCH - Übersetzung der Originalbetriebsanleitung .....	<b>DE</b>
ΕΛΛΗΝΙΚΑ - Μετάφραση των πρωτότυπων οδηγιών .....	<b>EL</b>
ENGLISH - Translation of the original instruction .....	<b>EN</b>
ESPAÑOL - Traducción del Manual Original .....	<b>ES</b>
EESTI - Algupärased kasutusjuhendi tõlge .....	<b>ET</b>
SUOMI - Alkuperäisten ohjeiden käännös .....	<b>FI</b>
FRANÇAIS - Traduction de la notice originale .....	<b>FR</b>
HRVATSKI - Prijevod originalnih uputa .....	<b>HR</b>
MAGYAR - Eredeti használati utasítás fordítása .....	<b>HU</b>
LIETUVIŠKAI - Originalių instrukcijų vertimas .....	<b>LT</b>
LATVIEŠU - Instrukciju tulkojums no oriģināl valodas .....	<b>LV</b>
МАКЕДОНСКИ - Превод на оригиналните упатства .....	<b>MK</b>
NEDERLANDS - Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing .....	<b>NL</b>
NORSK - Oversettelse av den originale bruksanvisningen .....	<b>NO</b>
POLSKI - Tłumaczenie instrukcji oryginalnej .....	<b>PL</b>
PORTUGUÊS - Tradução do manual original .....	<b>PT</b>
ROMÂN - Traducerea manualului fabricantului .....	<b>RO</b>
РУССКИЙ - Перевод оригинальных инструкций .....	<b>RU</b>
SLOVENSKY - Preklad pôvodného návodu na použitie .....	<b>SK</b>
SLOVENŠČINA - Prevod izvirnih navodil .....	<b>SL</b>
SRPSKI - Prevod originalnih uputstva .....	<b>SR</b>
SVENSKA - Översättning av bruksanvisning i original .....	<b>SV</b>
TÜRKÇE - Oriiinal Talimatların Tercümesi .....	<b>TR</b>



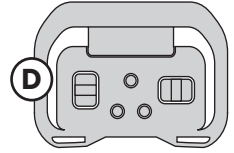
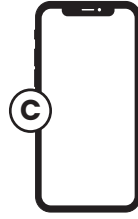
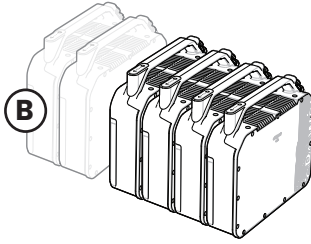
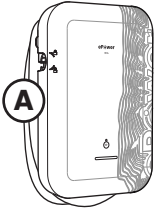
2



3

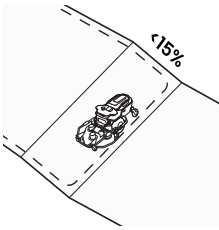


4

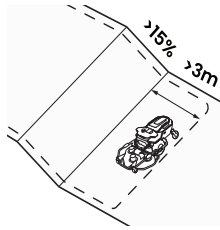


5

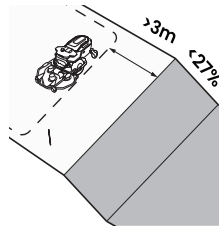
A



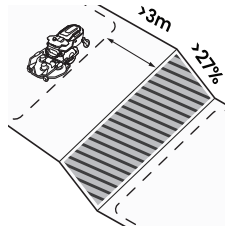
B



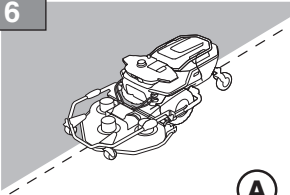
C



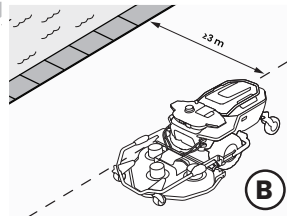
D



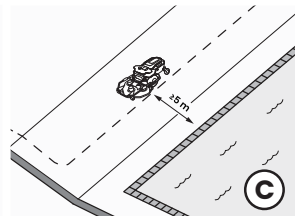
6



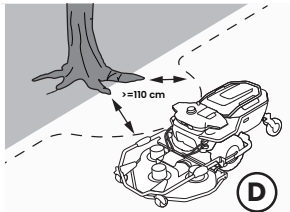
A



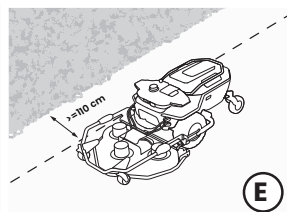
B



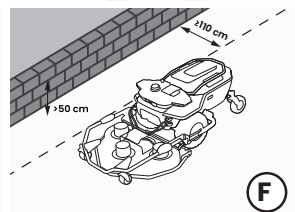
C



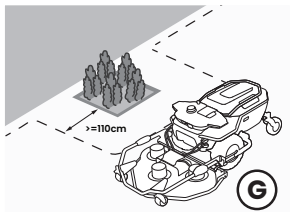
D



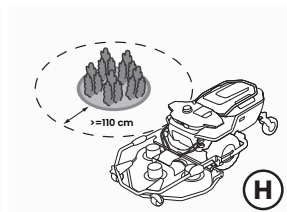
E



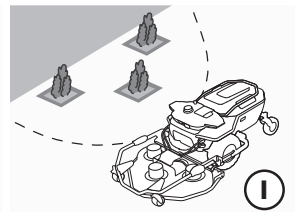
F



G

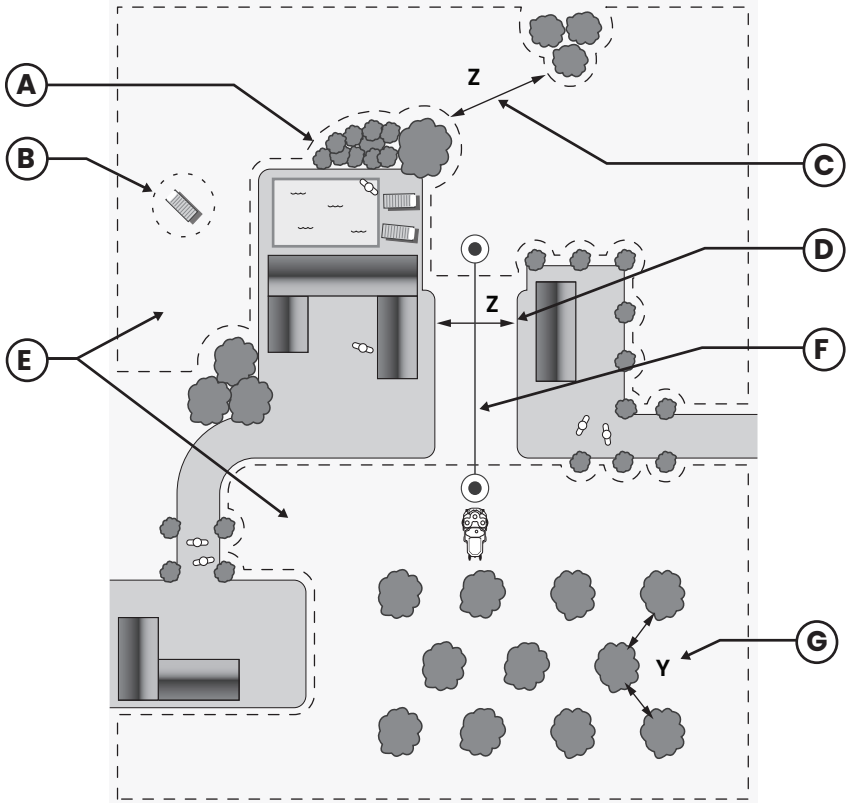


H

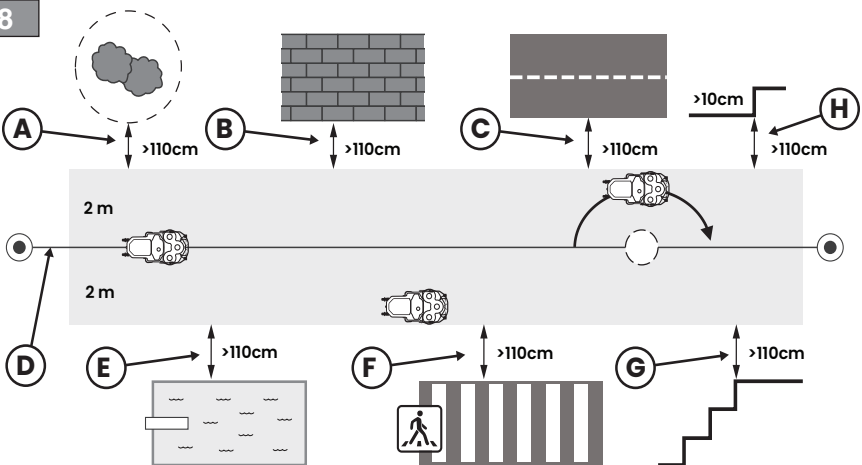


I

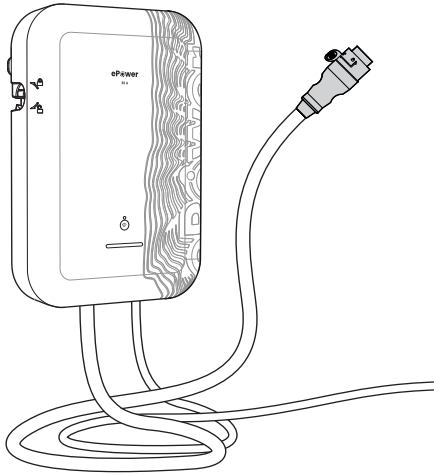
7



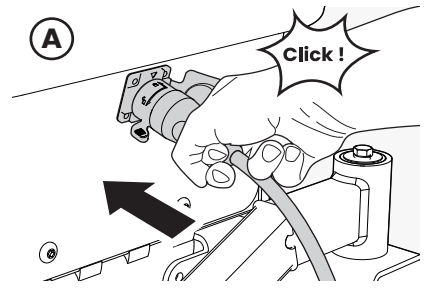
8



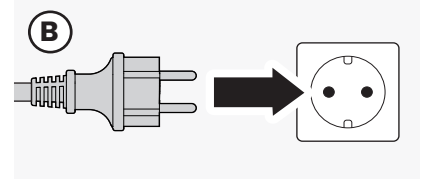
9



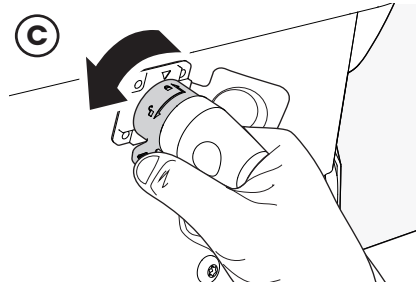
A



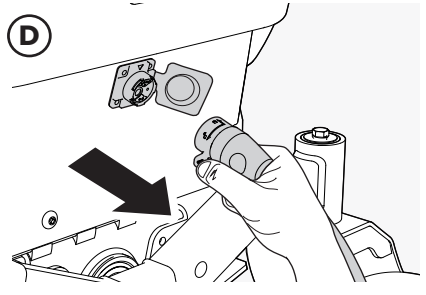
B



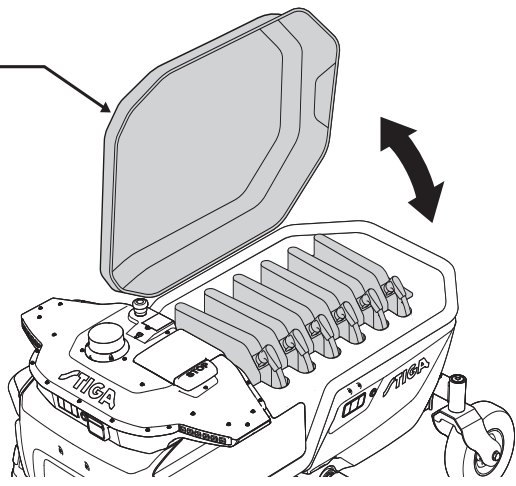
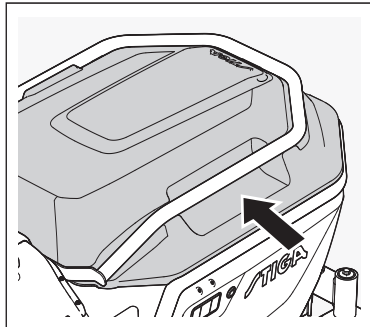
C



