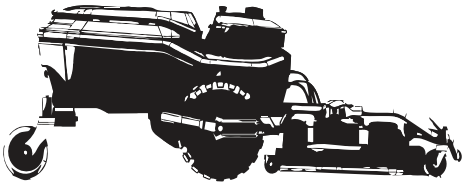
171506417/P0 02/2026

SRHB01



IT **Robot tagliaerba autonomo** - MANUALE DI ISTRUZIONI
ATTENZIONE: prima di usare la macchina, leggere attentamente il presente libretto.

BG **Роботизирана автономна косачка** - УПЪТВАНЕ ЗА УПОТРЕБА
ВНИМАНИЕ: преди да използвате машината прочетете внимателно настоящата книжка.

BS **Autonomna robotska kosilica** - UPUTSTVO ZA UPOTREBU
PAŽNJA: prije nego što koristite ovu mašinu, pažljivo pročitajte priručnik s uputama.

CS **Autonomní robotická sekačka na trávu** - NÁVOD K POUŽITÍ
UPOZORNĚNÍ: před použitím stroje si pozorně přečtěte tento návod k použití.

DA **Autonom robotplæneklipper** - BRUGSANVISNING
ADVARSEL: læs instruktionsbogen omhyggeligt igennem, før du tager denne maskine i brug.

DE **Autonomer Mähroboter** - GEBRAUCHSANWEISUNG
ACHTUNG: vor inbetriebnahme des geräts die gebrauchsanleitung aufmerksam lesen.

EL **Αυτόνομη ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή** - ΟΔΗΓΙΕΣ ΧΡΗΣΠΣ
ΠΡΟΣΟΧΗ: πριν χρησιμοποιησετε το μηχανημα, διαβαστε προσεκτικα το παρον εγχειριδιο.

EN **Autonomous robot lawnmower** - OPERATOR'S MANUAL
WARNING: read thoroughly the instruction booklet before using the machine.

ES **Cortacésped robot autónomo** - MANUAL DE INSTRUCCIONES
ATENCIÓN: antes de utilizar la máquina, leer atentamente el presente manual.

ET **Autonoomne robotniiduk** - KASUTUSJUHEND
TÄHELEPANU: enne masina kasutamist lugeda tähelepanelikult antud kasutusjuhendit.

FI **Autonominen robottiruohonleikkuri** - KÄYTTÖOHJEET
VAROITUS: lue käyttöopas huolellisesti ennen koneen käyttöä.

FR **Tondeuse à gazon robot autonome** - MANUEL D'UTILISATION
ATTENTION: lire attentivement le manuel avant d'utiliser cette machine.

HR **Autonomna robotska kosilica** - PRIRUČNIK ZA UPORABO
POZOR: prije uporabe stroja, pažljivo pročitajte ovaj priručnik.

HU **Autonóm robotfűnyíró** - HASZNÁLATI UTASÍTÁS
FIGYELEM! a gép használata előtt olvassa el figyelmesen a jelen kézikönyvet.

LT **Autonominė robotinė vejapjovė** - NAUDOJIMO INSTRUKCIJOS
DĖMESIO: prieš naudojant įrenginį, atidžiai perskaityti šį naudotojo vadovą.

LV **Autonoms robotizēts zāles pļāvējs** - LIETOŠANAS INSTRUKCIJA
UZMANĪBU: pirms aparāta lietošanai rūpīgi izlasiet doto instrukciju.

MK **Автономна роботска косачка за трева** - УПАТСТВА ЗА УПОТРЕБА
ВНИМАНИЕ: прочитајте го внимателно ова упатство пред да ја користите машината.

NL **Autonome robotgrasmaaier** - GEBRUIKERSHANDLEIDING
LET OP: vooraleer de machine te gebruiken, dient men deze handleiding aandachtig te lezen.

NO **Autonom robotgressklipper** - INSTRUKSJONSBOK
ADVARSEL: les denne bruksanvisningen nøye før du bruker maskinen.

PL **Autonomiczny robot koszący trawę** - INSTRUKCJE OBSŁUGI
OSTRZEŻENIE: przed użyciem maszyny, należy uważnie przeczytać niniejszą instrukcję.

PT **Cortador de relva robótico autónomo** - MANUAL DE INSTRUÇÕES
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 газонокосилка** 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 **Autonomna 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

DİKKAT: makıneyı kullanmadan önce talımatlar ıçeren kilavuzu dıkkatle okuyun.