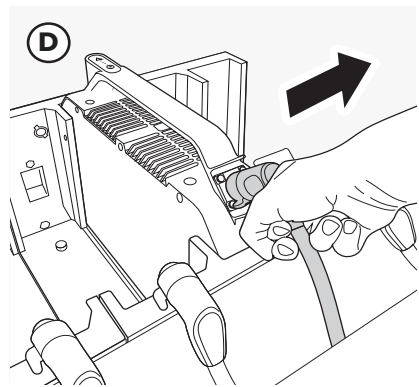
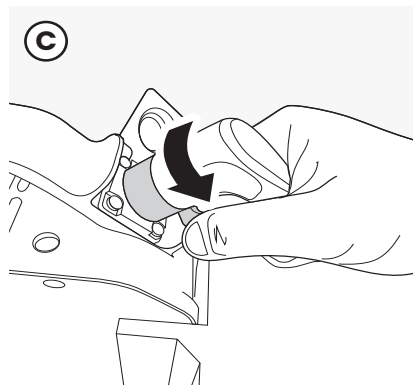
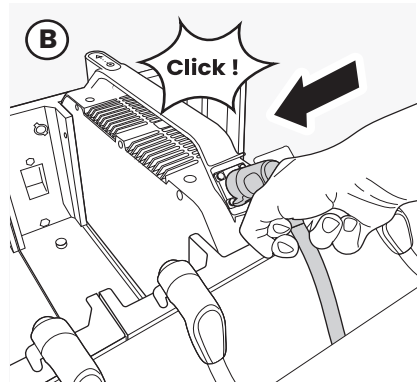
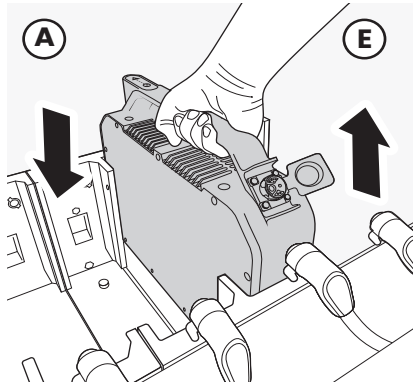
D



10



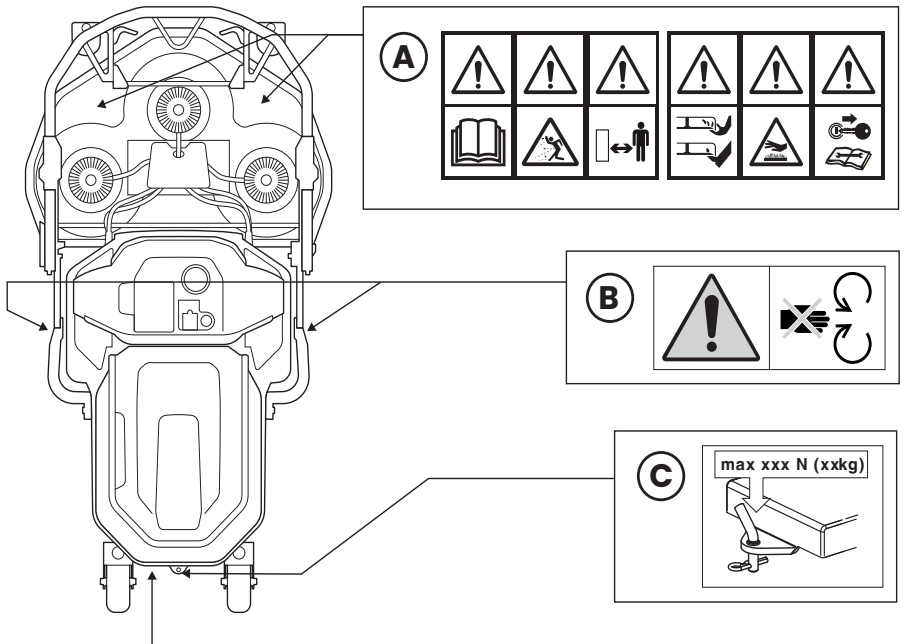
11



12

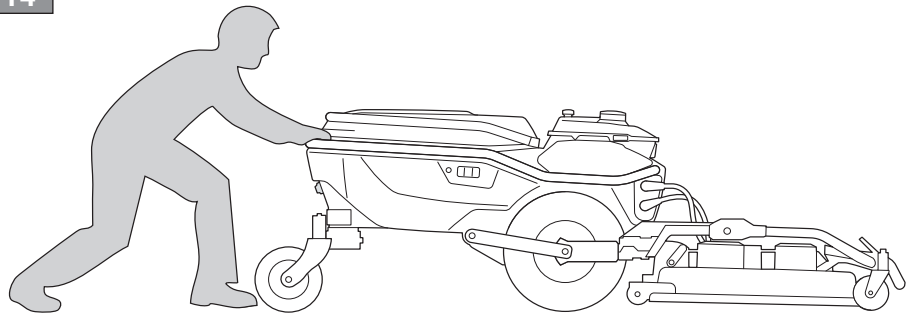


13

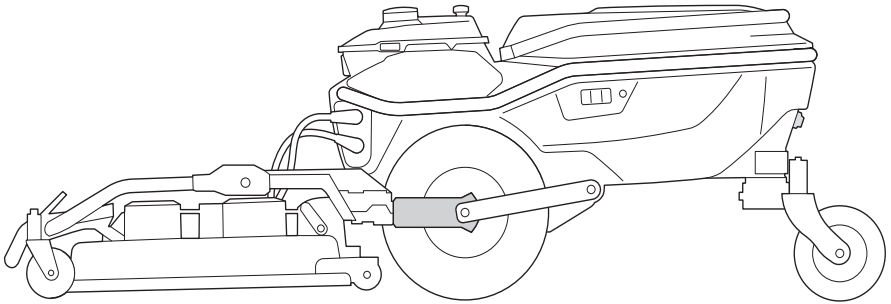
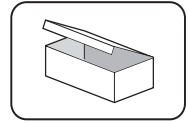
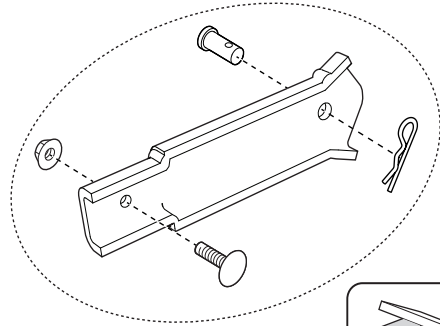
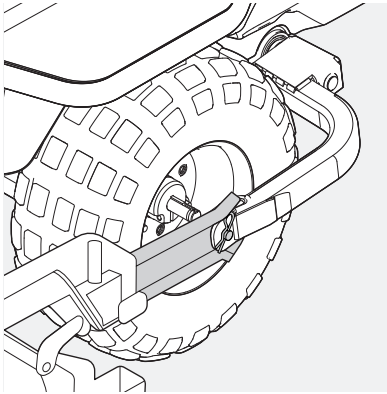


**D**

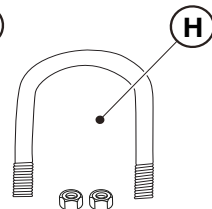
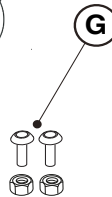
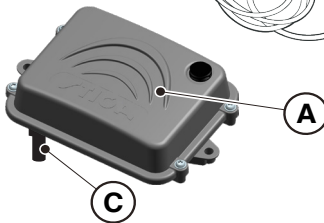
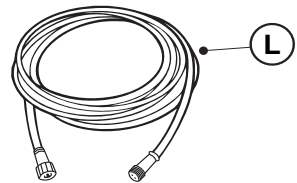
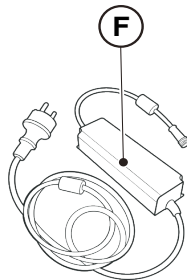
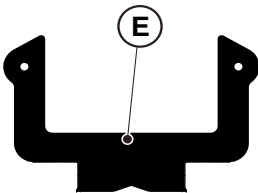