ITALIANO - **Istruzioni Originali** ..... IT

БЪЛГАРСКИ - Инструкция за експлоатация ..... BG

BOSANSKI - Prijevod originalnih uputa ..... BS

ČESKY - Překlad původního návodu k používání ..... CS

DANSK - Oversættelse af den originale brugsanvisning ..... DA

DEUTSCH - Übersetzung der Originalbetriebsanleitung ..... DE

ΕΛΛΗΝΙΚΑ - Μετάφραση των πρωτότυπων οδηγιών ..... EL

ENGLISH - Translation of the original instruction ..... EN

ESPAÑOL - Traducción del Manual Original ..... ES

EESTI - Algupärase kasutusjuhendi tõlge ..... ET

SUOMI - Alkuperäisten ohjeiden käännös ..... FI

FRANÇAIS - Traduction de la notice originale ..... FR

HRVATSKI - Prijevod originalnih uputa ..... HR

MAGYAR - Eredeti használati utasítás fordítása ..... HU

LIETUVIŠKAI - Originalių instrukcijų vertimas ..... LT

LATVIEŠU - Instrukciju tulkojums no oriģināl valodas LV

МАКЕДОНСКИ - Превод на оригиналните упатства ..... MK

NEDERLANDS - Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing ..... NL

NORSK - Oversettelse av den originale bruksanvisningen ..... NO

POLSKI - Tłumaczenie instrukcji oryginalnej ..... PL

PORTUGUÊS - Tradução do manual original ..... PT

ROMÂN - Traducerea manualului fabricantului ..... RO

РУССКИЙ - Перевод оригинальных инструкций ..... RU

SLOVENSKY - Preklad pôvodného návodu na použitie ..... SK

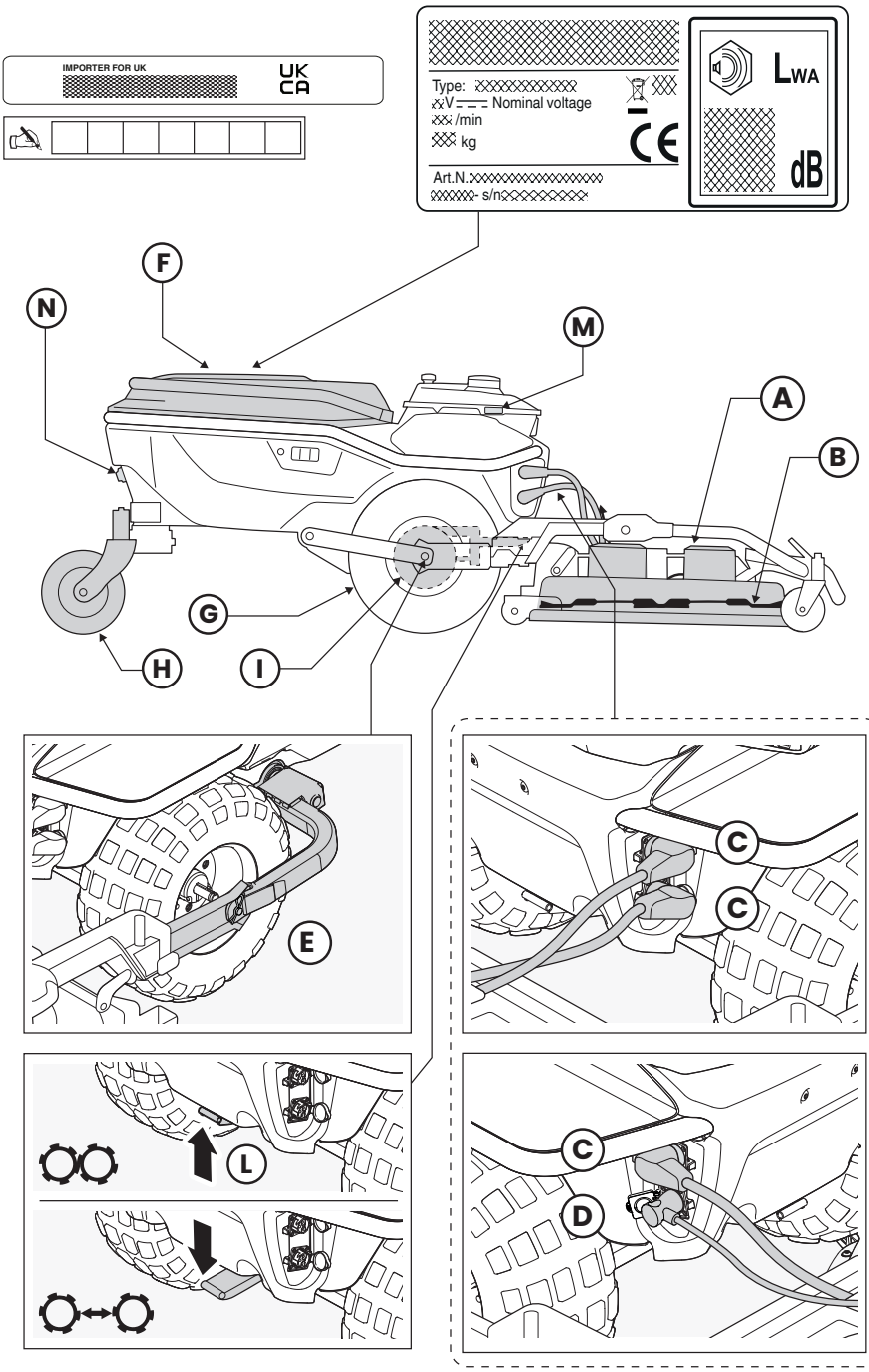
SLOVENŠČINA - Prevod izvirnih navodil ..... SL