14



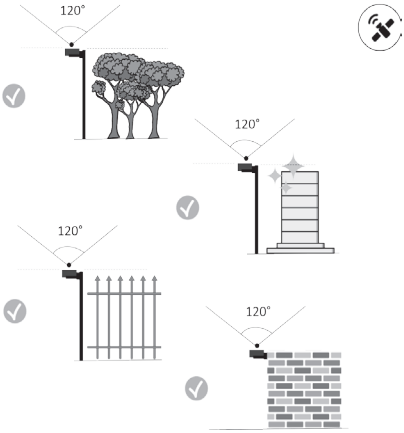
15



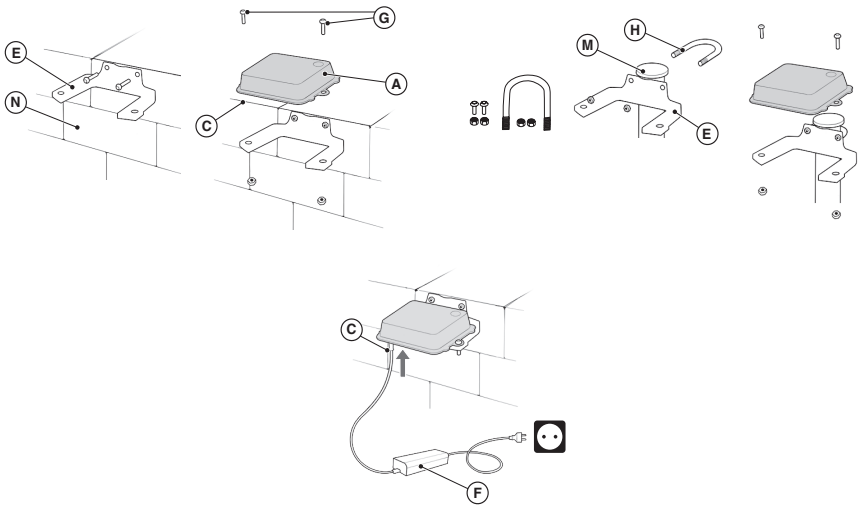
16



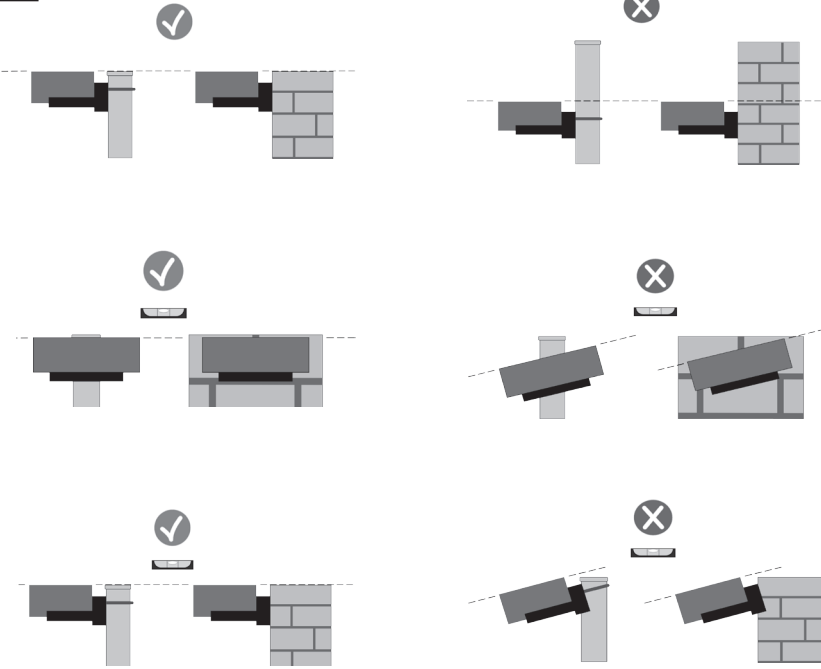
17



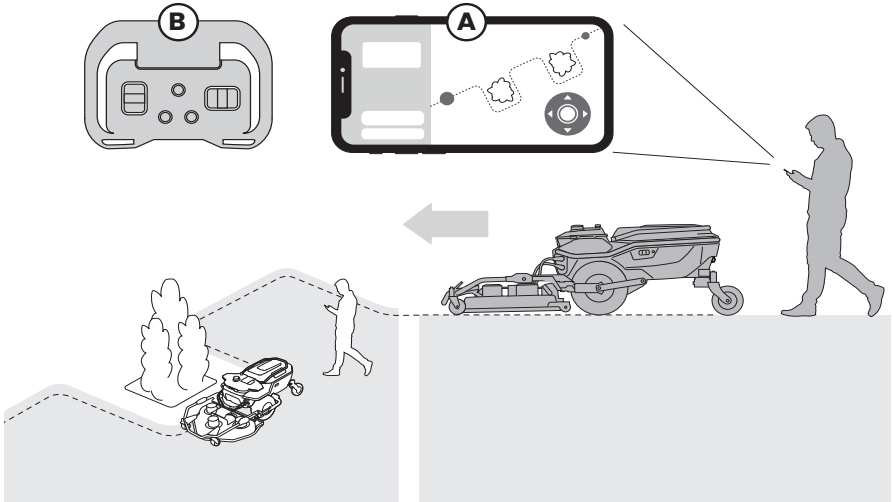
18



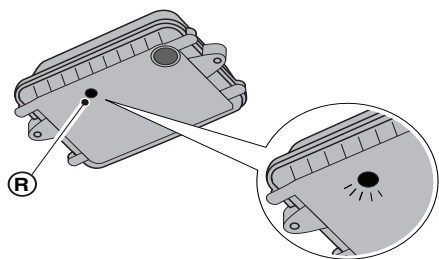
19



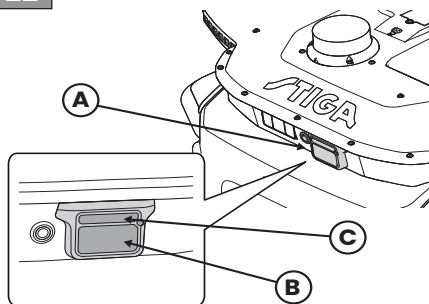
20



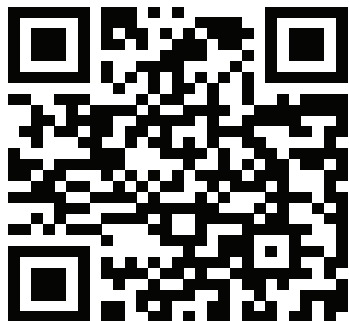
21



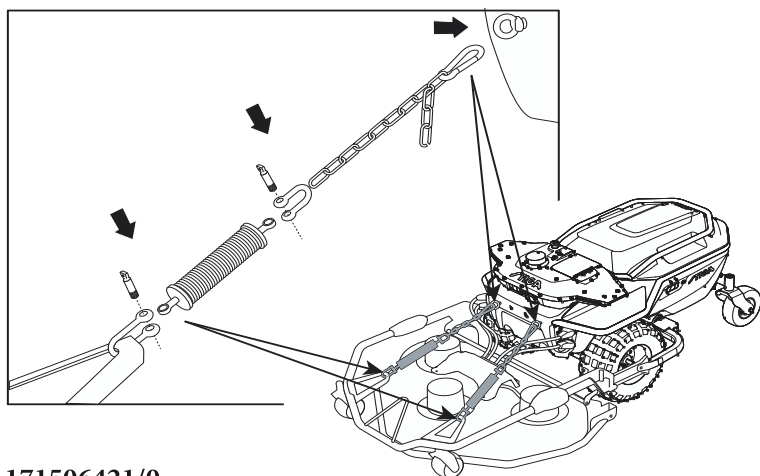
22



23



24



171506421/0



## INDICE

1. NORME DI SICUREZZA .....	2
1.1 Avvertenze generali sulla sicurezza degli utensili elettrici .....	2
1.2 Informazioni sulla sicurezza .....	4
1.3 Procedure operative sicure .....	6
2. INTRODUZIONE .....	7
2.1 Introduzione generale .....	7
2.2 Descrizione del prodotto .....	8
2.3 Componenti della macchina .....	8
2.4 Disimballaggio .....	9
2.5 Montaggio degli accessori .....	9
2.6 Montaggio accessorio frontale .....	9
2.7 Simboli e targhette (Fig. 13) .....	9
2.8 Arresto e spegnimento del robot rasaerba in condizioni di sicurezza .....	11
2.9 Leva di innesto / disinnesto della trazione .....	11
3. INSTALLAZIONE .....	12
3.1 Verifica dei requisiti per l'installazione .....	12
3.2 Criteri per la determinazione delle aree di lavoro e dei percorsi di trasferimento .....	13
3.3 Installazione dei componenti .....	15
3.4 Installazione della stazione di riferimento satellitare (se necessaria) .....	15
3.5 Prima attivazione del robot rasaerba .....	18
4. FUNZIONAMENTO .....	24
4.1 Componenti per la messa in funzione .....	24
4.2 Verifica delle sicurezze per l'avvio al lavoro del robot rasaerba .....	24
4.3 Funzionamento manuale del robot rasaerba .....	24
4.4 Descrizione dei comandi presenti sul robot rasaerba .....	25
4.5 Caricamento batteria .....	27
4.6 Inserimento e rimozione delle batterie dalla macchina .....	29
4.7 Regolazione altezza di taglio .....	29
4.8 Modulo telecamera, modulo sensori lidar e modulo ultrasuoni .....	29
4.9 Funzionamento della stazione di riferimento satellitare - spia luminosa indicatore di stato (se presente) .....	30
5. MANUTENZIONE .....	30
5.1 Manutenzione programmata .....	31
5.2 Manutenzione del dispositivo di taglio .....	32
5.3 Pulizia .....	32
5.4 Manutenzione invernale e stoccaggio della batteria .....	33
5.5 Sostituzione delle batterie .....	34
6. TRASPORTO, IMMAGAZZINAMENTO E SMALTIMENTO .....	34
6.1 Trasporto .....	34
6.2 Rimessaggio .....	35
6.3 Smaltimento .....	35
7. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI .....	35
8. DATI TECNICI .....	36
9. ACCESSORI A RICHIESTA .....	37
10. GARANZIA .....	37
10.1 Copertura della garanzia .....	37
11. MARCHI REGISTRATI E LICENZE .....	38

NOTA: le istruzioni riportate nel presente manuale sono valide per il robot autonomo in configurazione tagliaerba. Le figure, se non specificato, si riferiscono al modello SRHB01.


## 1. NORME DI SICUREZZA



### OBBLIGO:

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

### 1.1 AVVERTENZE GENERALI SULLA SICUREZZA DEGLI UTENSILI ELETTRICI

 Leggere tutte le avvertenze di sicurezza, le istruzioni, le illustrazioni e le specifiche fornite con la macchina. L'inosservanza delle istruzioni elencate in seguito può causare scosse elettriche, incendi e/o gravi lesioni.

**Conservare tutte le avvertenze e le istruzioni per consultarle in futuro.**

Il termine "utensile elettrico" citato nelle avvertenze si riferisce al vostro utensile elettrico con alimentazione dalla rete elettrica (con cavo) o utensile elettrico con alimentazione a batteria (senza cavo).

#### 1) Sicurezza dell'area di lavoro

- a) **Tenere pulita e ben illuminata l'area di lavoro.** Aree disordinate o scure facilitano gli incidenti.
- b) **Non usare gli utensili elettrici in atmosfere esplosive, ad esempio in presenza di liquidi infiammabili, gas o polvere.** Gli utensili elettrici generano scintille che possono incendiare la polvere o i vapori.
- c) **Tenere lontani i bambini e gli astanti mentre si utilizza l'utensile elettrico.** Le distrazioni possono causare la perdita di controllo.

#### 2) Sicurezza elettrica

- a) **La spina del cavo del carica batteria deve essere compatibile con la presa di corrente. Non modificare mai la spina in alcun modo. Non usare adattatori con il cavo del carica batteria dotato di messa a terra.** Le spine non modificate e adatte alla presa riducono il rischio di scossa elettrica.
- b) **Evitare il contatto del corpo con superfici a massa o a terra, come tubi, radiatori, cucine, frigoriferi.** Il rischio di scossa elettrica aumenta se il corpo viene a trovarsi a massa o a terra.
- c) **Non esporre l'utensile elettrico alla pioggia o ambienti bagnati.** L'acqua che penetra in un utensile elettrico aumenta il rischio di scossa elettrica.
- d) **Non usare il cavo impropriamente. Non usare il cavo per trasportare l'utensile elettrico, tirarlo o per scollegarlo dalla presa. Tenere il cavo lontano da calore, olio, spigoli vivi o parti in movimento.** Un cavo danneggiato o impigliato aumenta il rischio di scossa elettrica.
- e) **Quando si utilizza un utensile elettrico all'esterno, utilizzare un cavo di prolunga adatto per uso esterno.** L'uso di un cavo di prolunga adatto per uso esterno riduce il rischio di scossa elettrica.
- f) **Se non è evitabile l'uso di un utensile elettrico in un ambiente umido, usare una presa di corrente protetta da un interruttore differenziale (RCD).** L'uso di un RCD riduce il rischio di scossa elettrica.

#### 3) Sicurezza personale

- a) **Rimanere attenti, controllare quello che si sta facendo e usare buon senso quando si usa un utensile elettrico. Non usare l'utensile elettrico quando si è stanchi o sotto l'influenza di droghe, alcool o medicinali.** Un momento di disattenzione mentre si usa un utensile elettrico può causare gravi lesioni personali.
- b) **Utilizzare dispositivi di protezione individuale (DPI). Indossare sempre occhiali protettivi.** L'uso di dispositivi di protezione come mascherine antipolvere, calzature antiscivolo, elmetti protettivi o cuffie per l'udito, riduce le lesioni personali.

- c) **Evitare avviamenti non intenzionali.** Accertarsi che l'interruttore sia in posizione "OFF" prima di inserire la spina, afferrare o trasportare l'utensile elettrico. *Trasportare l'utensile elettrico con il dito sull'interruttore o collegarlo alla presa con l'interruttore in posizione "ON" facilita gli incidenti.*
- d) **Rimuovere ogni chiave o utensile di regolazione prima di accendere l'utensile elettrico.** *Una chiave o un utensile che rimane a contatto con una parte rotante dell'utensile elettrico può provocare gravi lesioni personali.*
- e) **Non sporgersi.** *Mantenere sempre appoggio ed equilibrio adeguati. Questo permette un controllo migliore dell'utensile elettrico in situazioni inaspettate.*
- f) **Vestirsi in modo appropriato.** *Non indossare abiti larghi o gioielli. Tenere capelli e vestiti lontani dalle parti in movimento. Abiti larghi, gioielli o capelli lunghi possono rimanere impigliati nelle parti in movimento.*
- g) **Se vi sono dispositivi da collegare a impianti per l'aspirazione e la raccolta di polvere, accertarsi che siano collegati e usati in maniera appropriata.** *L'uso di questi dispositivi può ridurre i rischi correlati alla polvere.*
- h) **Non lasciare mai che la familiarità acquisita dall'uso frequente degli utensili elettrici consenta di diventare compiacente ed ignorare i principi di sicurezza dell'utensile elettrico.** *Un'azione negligente può causare lesioni gravi in una frazione di secondo.*

#### 4) Uso e salvaguardia dell'utensile elettrico

- a) **Non forzare l'utensile elettrico.** *Utilizzare l'utensile elettrico corretto per la specifica applicazione. L'utensile elettrico corretto svolgerà il lavoro meglio e in modo più sicuro alla velocità per cui è stato progettato.*
- b) **Non utilizzare l'utensile elettrico se l'interruttore non è in grado di avviarlo o arrestarlo.** *Un utensile elettrico che non può essere azionato con l'interruttore è pericoloso e deve essere riparato.*
- c) **Scollegare la spina dalla fonte di alimentazione e/o rimuovere la batteria dall'utensile elettrico prima di effettuare qualsiasi regolazione, sostituire accessori o rimessare l'utensile elettrico.** *Queste misure di sicurezza preventive riducono il rischio di avvio accidentale dell'utensile elettrico.*
- d) **Riporre l'utensile elettrico inutilizzato fuori dalla portata dei bambini e non permetterne l'utilizzo a persone che non abbiano familiarità con l'utensile e con queste istruzioni.** *Gli utensili elettrici sono pericolosi nelle mani di utilizzatori non addestrati.*
- e) **Curare la manutenzione degli utensili elettrici e degli accessori.** *Verificare che le parti mobili siano allineate e libere nel movimento, che non vi siano rotture di parti e qualsiasi altra condizione che possa influenzare il funzionamento dell'utensile elettrico. In caso di danni, la l'utensile elettrico deve essere riparato prima di usarlo. Molti incidenti sono causati da una scarsa manutenzione.*
- f) **Tenere affilati e puliti gli organi di taglio.** *Un'adeguata manutenzione degli organi di taglio, con taglienti ben affilati, li rende meno soggetti ad incepparsi e più facili da controllare.*
- g) **Usare l'utensile elettrico e gli accessori relativi secondo le istruzioni fornite, tenendo presente le condizioni di lavoro e il tipo di lavoro da eseguire.** *L'uso di un utensile elettrico per operazioni diverse da quelle previste può provocare situazioni di pericolo.*
- h) **Mantenere le impugnature e le superfici di presa asciutte, pulite e senza tracce di olio e di grasso.** *Le impugnature e superfici di presa scivolose non consentono di movimentare e controllare in modo sicuro l'utensile in situazioni impreviste.*

#### 5) Uso e cura dell'utensile a batteria

- a) **Per caricare la batteria utilizzare solo carica batteria raccomandati dal produttore.** *Un caricabatterie adatto ad un tipo di pacco batterie può creare un rischio di incendio, una scossa elettrica, un surriscaldamento o una fuoriuscita di liquido corrosivo della batteria se utilizzato con un altro pacco batterie.*
- b) **Utilizzare soltanto le batterie specifiche previste per il vostro utensile elettrico.** *L'uso di un qualsiasi altro gruppo di batterie può creare il rischio di lesioni e incendi.*
- c) **Quando il gruppo batterie non è in uso, bisogna tenerlo lontano da altri oggetti di metallo quali graffette, monete, chiavi, chiodi, viti o altri piccoli oggetti metallici che potrebbero provocare un cortocircuito dei contatti.** *Un cortocircuito tra i contatti della batteria può comportare combustioni o incendi.*
- d) **Una batteria in cattive condizioni può provocare la fuoriuscita del liquido.** *Evitare il contatto con il liquido. In caso di contatto accidentale risciacquare con acqua. In caso di contatto del liquido con gli occhi, consultare un medico. Il liquido fuoriuscito dalla batteria può provocare irritazioni cutanee o ustioni.*

- e) **Non utilizzare una batteria o un utensile elettrico danneggiato o modificato.** *Le batterie danneggiate o modificate possono presentare un comportamento imprevedibile con conseguente incendio, esplosione o rischio di lesioni.*
- f) **Non esporre il pacco batterie o l'utensile elettrico al fuoco o temperatura eccessiva.** *L'esposizione al fuoco o temperatura superiore a 130°C può causare un'esplosione.*
- g) **Seguire tutte le istruzioni di ricarica e non ricaricare la batteria o l'utensile elettrico al di fuori dell'intervallo di temperatura specificato nelle istruzioni.** *Una carica impropria o a temperatura al di fuori dell'intervallo specificato può danneggiare la batteria ed aumentare il rischio di incendio.*

## 6) Assistenza

- a) **Far riparare l'utensile elettrico da personale qualificato, utilizzando solo ricambi originali.** *Questo permette che venga mantenuta la sicurezza dell'utensile elettrico.*
- b) **Non effettuare operazioni di riparazione sulla batteria.** *Attività di riparazione devono essere effettuate dal costruttore o da un Centro assistenza specializzato.*

## 1.2 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:

Durante il funzionamento del robot rasaerba assicurarsi che nell'area operativa non vi siano persone, specialmente bambini, o/e 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 barriera fisica 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.

**1.3 PROCEDURE OPERATIVE SICURE****Formazione**

È severamente vietato utilizzare la macchina senza accessorio frontale montato.

- 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 indicazioni.
- 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!".

**1.3.1 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 elettrico è in funzione.

- f. 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;
- g. 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. Assicurarsi che le lame vengano sostituite solo con ricambi idonei.
- e. Assicurarsi 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

- 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, ed informare dei possibili pericoli tutte le persone che possono avere accesso, anche solo occasionalmente, all'area di lavoro.
- Pericolo di proiezioni di oggetti contro il corpo, animali e cose. Mantenersi a una distanza di sicurezza dalla macchina durante il funzionamento di almeno 8 metri.
- 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.

## 2. INTRODUZIONE

### 2.1 INTRODUZIONE GENERALE

#### 2.1.1 Scopo del manuale

---

NOTA: Questo manuale è soggetto ad aggiornamento e revisione periodica. Prima di utilizzare la macchina accertarsi di aver scaricato l'ultima versione disponibile.

---

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.

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.

---

## 2.2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

Il robot rasaerba (Fig. 1 e 2) 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 (Fig. 7.A). Quando il robot rasaerba si trova in prossimità del confine virtuale (Fig. 7.A) o incontra un ostacolo (Fig. 7.B) cambia traiettoria in accordo alla strategia di navigazione scelta.

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

L'utilizzo di particolari accessori, previsti dal Costruttore come equipaggiamento originale o acquistabili separatamente, permette di effettuare questo lavoro secondo varie modalità operative, illustrate in questo manuale o nelle istruzioni che accompagnano i singoli accessori.

Il prodotto funziona tramite segnale satellitare e riceve dati di correzione satellitare dal Cloud STIGA. 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/tablet) ad esclusione del taglio dell'erba in funzione manuale e l'uso degli accessori per il quale è necessario un radiocomando (codice 2RR001004/ST1), disponibile come accessorio, composto da un trasmettitore ed un ricevitore.

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

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, senza l'utilizzo dell'apposito accessorio previsto per il traino; usare la macchina per il taglio di vegetazione di tipo non erboso; se non mediante l'uso degli specifici implements previsti e suggeriti.

---

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](http://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](http://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.

---

## 2.3 COMPONENTI DELLA MACCHINA

- a. Ruote motrici (Fig. 1.G)
- b. Ruote pivottanti (Fig. 1.H)
- c. Console (pannello di controllo) (Fig. 2.D)
- d. Cofano batterie (Fig. 1.F)
- e. Batterie (Fig. 2.B)
- f. Supporti a sgancio rapido per accessori (Fig. 1.E)
- g. Connettori ad alta potenza 56 V (Fig. 1.C)
- h. Connettore a bassa potenza 12 V (Fig. 1.D)

- i. Assieme dispositivi di taglio (Fig. 1.A)
- j. Dispositivi di taglio (lame) (Fig. 1.B)
- k. Motore lame (Fig. 2.A)
- l. Trazione (Fig. 1.I)
- m. Radiocomando (Fig. 4.D) (accessorio - non incluso)
- n. Luce di segnalazione (Fig. 2.C)
- o. Sensori lidar (Fig. 2.G)
- p. Ultrasuoni (Fig. 2.H)
- q. Telecamera (Fig. 2.F)
- r. Pulsante STOP (Fig. 2.E)
- s. Fari (Fig. 1.M)
- t. Connettore di ricarica (Fig. 1.N)
- u. Gancio traino (Fig. 2.I)

## 2.4 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.



### AVVERTENZA:

**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 elementi pericolosi.**

## 2.5 MONTAGGIO DEGLI ACCESSORI

Vedere la guida di montaggio separata fornita unitamente a ogni accessorio.

## 2.6 MONTAGGIO ACCESSORIO FRONTALE

Vedere istruzioni montaggio dell'accessorio (Figura 15, Figura 24).

**NOTA** Vedi manuale dell'accessorio frontale.

## 2.7 SIMBOLI E TARGHETTE (FIG. 13)



### ATTENZIONE:

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



### ATTENZIONE:

**Pericolo di proiezioni di oggetti contro il corpo.**



### ATTENZIONE:

**Mantenersi a una distanza di sicurezza dalla macchina durante il funzionamento di almeno 8 metri.**



**ATTENZIONE:**

Non mettere mani e piedi vicino o sotto l'apertura del dispositivo di taglio.

**ATTENZIONE:**

Tenersi a distanza dalle superfici calde.

**ATTENZIONE:**

Rimuovere il dispositivo di disabilitazione e leggere le istruzioni prima di effettuare qualsiasi intervento di manutenzione o riparazione.



Carico massimo trainabile consentito (100 kg) (Fig. 13.C).

Indica il peso massimo trainabile dalla macchina.

**ATTENZIONE:**

**Rischio di schiacciamento** (Fig. 13.B).

L'etichetta si trova vicino ai supporti per gli accessori a sgancio rapido.

**ATTENZIONE:**

Non salire sulla macchina.

**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.

**DIVIETO:**

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



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



Indossare occhiali di protezione



Indossare protezioni acustiche



Indossare guanti di protezione



Indossare calzature di protezione

## 2.8 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.

### Procedura:

1. Nel caso in cui la macchina sia in movimento, blocca automaticamente l'avanzamento e la rotazione delle lame nel caso in cui la distanza dall'ostacolo risulti inferiore a 1.10 m. Nel caso la macchina non si fermasse, premere il pulsante di emergenza (Fig. 2.E).
2. Premere il pulsante "STOP" (Fig. 3.D) per arrestare il robot rasaerba in condizioni di sicurezza e aprire la cover di protezione (Fig. 3.A).
3. Premere il pulsante di spegnimento (Fig. 3.E) per qualche secondo e attendere lo spegnimento del led dello stesso pulsante.
4. Solo dopo lo spegnimento del led (Fig. 3.E), disinserire la chiave di sicurezza (Fig. 3.C) per spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza.
5. Chiudere la cover di protezione (Fig. 3.A).
6. Il robot rasaerba è arrestato o spento in condizione di sicurezza.

## 2.9 LEVA DI INNESTO / DISINNESTO DELLA TRAZIONE

La leva di innesto / disinnezzo della trazione (Fig. 1.L) consente di spostare la macchina manualmente, senza effettuare l'accensione.

Questa leva di comando ha due posizioni, indicate dai seguenti simboli:



1. **Trazione inserita: con la leva in posizione orizzontale, la macchina può essere movimentata a macchina accesa tramite i motori.**



2. **Trazione disinserita: con la leva spostata verso il basso, la macchina può essere movimentata a mano senza effettuare l'accensione.**



### AVVERTENZA:

Non lasciare la macchina incustodita con la leva in posizione 2 (trazione disinserita).



### AVVERTENZA:

Movimentare manualmente la macchina solo in piano.



### ISTRUZIONE DI SICUREZZA:

La leva di innesto / disinnezzo non deve mai trovarsi in posizione intermedia. Questa condizione surriscalda e danneggia la trazione.

### 3. INSTALLAZIONE



**ATTENZIONE:**

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



**PERICOLO ELETTRICO:**

È necessario predisporre una presa di corrente conforme alle leggi vigenti in materia del Paese.