SRPSKI - Prevod originalnih uputstva ..... SR

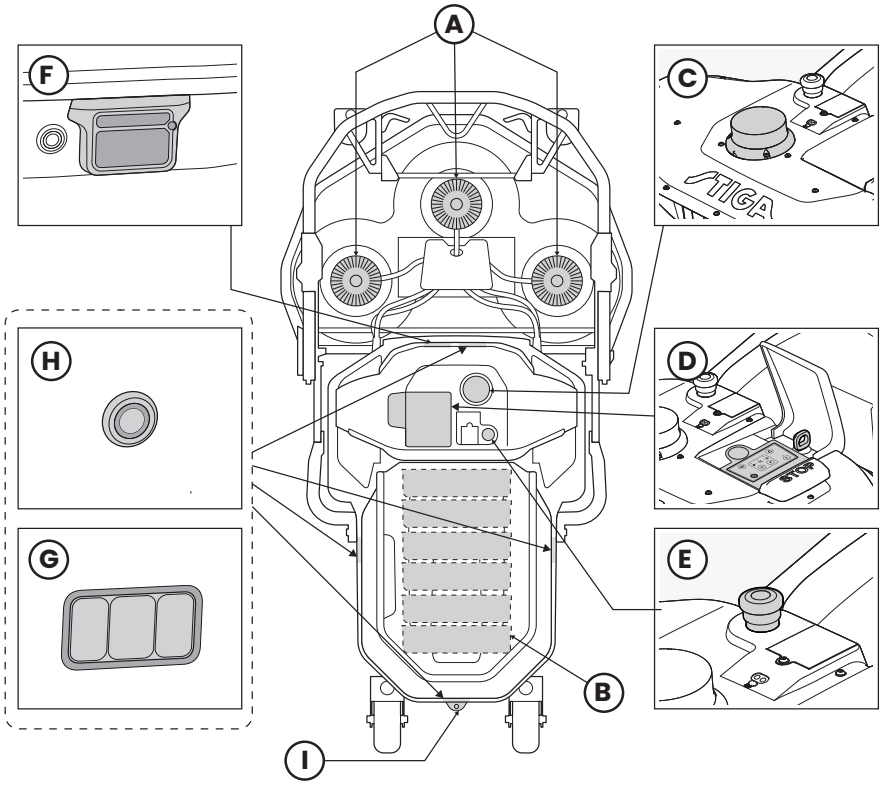
SVENSKA - Översättning av bruksanvisning i original ..... SV

TÜRKCE - Oriiinal Talimatların Tercümesi ..... TR

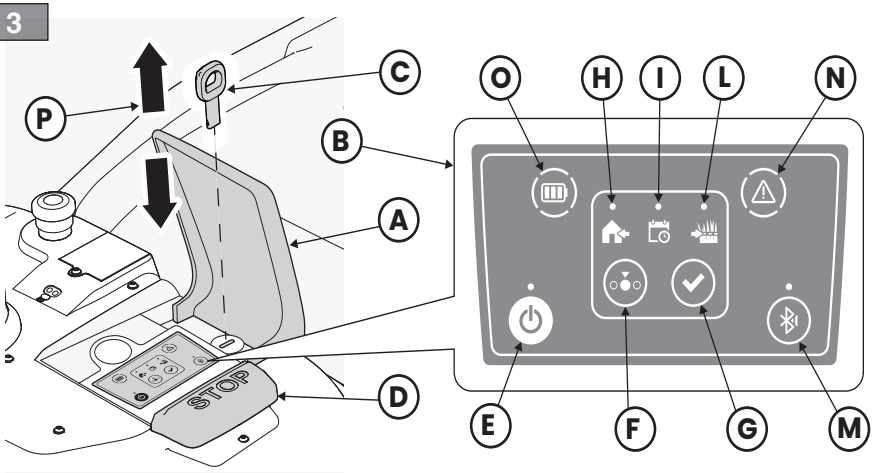
1


IMPORTER FOR UK
UK CA
Type:
V Nominal voltage
/min
kg
Art.N.
s/n
LWA
dB
F
N
M
A
B
G
H
I
E
C
C
L
C
D

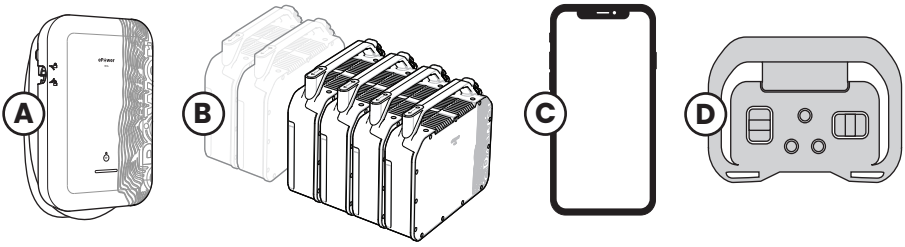
2



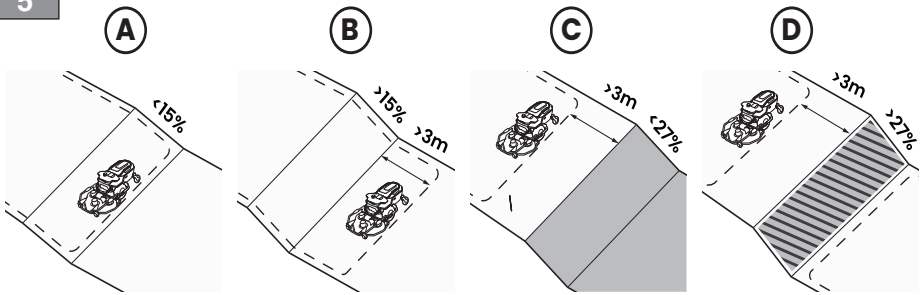
3



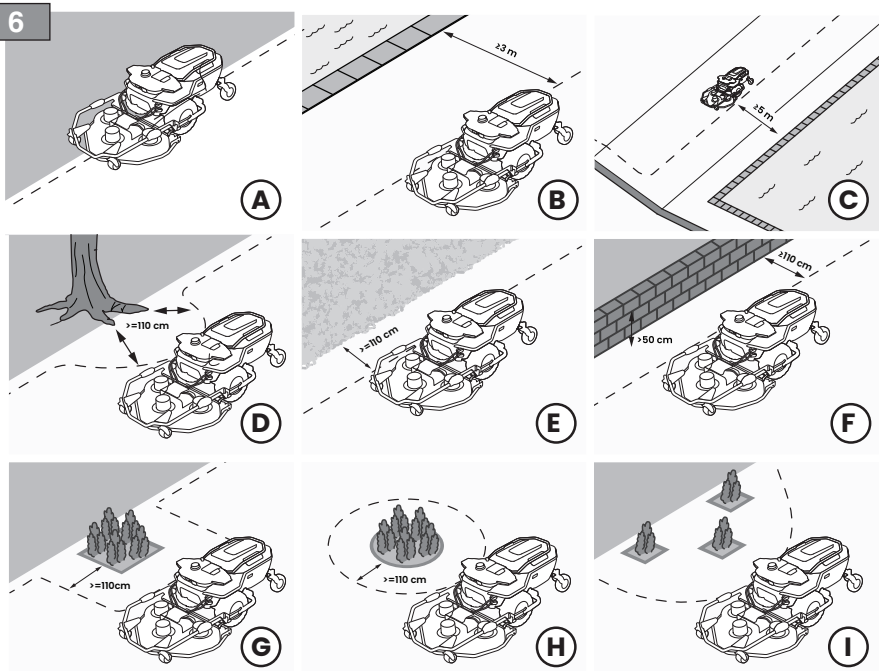
4


A
B
C
D

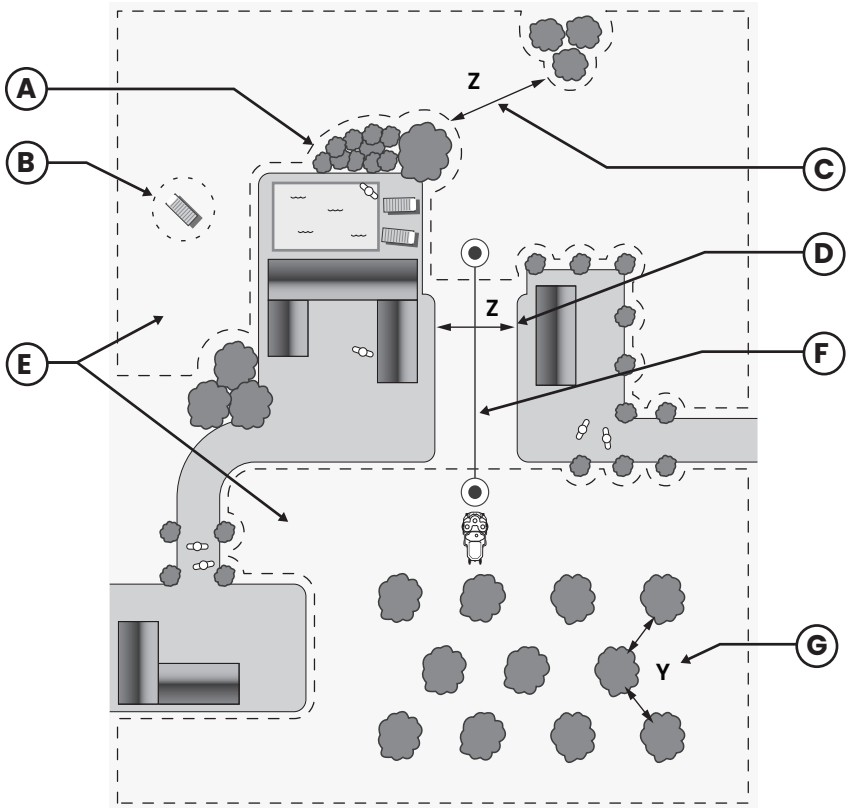
5


A
<15%
B
>15%
>3m
C
>3m
<27%
D
>3m
>27%