**PERICOLO ELETTRICO:**

Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.



**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.



**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.

---

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](http://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. 3.4).

---

#### 3.1 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.

##### 3.1.1 Verifica del giardino

- Verificare lo stato del giardino per la rilevazione dei confini virtuali, 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: 20-95 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.

### 3.1.2 Verifiche per la definizione dei confini virtuali

1. Verificare che la pendenza massima dell'area di lavoro sia inferiore o uguale al 27% (vedi Par. 8 "DATI TECNICI"). Per la definizione dei confini virtuali rispettare le regole riportate in Fig. 5.
  - a. se la pendenza è  $\leq 15\%$  è possibile posizionare il confine virtuale come in figura;
  - b. se la pendenza è  $> 15\%$ , l'installazione deve includere la zona in pendenza rispettando la distanza indicata in figura;
  - c. se la pendenza è  $< 27\%$  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  $> 27\%$  occorre escludere l'area in pendenza rispettando la distanza indicata in figura.



**ATTENZIONE:**

**Il robot può rasare superfici con pendenza massima del 27%.**

**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 che dovranno essere programmate come zone da evitare (Fig. 7.B).

### 3.2 CRITERI PER LA DETERMINAZIONE DELLE AREE DI LAVORO E DEI PERCORSI DI TRASFERIMENTO



**ATTENZIONE:**

**Durante la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare, è necessario mantenersi ad una distanza di almeno 6 metri dal rasaerba.**



**ATTENZIONE:**

**Le distanze riportate nel presente manuale si riferiscono alla macchina in configurazione tagliaerba. In presenza di diversi accessori, riferirsi al manuale specifico.**

#### 3.2.1 Distanze minime dei confini virtuali e distanze per la delimitazione

**Procedura:**

1. In presenza di una pavimentazione o di un vialetto allo stesso livello del prato, il confine virtuale può coincidere con il bordo della pavimentazione (Fig. 6.A).
2. In presenza di una piscina, laghetto o di uno scavo il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 3 metri (Fig. 6.B). 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 5 metri (Fig. 6.C).
3. In caso di alberi con radici sporgenti, il confine virtuale deve essere programmato in modo da evitare il passaggio del robot rasaerba sulle superfici disconnesse (Fig. 6.D).
4. Il confine virtuale deve essere programmato in modo che il robot rasaerba si mantenga ad una distanza di almeno 1.10 m da zone con ghiaia o pietrisco (Fig. 6.E).
5. In caso di zone in pendenza, rispettare quanto riportato nel Par. 3.1.2.
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 1.10 m da essi (Fig. 6.F).
7. In tutti gli altri casi, il confine virtuale deve rispettare una distanza minima di 1.10 m tra il robot rasaerba e l'ostacolo (Fig. 6.G/H).
8. Nel caso di delimitazione di ostacoli distanti tra loro meno di 150 cm, delimitarli come un unico ostacolo rispettando le distanze sopra indicate (Fig. 6.I).

**AVVERTENZA:**

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

**ATTENZIONE:**

Se la pendenza è maggiore del 27% la zona in pendenza deve essere esclusa dall'area di taglio (Vedi Par. 3.1.2).

**3.2.2 Passaggi stretti****Procedura:**

1. In caso di passaggi stretti, la distanza tra due confini virtuali deve essere  $Z \geq 2$  m (Fig. 7.C).
2. Nel caso di un passaggio in cui la distanza tra i confini virtuali sarebbe  $Z < 2$  m, la parte dell'area oltre la strettoia (Fig. 7.D) non può essere raggiunta dal robot rasaerba in maniera automatica. In questo caso, è necessario programmare due zone di taglio virtuali distinte (Fig. 7.E) e collegarle con un percorso di trasferimento virtuale (Fig. 7.F).
3. Se non è possibile collegare le due zone con un percorso di trasferimento virtuale, la parte dell'area oltre la strettoia è da considerarsi "Area Chiusa" (vedi Par. 3.2.3).

**3.2.3 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 (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. 3.2.1.

Il robot rasaerba deve essere portato a mano all'interno di ogni singola area chiusa e avviato manualmente.

**3.2.4 Percorsi di trasferimento**

Zone del giardino tra cui sono presenti aree da non rasare, devono essere collegate tramite percorsi di trasferimento. I percorsi di trasferimento devono rispettare il limite di pendenza massima del 20%.

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 2 m a destra e 2 m a sinistra del percorso registrato (Fig. 8.D). Occorre rispettare le seguenti distanze minime tra la zona di manovra e i diversi elementi del giardino:
  - 1.10 m da ostacoli delimitati tramite perimetri virtuali o zone di non taglio (Fig. 8.A),
  - 1.10 m da ostacoli fissi non delimitati o elementi strutturali continui (Fig. 8.B),
  - 1.10 m da strade pubbliche (Fig. 8.C),
  - 1.10 m da piscine (Fig. 8.E),
  - 1.10 m da percorsi pedonali (Fig. 8.F),
  - 1.10 m da dirupi o forti pendenze (Fig. 8.G),
  - 1.10 m da marciapiedi (Fig. 8.H).
3. 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.

---

### 3.3 INSTALLAZIONE DEI COMPONENTI



**PERICOLO ELETTRICO:**

Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal Costruttore. L'uso improprio può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.



**AVVERTENZA:**

Pericolo di taglio mani e piedi.

Usare guanti e scarpe di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani e ai piedi.



**AVVERTENZA:**

Pericolo di pulviscolo negli occhi.

Usare occhiali di protezione per evitare pericoli 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.



**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.



**AVVERTENZA:**

Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.

#### 3.3.1 Ricarica del robot rasaerba dopo l'installazione

Prima di usare il prodotto per la prima volta, ricaricare completamente le batterie (Vedere Par. 4.5).

### 3.4 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.

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:**

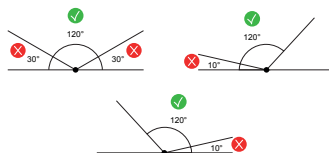
Per motivi di sicurezza, la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare è stata eseguita tramite segnale di correzione satellitare, e si desidera in seguito utilizzare il robot rasaerba tramite una stazione di riferimento satellitare, è necessaria la riprogrammazione.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

## 3.4.1 Verifiche per l'installazione della stazione di riferimento satellitare

 <p><b>PERICOLO ELETTRICO:</b> Utilizzare solo caricabatteria e alimentatore fornito dal Costruttore. L'uso improprio può causare scosse elettriche e/o surriscaldamento.</p>	 <p><b>PERICOLO ELETTRICO:</b> Il circuito fornito deve essere protetto da un interruttore differenziale (RCD) con una corrente di attivazione non superiore a 30 mA.</p>
 <p><b>PERICOLO ELETTRICO:</b> 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.</p>	 <p><b>PERICOLO ELETTRICO:</b> Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.</p>
 <p><b>OBBLIGO GUANTI:</b> Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.</p>	 <p><b>OBBLIGO OCCHIALI:</b> Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.</p>
 <p><b>PERICOLO ELETTRICO:</b> 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.</p>	

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 (Fig. 17).

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



## 3.4.2 Procedura per l'installazione della stazione di riferimento satellitare

Con riferimento alla Fig. 16, 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:**

Saranno necessari i seguenti componenti (Vedi fig.16):

(A) Stazione di riferimento satellitare;

(E) Staffa di fissaggio;

(H) Cavallotto per il fissaggio della staffa a palo o viti per il fissaggio a parete (non incluse);

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

(F) Alimentatore;

(L) Cavo di estensione.

**Procedura (fig. 18):**

1. Verificare i requisiti di installazione al Par. 3.4.1.

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 (Fig. 18/19).

---

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.

---

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.

### 3.5 PRIMA ATTIVAZIONE DEL ROBOT RASAERBA

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 (Fig. 23). L'app iOS è scaricabile da iOS App Store. L'app Android è scaricabile da Google Play Store. Durante la prima installazione, è necessario associare il robot rasaerba alla APP "STIGA.GO". Seguire la procedura guidata in APP "STIGA.GO".



#### 3.5.1 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.

#### 3.5.2 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.

#### 3.5.3 Associazione dispositivo (Pairing)

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

Per effettuare l'associazione è necessario che il robot rasaerba 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 il robot rasaerba non viene rilevato dal dispositivo mobile, verificare che esso non sia già connesso tramite Bluetooth® ad un altro dispositivo mobile.

---

### 3.5.4 Connettività 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.

### 3.5.5 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 al punto di partenza 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" (se disponibile).
- Impostare o modificare il programma di lavoro.
- Impostare o modificare l'altezza di taglio.
- 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.

### 3.5.6 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.

### 3.5.7 Programmazione dei confini virtuali, percorsi di trasferimento e zone da evitare

Prima di procedere con la programmazione, assicurarsi di avere completato le fasi di: associazione dispositivo (Par. 3.5.3) e inizializzazione del robot rasaerba (Par. 3.5.6).

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 (Par. 3.2).

#### Requisiti e Obblighi:

- Dispositivo mobile Android o iOS connesso ad internet (non incluso) (Fig. 20.A).

Il robot può essere guidato:

- Tramite Joystick virtuale in app (Fig. 20.B).

Di seguito sono riportati i passi più rilevanti:

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 di avvio del robot riportata in APP.
3. Guidare il robot rasaerba con Joystick virtuale nel punto in cui si desidera iniziare la programmazione.
4. Iniziare la registrazione dei confini o percorsi virtuali premendo l'apposito tasto.
5. Guidare il robot rasaerba con Joystick virtuale 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 degli ostacoli e le indicazioni riportate nel Par. 3.2.1.**

6. Confermare la registrazione.

---

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.

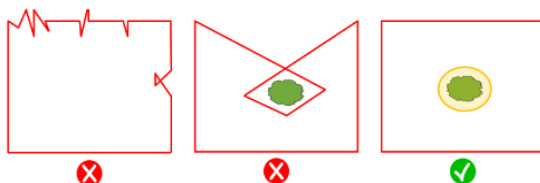
---

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

---

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

---



**AVVERTENZA:**

Durante la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare, è necessario mantenersi ad una distanza di almeno 6 metri dal rasaerba.

**AVVERTENZA:**

L'area operativa o i percorsi utilizzati dalla macchina per il suo trasferimento devono essere impostati in modo da non comprendere spazi pubblici, zone usualmente adibite a parcheggio, a transito di veicoli o interessate da flussi di persone 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.

**AVVERTENZA:**

L'area operativa e in generale le zone in cui il robot rasaerba può navigare devono essere delimitate da una barriera fisica non valicabile. Rendere idonea la barriera oppure supervisionare il robot rasaerba durante il funzionamento.

### 3.5.8 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.
- Il relativo percorso di rientro.

### 3.5.9 Taglio singolo (spot cut)

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 al punto di raccolta.

---

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

---

### 3.5.10 Gestione pacchetto dati

Verificare le condizioni d'uso del pacchetto dati su [Stiga.com](http://Stiga.com).

### 3.5.11 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.

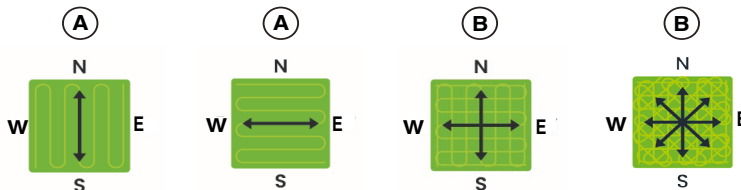
---

### 3.5.12 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  $-90^\circ$  e  $+90^\circ$ , con precisione di  $0,1^\circ$ .

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.

### 3.5.13 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.

### 3.5.14 Sensore Pioggia

La funzione "Sensore Pioggia" permette di abilitare o disabilitare il sensore di pioggia presente sul robot rasaerba.

#### Procedura:

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

### 3.5.15 Aggiornamento software (Firmware Update)

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

### 3.5.16 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.

### 3.5.17 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.

### 3.5.18 Impostazione della priorità 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.

---

### 3.5.19 Zona di non taglio temporanea (se disponibile)

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.