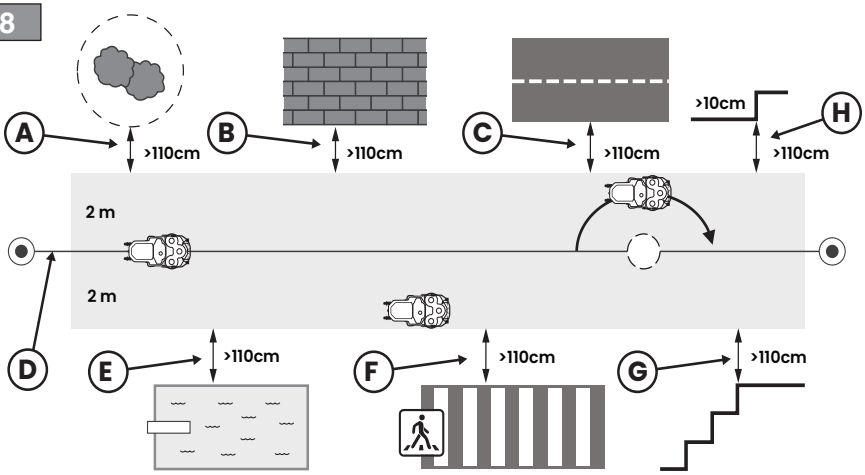
6


A
≥3 m
B
≥5 m
C
>=110 cm
D
>=110 cm
E
≥110 cm
>50 cm
F
>=110cm
G
>=110 cm
H
I

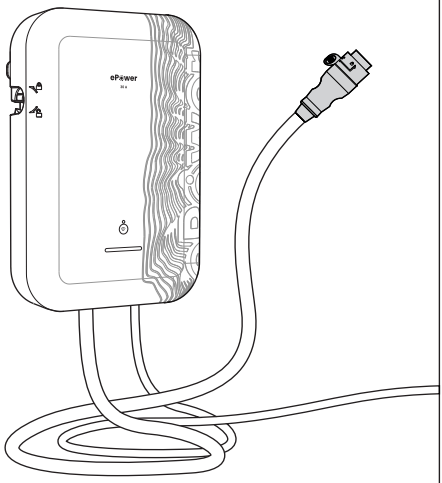
7

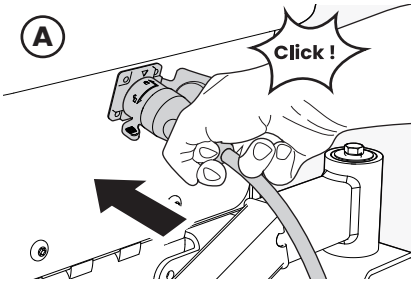

A
B
C
D
E
F
G
Z
Z
Y

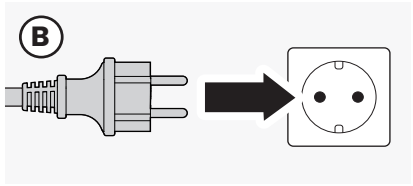
8

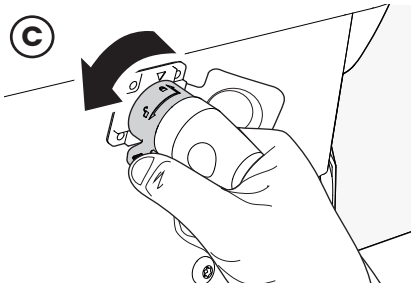

A
B
C
D
E
F
G
H
>110cm
>110cm
>110cm
>10cm
>110cm
2 m
2 m
>110cm
>110cm
>110cm

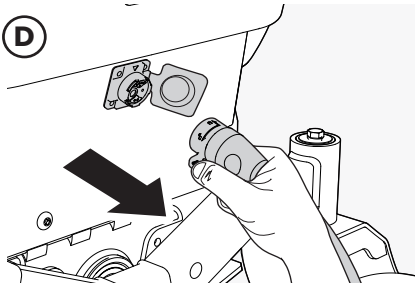
9



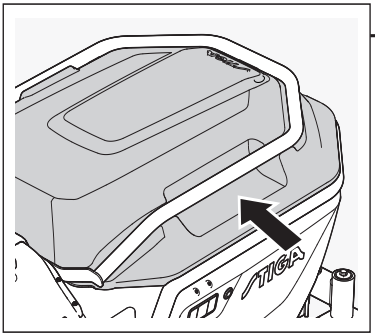