### 3.5.20 Rimani lontano (Stay Away) (se disponibile)

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.

## 4. FUNZIONAMENTO

### Requisiti e Obblighi:

- Installazione della stazione di riferimento satellitare, se necessaria (Vedi Par. 3.4).
- Altezza iniziale dell'erba nell'intervallo di operatività del robot rasaerba: 20-95 mm.
- Batterie cariche (Vedi Par. 4.5).
- Programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi Par. 3.5.7).
- Altezza di taglio opportunamente regolata (Vedi Par. 4.7).

### 4.1 COMPONENTI PER LA MESSA IN FUNZIONE

1. Dispositivo mobile (non incluso) (Fig. 4.C).
2. Batterie (fornite all'acquisto della macchina) (Fig. 4.B).
3. Charger (incluso nella macchina) (Fig. 4.A).
4. Radiocomando (accessorio - non incluso) (Fig. 4.D).

### 4.2 VERIFICA DELLE SICUREZZE PER L'AVVIO AL LAVORO DEL ROBOT RASAERBA

Per l'avvio del robot rasaerba è necessario eseguire la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi Par. 3.5.7).

### Requisiti e obblighi:

- Chiave di sicurezza

### Procedura:

1. Verificare che la chiave di sicurezza sia inserita. Se disinserita il robot rasaerba non si avvia.
2. Verificare che il pulsante di arresto **"STOP"** non sia attivo. Se premuto, arresta il robot rasaerba e apre la cover di protezione della consolle di comando.
3. Verificare il corretto posizionamento a terra del robot rasaerba. In caso di una eccessiva inclinazione ( $\geq 27\%$ ) o sollevamento, i sensori di inclinazione (inclinometro) arrestano il robot rasaerba.

### 4.3 FUNZIONAMENTO MANUALE DEL ROBOT RASAERBA

In questa modalità il robot rasaerba esegue un ciclo di lavoro, ritorna al punto di ritrovo e vi rimane fino al successivo avvio manuale.

Per utilizzare la macchina è necessario eseguire la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi Par. 3.5.7).

### Procedura:

1. Disporre il robot rasaerba all'interno del perimetro dell'installazione.
2. Premere il pulsante **"STOP"** (Fig. 2.D) per aprire la cover (Fig. 3.A) ed accedere alla consolle di comando (Fig. 3.B).
3. Premere il pulsante **"ON/OFF"** (Fig. 3.E) per 5 secondi per accendere il robot rasaerba.
4. Premere il pulsante **"SELEZIONE MODALITÀ"** (Fig. 3.F), fino al lampeggio della sola icona **"SINGOLO CICLO DI LAVORO"** (Fig. 3.L).
5. Premere il pulsante **"CONFERMA"** (Fig. 3.G). L'icona (Fig. 3.L) si illumina con luce fissa per confermare l'operazione.
6. Chiudere la cover (Fig. 3.A).
7. Il robot rasaerba si avvierà al lavoro.

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



**ATTENZIONE:**

**Se la cover viene aperta durante il lavoro, 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”, il robot non effettuerà alcuna operazione fino ad un nuovo comando da parte dell'utente.**

#### 4.4 DESCRIZIONE DEI COMANDI PRESENTI SUL ROBOT RASAERBA

Elenco comandi, indicatori e loro funzione:

- Pulsante “**STOP**” (Fig. 2.D): serve per l'arresto di sicurezza del robot rasaerba.
- “**FUNGO DI SICUREZZA**” - **PULSANTE DI EMERGENZA** (Fig. 2.E): permette di arrestare immediatamente la macchina in caso di emergenza.  
Il pulsante ha due posizioni:



1. **Attivazione:** premendo il pulsante di emergenza, si arrestano i motori dei dispositivi di taglio e di comando della trazione.



2. **Riattivazione:** ruotare il pulsante di emergenza in senso orario per ripristinare tutte le funzioni. Per avviare la macchina, occorre ripetere la procedura di avviamento tramite la chiave (par. 4.2).

NOTA: Con il pulsante di emergenza attivato non è possibile avviare la macchina.



**AVVERTENZA:**

**Il pulsante di emergenza non deve mai essere utilizzato come metodo abituale per arrestare la macchina.**

- “**CHIAVE DI SICUREZZA**” (Fig. 3.C): serve per lo spegnimento di sicurezza del robot rasaerba.
- Pulsante “**ON/OFF**” (Fig. 3.E): serve all'accensione e spegnimento del robot rasaerba e al reset degli allarmi.
- Pulsante “**SELEZIONE MODALITÀ**” (Fig. 3.F): serve per selezionare la modalità operativa del robot rasaerba e per forzare il ritorno al punto di partenza.
- Pulsante “**CONFERMA**” (Fig. 3.G): serve a confermare la modalità operativa impostata.
- Icona luminosa “**PROGRAMMA SCHEDULATO**” (Fig. 3.I): serve alla visualizzazione dell'impostazione del programma schedulato (se disponibile).
- Icona luminosa “**TAGLIO SINGOLO**” (Fig. 3.L): serve alla visualizzazione dell'impostazione del singolo ciclo di lavoro.
- Icona luminosa “**RITORNO AL PUNTO DI PARTENZA**” (Fig. 3.H): serve a visualizzare l'impostazione del ritorno forzato al punto di partenza del robot rasaerba.
- Pulsante “**BLUETOOTH®**” (Fig. 3.M): viene utilizzato solamente dal centro assistenza per attività di diagnostica.
- Icona luminosa “**ALLARME**” (Fig. 3.N): serve alla visualizzazione stati di allarme.
- Icona luminosa “**BATTERIA**” (Fig. 3.O): serve alla visualizzazione della carica della batteria.

##### 4.4.1 Arresto in sicurezza - Pulsante Stop

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

#### 4.4.2 Spegnimento in sicurezza - Chiave di sicurezza

La chiave di sicurezza, 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**” per aprire la cover ed accedere alla consolle di comando.
2. Premere il pulsante di spegnimento per qualche secondo e attendere lo spegnimento del led dello stesso pulsante.
3. Solo dopo lo spegnimento del led, disinserire la chiave di sicurezza 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.

#### 4.4.3 Accensione e spegnimento - Pulsante ON/OFF

Il pulsante “**ON/OFF**” permette l'accensione e lo spegnimento manuale del robot rasaerba.

##### Procedura:

1. Premere il pulsante “**STOP**” per aprire la cover ed accedere alla consolle di comando.
2. Premere il pulsante “**ON/OFF**” per 5 secondi per accendere o spegnere il robot rasaerba.

---

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

---



---

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

---

#### 4.4.4 Selezione singolo ciclo di lavoro / ritorno forzato al punto di ritrovo - Pulsante selezione modalità

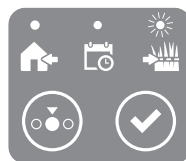
Il robot rasaerba si comporta secondo le possibili selezioni di seguito descritte.

### SELEZIONI TASTIERA E FUNZIONAMENTO DEL ROBOT

#### SINGOLO CICLO DI LAVORO

Il robot rasaerba esegue un singolo ciclo di lavoro forzato e ritorna al punto di ritrovo.

Il robot rasaerba rimane nella base fino ad un intervento manuale dell'utente.



#### RITORNO AL PUNTO DI RITROVO

Il robot rasaerba ritorna al punto di ritrovo.

Il robot rasaerba rimane nella base fino ad un intervento manuale dell'utente.



##### Procedura:

1. Premere il pulsante “**STOP**” per aprire la cover ed accedere alla consolle di comando.
2. Premere il pulsante “**SELEZIONE MODALITÀ**” fino al lampeggio delle icone relative alle funzioni che si desidera attivare. Le icone relative alle funzioni selezionate lampeggiano.
3. Premere il pulsante “**CONFERMA**”. Le icone relative alle funzioni selezionate si illuminano con luce fissa per confermare

l'operazione.

4. Chiudere la cover.
5. Il robot rasaerba si avvierà al lavoro secondo la modalità impostata.

---

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

---



**ATTENZIONE:**

**Se la cover viene aperta, sia durante il lavoro che con il robot al punto di ritrovo, 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”, 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.

---

#### 4.4.5 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®**” viene utilizzato solamente dal centro assistenza per attività di diagnostica.

---

NOTA: Per l'associazione del dispositivo al robot rasaerba tramite Bluetooth® vedi il Par. 3.5.3 “Pairing”.

---

#### 4.4.6 Visualizzazione stati di allarme - Icona allarme

L'icona luminosa “**ALLARME**” indica un'anomalia nel funzionamento.

**Procedura:**

1. Premere il pulsante “**STOP**” per aprire la cover ed accedere alla consolle di comando.
2. Verificare lo stato di allarme tramite l'icona luminosa rossa, che può essere accesa fissa oppure lampeggiante.
3. Dopo aver risolto l'anomalia, spegnere il robot rasaerba tramite il tasto “**ON/OFF**”, attendere qualche secondo e quindi riaccendere il robot rasaerba con il tasto “**ON/OFF**”. 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.

---

### 4.5 CARICAMENTO BATTERIA

---

NOTA: La ricarica deve avvenire esclusivamente tramite il caricabatteria (Fig. 4.A). Altri sistemi di ricarica possono danneggiare irrimediabilmente la batteria.

---



---

NOTA: La temperatura di ricarica consigliata è 4-40°C.

---

#### 4.5.1 Visualizzazione della carica della batteria - Icona batteria

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

##### Procedura:

1. Premere il pulsante **"STOP"** per aprire la cover ed accedere alla consolle di comando.
2. Verificare lo stato di carica della batteria tramite l'icona luminosa:
  - 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 (fig. 3.O) lampeggia di colore blu.

---

NOTA: Se alla pressione di un comando l'icona batteria (fig. 3.O) esegue un lampeggio veloce con luce rossa, l'operazione non può essere eseguita e sarà necessario caricare le batterie manualmente (Vedi Par. 4.5.3).

---

#### 4.5.2 Caricamento batterie interne alla macchina

La procedura **"CARICAMENTO BATTERIA"** permette di ricaricare il robot rasaerba manualmente:

1. Posizionare il robot rasaerba vicino ad una presa di corrente.
2. Premere il pulsante **"STOP"** (Fig. 2.D) per aprire la cover (Fig. 3.A) ed accedere alla consolle di comando (Fig. 3.B).
3. Togliere la chiave (Fig. 3.C).
4. Collegare alla presa di ricarica il caricabatterie fornito in dotazione (Fig. 4.A) con apposita baionetta di fissaggio del rispettivo connettore (Fig. 9.A).
5. Collegare alla presa di rete il caricabatterie, inserendo la rispettiva spina (Fig. 9.B).
6. L'icona luminosa **"BATTERIA"** (Fig. 3.O) lampeggia con colore blu, il robot rasaerba è in ricarica.
7. Chiudere la cover (Fig. 3.A).
8. Lasciare il robot rasaerba in carica fino alla carica completa delle batterie.
9. Una volta raggiunta la carica completa, scollegare il caricabatterie dalla presa di ricarica.
  - Ruotare la ghiera del connettore in senso antiorario (Fig. 9.C);
  - Estrarre il connettore (Fig. 9.D).

Durante la ricarica i led di segnalazione della batteria (Fig. 3.O) lampeggiano in modo progressivo. Al raggiungimento di ogni singola soglia di carica, il rispettivo LED rimane acceso in maniera fissa, mentre gli altri continuano a lampeggiare.

---

NOTA: La ricarica delle batterie prima dello stoccaggio invernale deve essere eseguita secondo quanto riportato nel Par.6.2.

---

#### 4.5.3 Caricamento delle batterie esterne alla macchina in condizioni di sicurezza

La batteria può essere ricaricata autonomamente tramite lo stesso caricabatteria usato per ricaricare la macchina:

1. Rimuovere la batteria dalla macchina (Fig. 11.E);
2. Posizionare la batteria in luogo asciutto, sicuro e stabile;
3. Rimuovere il tappo di protezione in gomma sul connettore;
4. Collegare alla presa di rete il caricabatterie, inserendo la rispettiva spina;
5. Collegare alla presa di ricarica su batteria il caricabatteria fornito in dotazione, con apposita baionetta di fissaggio del rispettivo connettore. Fare riferimento al manuale d'uso della batteria.