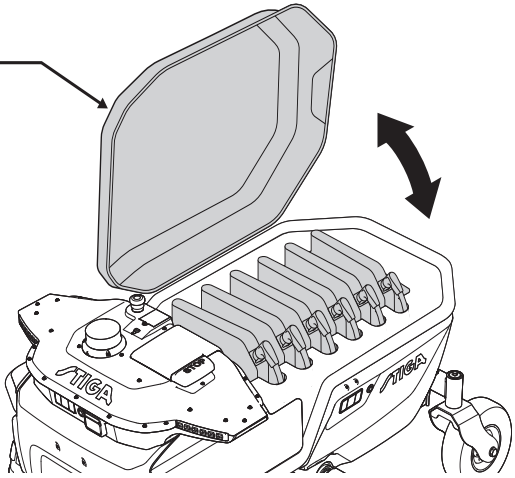




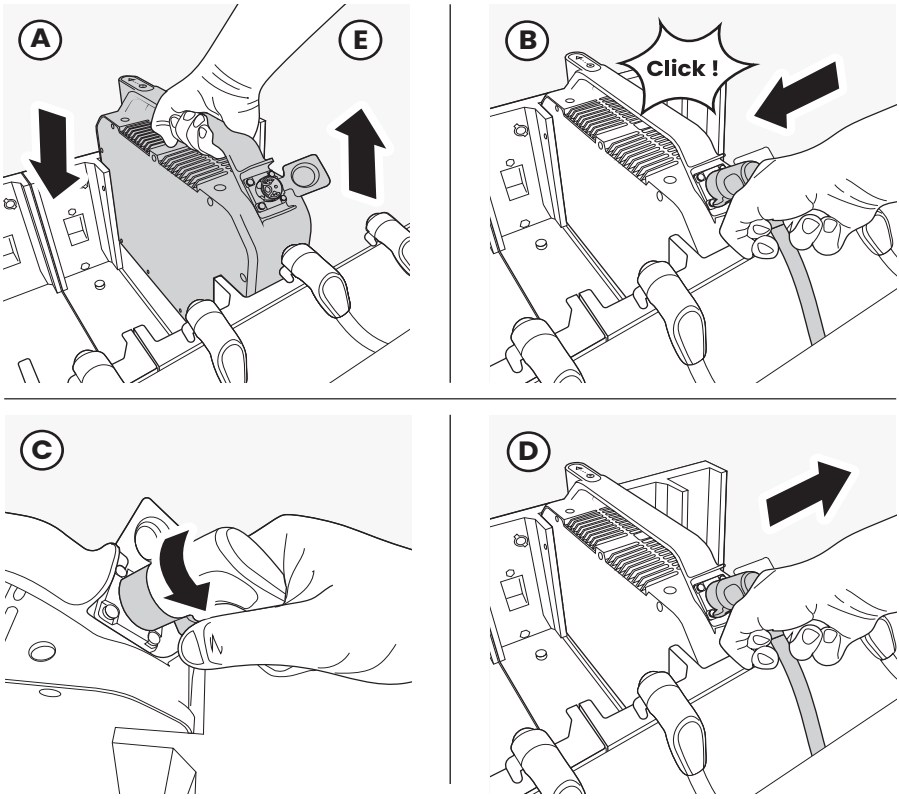


10

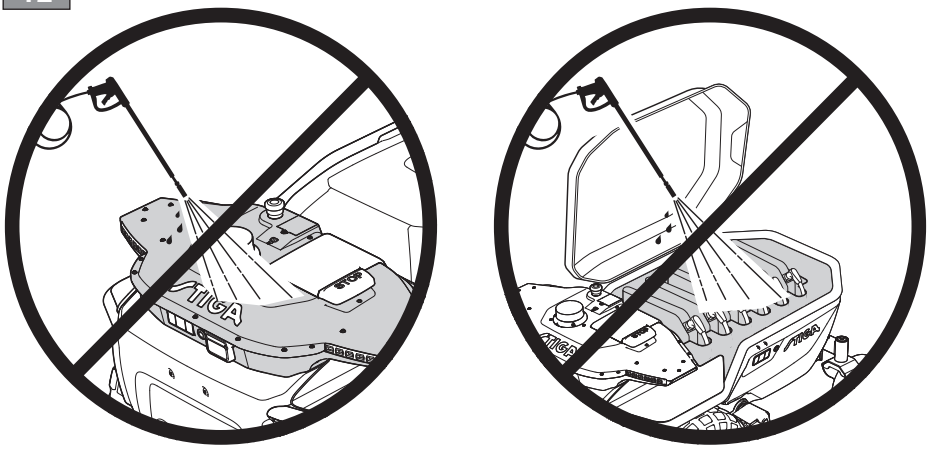




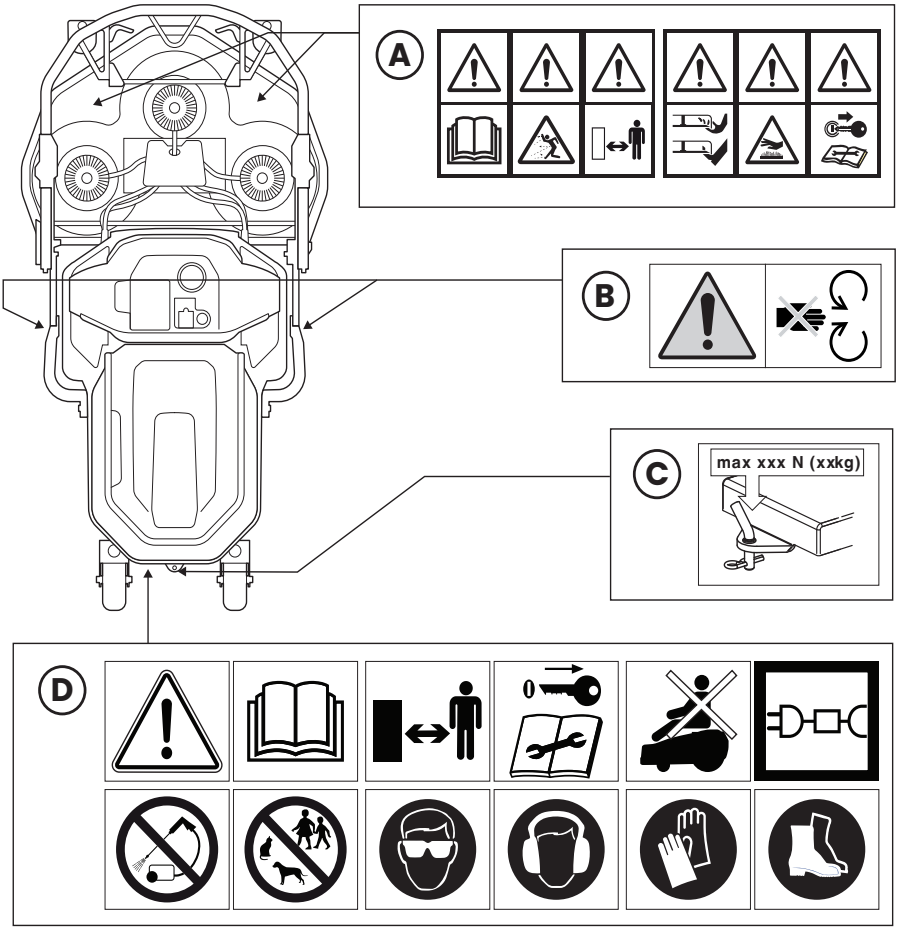
11



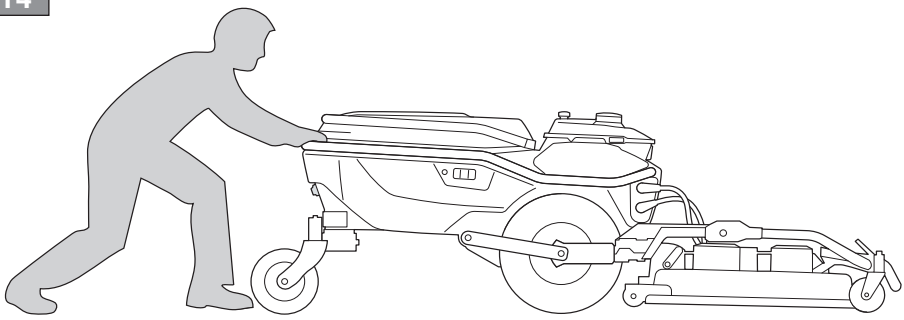