---

NOTA: Durante la ricarica, tutte le funzioni della macchina sono disabilitate.

---



##### AVVERTENZA:

**Non caricare la singola batteria a bordo della macchina.**

---

NOTA: Le batterie del robot rasaerba sono elementi deperibili e la capacità di carica diminuisce nel tempo, diminuendo l'autonomia di lavoro del robot rasaerba senza però comprometterne il funzionamento.

---

## 4.6 INSERIMENTO E RIMOZIONE DELLE BATTERIE DALLA MACCHINA



### AVVERTENZA:

Spegner il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.8).

### 4.6.1 Inserimento delle batterie

1. Aprire il cofano batterie (Fig. 10). La macchina si spegne automaticamente all'apertura del cofano batterie.
2. Inserire la batteria nell'alloggiamento (Fig. 11.A).
3. Collegare il connettore a bordo macchina, premendo a fondo (Fig. 11.B).
4. Chiudere il cofano batterie (Fig. 10).
5. Per lavorare, riavviare la macchina.

### 4.6.2 Estrazione delle batterie

1. Aprire il cofano batterie (Fig. 10).
2. Ruotare la ghiera del connettore in senso antiorario (Fig. 11.C).
3. Estrarre il connettore (Fig. 11.D).
4. Estrarre la batteria dall'alloggiamento (Fig. 11.E).
5. Chiudere il cofano batterie (Fig. 10).

## 4.7 REGOLAZIONE ALTEZZA DI TAGLIO

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



### AVVERTENZA:

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 soffiato di protezione del motore lama.

## 4.8 MODULO TELECAMERA, MODULO SENSORI LIDAR E MODULO ULTRASUONI

Tramite il modulo telecamera (Fig. 22.A), il modulo lidar e il modulo ultrasuoni (vedi Par. 2.2) 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 evitare eventuali ostacoli presenti nell'area di lavoro e migliorare le prestazioni di navigazione (Fig. 22).

### Procedura:

1. Seguire la procedura guidata in APP “Stiga.GO” per regolare i parametri di funzionamento del modulo telecamera, del modulo lidar, del modulo ultrasuoni 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.

---

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.**

#### 4.9 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 (Fig. 21), 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. 3.4.2.
- 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. 3.5). 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. MANUTENZIONE



**AVVERTENZA:**

**Utilizzare solo ricambi originali.**



**AVVERTENZA:**

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



**AVVERTENZA:**

**Pericolo di taglio mani e piedi.**

**Usare guanti e scarpe di protezione per evitare incidenti.**



**AVVERTENZA:**

**Pericolo di pulviscolo negli occhi.**

**Usare occhiali di protezione per evitare pericoli di pulviscolo negli occhi.**



**ATTENZIONE:**

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



**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 e dei sensori in generale, utilizzare solo un panno morbido leggermente inumidito. Non usare in nessun caso spazzole, raschietti, spugne abrasive o solventi chimici.

## 5.1 MANUTENZIONE PROGRAMMATA

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
Prima di ogni utilizzo e almeno ogni 8 ore di lavoro	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama del dispositivo di taglio.	Vedi Par. 5.3
		Se la lama del dispositivo di taglio è piegata a causa di un urto o se usurata, sostituirla.	Rivolgersi ad un centro assistenza autorizzato
	Contatti di ricarica	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni.	Vedi Par. 5.3
	Modulo telecamera e sensori	Pulire la lente	Vedi Par. 5.3
Mensile oppure ogni 100 ore di taglio	Robot rasaerba	Effettuare la pulizia	Vedi Par. 5.3
	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	Batterie	Eseguire la ricarica pre-stoccaggio delle batterie	Vedi Par. 5.4

E' 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 delle batterie;
- la verifica delle coppie di serraggio;
- la verifica ed eventuale sostituzione dei cinematismi di urto e sollevamento e dei loro soffietti 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 del cofano batterie 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.

## 5.2 MANUTENZIONE DEL DISPOSITIVO DI TAGLIO



### AVVERTENZA:

Non toccare il dispositivo di taglio fintanto che sia stata tolta la chiave di accensione e il dispositivo di taglio sia completamente fermo. Fare attenzione che il dispositivo di taglio può muoversi, anche se la chiave è stata tolta (per modelli a batteria).



### ATTENZIONE:

Tutte le operazioni riguardanti i dispositivi di taglio (smontaggio, affilatura, equilibratura, riparazione, rimontaggio e/o sostituzione) sono lavori impegnativi che richiedono una specifica competenza oltre all'impiego di apposite attrezzature; per ragioni di sicurezza, occorre pertanto che siano sempre eseguite presso un Centro Specializzato.



### ATTENZIONE:

Far sostituire sempre il dispositivo di taglio danneggiato, storto o usurato, assieme alle proprie viti, per mantenere l'equilibratura.

**IMPORTANTE** Utilizzare sempre dispositivi di taglio originali, riportanti il codice indicato nella tabella "Dati Tecnici" o nel capitolo "Accessori a richiesta".

## 5.3 PULIZIA

### 5.3.1 Pulizia prodotto



### AVVERTENZA:

Pericolo di taglio mani e piedi.

Usare guanti e scarpe di protezione per evitare incidenti.



### AVVERTENZA:

Pericolo di pulviscolo negli occhi.

Usare occhiali di protezione per evitare pericoli 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.

#### • Indicazioni generali:

Dopo ogni utilizzo, effettuare la pulizia attenendosi alle seguenti istruzioni: (Fig. 12)

- Non usare getti d'acqua ed evitare di bagnare le batterie e i componenti elettrici.
- Rimuovere i detriti d'erba e il fango accumulati all'interno dello chassis.
- Assicurarsi sempre che le prese d'aria siano libere da detriti.

- Non impiegare liquidi aggressivi per la pulizia del telaio.
- Per ridurre il rischio di incendio mantenere la macchina libera da residui d'erba, foglie o grasso eccessivo.
- Sollevare il cofano e pulire con aria compressa eventuali residui di sporco o erba che si accumulano sopra alle batterie.

• **Procedura:**

1. Premere il pulsante “**STOP**” per arrestare il robot rasaerba, aprire la cover di protezione.
2. Disconnettere dalla rete elettrica.
3. Spegnerne il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (vedi Par. 2.8).
4. Pulire tutte le superfici esterne del robot rasaerba con una spugna inumidita in acqua tiepida e sapone neutro.
5. Pulire la lente del modulo telecamera, sensori lidar e ultrasuoni 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, sensori lidar e ultrasuoni, non usare in nessun caso spazzole, raschietti, spugne abrasive o solventi chimici, in modo da non graffiare o danneggiare la superficie in vetro.

6. Rimuovere fango e sporco dalle ruote motrici.
7. Pulire la parte inferiore 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.
8. Pulire il connettore di ricarica batterie.

#### 5.4 MANUTENZIONE INVERNALE E STOCCAGGIO DELLA BATTERIA

**Procedura:**

1. Pulire il robot rasaerba (Vedi Par. 5.3).
2. 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 sia estratta dal robot rasaerba.
3. Disconnettere la stazione di riferimento satellitare (se presente) dalla rete elettrica.

NOTA: Se si desidera rimuovere 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.

## 5.5 SOSTITUZIONE DELLE BATTERIE

La durata delle batterie 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 delle batterie più frequente.

La sostituzione delle batterie è di esclusiva competenza del PERSONALE DI ASSISTENZA TECNICA DI STIGA.

Qualora fosse necessaria la sostituzione delle batterie contattare un centro assistenza o il proprio rivenditore.

NOTA: Le batterie del robot rasaerba sono elementi deperibili e la capacità di carica diminuisce nel tempo, diminuendo l'autonomia di lavoro del robot rasaerba senza però comprometterne il funzionamento.

## 6. TRASPORTO, IMMAGAZZINAMENTO E SMALTIMENTO

### 6.1 TRASPORTO



#### 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.**

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

#### Procedura:

Quando si movimentano manualmente la macchina occorre:

1. Spegnerne il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.8).
2. Pulire il robot rasaerba (Vedi Par. 5.3.1).
3. Portare l'assieme dispositivi di taglio in posizione di massima altezza.
4. Spegnerne la macchina rimuovendo la chiave di accensione.
5. Accertarsi di essere in piano.
6. Disinserire la trazione, con riferimento al par 2.9 (Fig. 1.L).
7. Per movimentare la macchina, usare le maniglie di ancoraggio posteriori (Fig. 14).



#### AVVERTENZA:

**Non usare questi punti per sollevare la macchina.**

Quando si trasporta la macchina con un automezzo o un rimorchio, occorre:

1. Utilizzare rampe di accesso di larghezza, lunghezza e robustezza adeguate al peso e alle dimensioni della macchina.
2. Sollevare il piatto di taglio alla massima altezza di taglio tramite l'app.
3. Una volta caricata, spegnere la macchina togliendo la chiave.
4. Assicurare la macchina al veicolo, usando i due agganci della parte anteriore e i due agganci della parte posteriore (Fig. 13). Non assicurare la macchina ad elementi che possono essere danneggiati.

**ISTRUZIONE DI SICUREZZA:**

**Qualora si ritenesse di non essere in grado di eseguire la movimentazione o il trasporto in condizioni di sicurezza, rivolgersi al Centro Assistenza.**

**6.2 RIMESSAGGIO**

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. Durante lunghi periodi di inattività disconnettere la stazione di riferimento satellitare (se presente) dalla rete elettrica.

Quando la macchina deve essere rimessata per un periodo superiore a 30 giorni:

- lasciare raffreddare la macchina.
- rimuovere le batterie e conservarle in un luogo fresco e asciutto.
- pulire accuratamente la macchina.
- verificare che la macchina non presenti danni.

Se necessario, contattare il centro di assistenza autorizzato.

Al momento di rimettere in funzione la macchina:

- Predisporre la macchina come indicato nel Capitolo 4.2.

**6.3 SMALTIMENTO****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.

**7. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI****AVVERTENZA:**

**Arrestare il robot rasaerba e riportarlo in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.8).**

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

NOTA: Ulteriori suggerimenti e procedure per la risoluzione dei problemi sono disponibili nell'app Stigo.GO.

INCONVENIENTE	CAUSE	RIMEDI
Vibrazioni anomale. Il robot rasaerba è rumoroso.	Dispositivo di taglio danneggiato	Sostituire i componenti danneggiati (Vedi Par. 5.1).
	Dispositivo di taglio bloccato da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.).	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.8). Sbloccare il dispositivo 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. 2.8). Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot rasaerba.
	Motore elettrico in avaria.	Sostituire il motore, rivolgersi a un centro assistenza.
Sulla tastiera è accesa l'icona di Warning.	Erba troppo alta.	Aumentare l'altezza di taglio (Vedi Par. 4.7).
	Segnala condizioni di Anomalia/Guasto.	Consultare l'app per maggiori info.
Il robot rasaerba si ferma temporaneamente nell'area di lavoro.	Segnale GPS debole	Se il problema persiste rivolgersi a un centro assistenza.

INCONVENIENTE	CAUSE	RIMEDI
L'area di lavoro non viene rasata completamente.	Dispositivo di taglio con incrostazioni e/o residui.	Spegnere il robot in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 2.8). Pulire il dispositivo di taglio.
	Area della zona di lavoro eccessiva rispetto alla capacità del robot rasaerba.	Ridurre l'area di lavoro (Vedi Dati Tecnici Cap. 8).
	Le batterie stanno per esaurire il loro ciclo di vita.	Sostituire le batterie con ricambi originali (Vedi Par. 5.5).
	La ricarica delle batterie non avviene in modo completo.	Pulire ed eliminare eventuali ossidazioni dai punti di contatto (Vedi Par. 5.3). Ricaricare le batterie.

## 8. DATI TECNICI

SPECIFICHE	modello SRHB01 (vedere l'etichetta del prodotto)	
Dimensioni (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot senza piatto di taglio	
	1012 x 725 x 2300 robot con piatto di taglio	
Peso del robot rasaerba [kg]	330 (considerando 6 batterie e il piatto di taglio)	
Altezza di taglio (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Velocità di taglio [rpm]	3800	
Velocità di movimento [km/h]	5	
Pendenza massima	27%	
Pendenza massima lungo il perimetro	20%	
Tipologia del sistema di taglio	3 lame di taglio	
Livello potenza sonora rilevata [dB (A)]	98,68	
Incertezza delle emissioni di rumore [dB (A)]	0,83	
Livello di potenza sonora garantita [dB (A)]	100	
Codice del dispositivo di taglio	182004385/0	
Classificazione IP robot rasaerba	IP64	
Temperatura ambiente di esercizio robot rasaerba [°C]	0 ± 50	
Modello batteria	Tipo: BT 40 Li 56 (*) Modello: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologia cella: 14S8P	
Carica batterie Modello: 18 A - EU Plug P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Massima durata della carica (una batteria)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Massima durata della carica (due batterie)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Carica batterie Modello: 18 A - UK Plug P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Massima durata della carica (una batteria)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Massima durata della carica (due batterie)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Carica batterie Modello: 30 A - EU Plug P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Massima durata della carica (una batteria)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Massima durata della carica (due batterie)	h (@ V)	~ 3 (220)

SPECIFICHE	modello SRHB01 (vedere l'etichetta del prodotto)	
Carica batterie Modello: 30 A - UK Plug P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Massima durata della carica (una batteria)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Massima durata della carica (due batterie)	h (@ V)	~ 3 (220)
Connettività	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnologia di navigazione	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFICHE	modello SRHB01
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®	Bluetooth LE - Intervallo di frequenza 2400 - 2483.5 MHz
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	Wi-Fi - Intervallo di frequenza 2412 - 2484 MHz Massima potenza di trazione < 20dBm

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.

## 9. ACCESSORI A RICHIESTA

NOTA: i seguenti accessori non possono essere utilizzati in guida autonoma. Devono essere utilizzati solo con radiocomando.

1	Rimorchio	✓
2	Raccogliitore foglie e erba	✓
3	Fertilizzatore	✓
4	Rullo in plastica	✓
5	Codice dell'assieme del dispositivo di taglio elettrico (deck)	110CE E QF

## 10. GARANZIA

### 10.1 COPERTURA DELLA GARANZIA

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).

- 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.

## 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 rasterba

SRHB01
25A+LFR000001 + 99L+LFR999999
a batteria

### 3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMC/D: 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 61000-3-3:2013 / A1:2019  
EN 50638-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021  
ETSI EN 300 328 V2.2.2  
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3  
ETSI EN 301 489-1 V2.2.4  
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

- a) Livello di potenza sonora misurato: 98,68 dB (A)
- b) Livello di potenza sonora garantita: 100 dB (A)
- c) Ampiezza di taglio: 110 cm

### n) Persona autorizzata a sostituire il Fascicolo Tecnico:

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

o) Castelfranco V.to, 24.02.2026

CEO Stiga Group  
Sean Robinson



*Sean Robinson*

## UK DECLARATION OF CONFORMITY

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

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

SRHB01
25A+LFR000001 + 99L+LFR999999
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 50638-2-107:2015 / 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

- a) Measured sound power level: 98.68 dB (A)
- b) Guaranteed sound power level: 100 dB (A)
- c) Cutting width: 110 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, 24.02.2026

CEO Stiga Group  
Sean Robinson



Stiga LTD (UK Importer)  
6 Starsted Courtyard, Peasongate Road, Talsley,  
Barnsley, South Yorkshire, S70 2JH, England, UK  
UKCA 19/03/2021

*Sean Robinson*



**IT** • Il contenuto e le immagini del presente manuale d'uso sono stati realizzati per conto di ST. S.p.A. e sono tutelati da diritto d'autore – È vietata ogni riproduzione o alterazione anche parziale non autorizzata del documento.

**BG** • Съдържанието и изображенията в настоящото ръководство са извършени за ST. S.p.A. и са защитени с авторски права – Забранява се всяко неотторизирано възпроизвеждане или промяна, дори и отчасти на документа.

**BS** • Sadržaj i slike iz ovog korisničkog priručnika napravljeni su isključivo za ST. S.p.A. i zaštićeni su autorskim pravima – zabranjena je svaka neovlaštena reprodukcija ili izmjena dokumenta, djelomično ili u potpunosti.

**CS** • Obsah a obrázky v tomto návodu k použití byly zpracovány jménem společnosti ST. S.p.A. a jsou chráněny autorským právem – Reprodukce či nepovolené pozměňování tohoto dokumentu, a to i částečně, je zakázáno.

**DA** • Indhold og illustrationer i denne vejledning er blevet skabt på vegne af ST. S.p.A. og er beskyttet af ophavsret – Enhver gengivelse eller ændring, også delvis, af dokumentet uden autorisation hertil er forbudt.

**DE** • Inhalt und Bilder dieser Bedienungsanleitung wurden im Namen von ST. S.p.A. erstellt und sind urheberrechtlich geschützt – Jede nicht genehmigte Vervielfältigung oder Veränderung, auch auszugsweise, dieses Dokuments ist verboten.

**EL** • Το περιεχόμενο και οι εικόνες στο παρόν εγχειρίδιο χρήσης δημιουργήθηκαν για λογαριασμό της εταιρείας ST. S.p.A. και προστατεύονται από πνευματικά δικαιώματα – Απαγορεύεται οποιαδήποτε αναπαραγωγή ή τροποποίηση, έστω και μερική, του εγχειρίδιου χωρίς έγκριση.

**EN** • The content and images in this User Manual were produced expressly for ST. S.p.A. and are protected by copyright – any unauthorised reproduction or modification to the document, either partially or in full, is prohibited.

**ES** • El contenido y las imágenes del presente manual de uso han sido creados por ST. S.p.A. y están protegidos por los derechos de autor – Se prohíbe toda reproducción o modificación, incluso parcial, no autorizada del documento.

**ET** • Käesoleva kasutusjuhendi sisu ja kujutised on toodetud konkreetselt ettevõttele ST. S.p.A. ja neile rakendub autoriõigusseseadus – dokumendi igasugune osaline või täielik ilma loata reprodutseerimine või muutmine on keelatud.

**FI** • Tämän käyttöoppaan sisältö ja kuvat on valmistettu ST. S.p.A. -yhtiön toimesta ja niitä suojaa tekijänoikeuslaki. – Asiakirjan kaikenlainen kopioiminen tai muuttaminen, osittainkin, on kielletty ilman erityistä lupaa.

**FR** • Le contenu et les images du présent manuel d'utilisation ont été réalisés pour le compte de ST. S.p.A. et sont protégés par un droit d'auteur – Toute reproduction ou modification non autorisée, même partielle, du document, est interdite.

**HR** • Sadržaj i slike u ovom priručniku za uporabu izrađeni su za tvrtku ST. S.p.A. te su obuhvaćeni autorskim pravima – Zabranjuje se neovlašteno umnožavanje ili prilagodba, djelomična ili u cijelosti, ovog dokumenta.

**HU** • Ennek a használati útmutatónak a tartalma és a benne szereplő képek kizárólag a ST. S.p.A. számára készültek és szerzői joggal védettek – tilos a dokumentum bármely részének vagy egészének engedély nélküli sokszorosítása és módosítása.

**LT** • Šio naudotojų vadovo turinys ir paveikslėliai skirti tik „ST. S.p.A.“ ir yra saugomi autorių teisėmis – dokumentą atgaminti ar modifikuoti, visiškai arba iš dalies, yra draudžiami.

**LV** • Šis lietotāja rokasgrāmatas saturs un attēli ir veidoti tikai ST. S.p.A. un ir aizsargāti ar autortiesībām. Jebkāda dokumenta vai tā daļas prettiesiska kopēšana vai pārveide ir stingri aizliegta.

**MK** • Содржината и сликите во Упатството за корисникот се подготвени исклучиво за ST. S.p.A. и се заштитени со авторски права – забрането е секое делумно или целосно неовластено репродуцирање или измена на документот.

**NL** • De inhoud en de afbeeldingen van deze gebruikshandleiding werden gerealiseerd voor rekening van ST. S.p.A. en zijn beschermd door het auteursrecht – Elke niet-geautoriseerde reproductie of wijziging, ook gedeeltelijke, van het document is verboden.

**NO** • Innholdet og bildene i denne brukerveiledningen er utført på oppdrag fra ST. S.p.A. og er beskyttet ved opphavsrett – Enhver gjengivelse eller endring, selv kun delvis, er forbudt.

**PL** • Treść oraz ilustracje zawarte w niniejszej instrukcji obsługi powstały na zlecenie spółki ST. S.p.A. i są chronione prawami autorskimi – Zabrania się wszelkiego kopiowania bądź modyfikowania, także częściowego, niniejszego dokumentu bez uzyskania stosownej zgody.

**PT** • As imagens e os conteúdos contidos no presente Manual do Utilizador foram expressamente criados para uso exclusivo da ST. S.p.A., encontrando-se protegidos por direitos de autor. Qualquer tipo de reprodução ou alteração, parcial ou integral, não autorizadas deste Manual estão expressamente proibidas.

**RO** • Conținutul și imaginile din manualul de utilizare de față au fost realizate în numele ST. S.p.A. și sunt protejate de drepturi de autor – Este interzisă orice reproducere sau modificare chiar și parțială neautorizată a documentului.

**RU** • Тесты и изображения, содержащиеся в настоящем руководстве, были созданы в интересах ST. S.p.A. и защищены авторскими правами – Любое несанкционированное воспроизведение или изменение документа запрещено.

**SK** • Obsah a obrázky v tomto návode na používanie boli spracované menom spoločnosti ST. S.p.A. a sú chránené autorským právom – Reprodukcie či nepovolené pozměňovanie tohto dokumentu, a to aj čiastočne, je zakázané.

**SL** • Vsebine in slike v tem uporabniškem priručniku so izdelane za podjetje ST. S.p.A. in so zaščitene z avtorskimi pravicami – vsakršno nepooblaščenno razmnoževanje ali spreminjanje dokumenta, v celoti ali delno, je prepovedano.


**SR** • Sadržaj i slike ovog priručnika za upotrebu su napravljeni u ime ST. S.p.A. i zaštićeni su autorskim pravima – Zabranjena je svaka potpuna ili delimična reprodukcija ili izmena dokumenta bez odobrenja.

**SV** • Innehållet och bilderna i denna användarhandbok har framställts för ST. S.p.A. och skyddas av upphovsrätt – all form av reproduktion eller ändring, även partiell, som inte auktoriserats är förbjuden.

**TR** • Bu Kullanıcı Kilavuzundaki içerik ve resimler açığa ST. S.p.A. için üretilmiştir ve telif hakkı ile korunmaktadır – dokümanın izinsiz olarak tamamen ya da kısmen herhangi bir şekilde çoğaltılması ya da dağıtılması yasaktır.





REPRIS EN MAGASIN	 <b>LWA</b>  <b>dB</b>
Type: .....	
Art.N ..... .....-s/n .....	



FR

Cet appareil,  
ses accessoires,  
piles et cordons  
se recyclent

REPRISE  
À LA LIVRAISON



OU

À DÉPOSER  
EN MAGASIN



OU

À DÉPOSER  
EN DÉCHÈTERIE



Points de collecte sur [www.quefairedemesdechets.fr](http://www.quefairedemesdechets.fr)  
Privilégiez la réparation ou le don de votre appareil !



FR



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

**STIGA LTD (UK Importer)**  
6 Stansted Courtyard, Parsonage Road,  
Takeley, Bishop's Stortford, Essex, England,  
CM22 6PU, United Kingdom