12



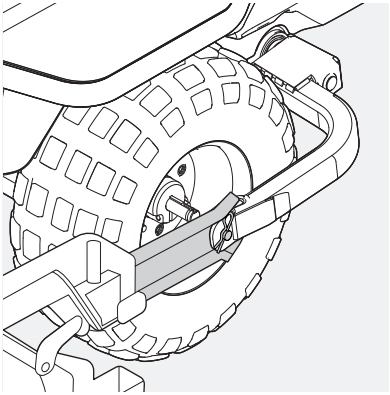
13

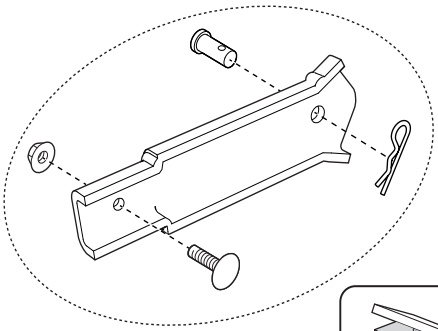


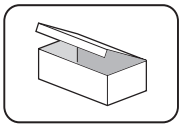
14

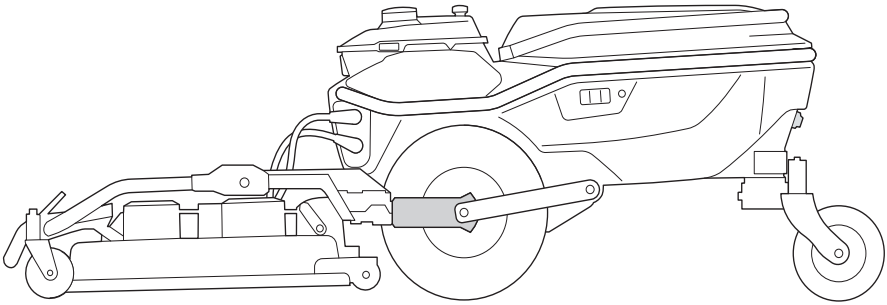


15

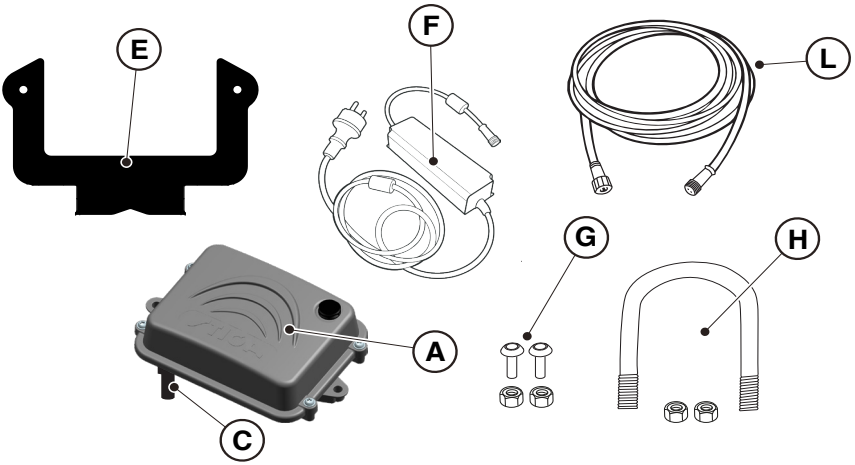




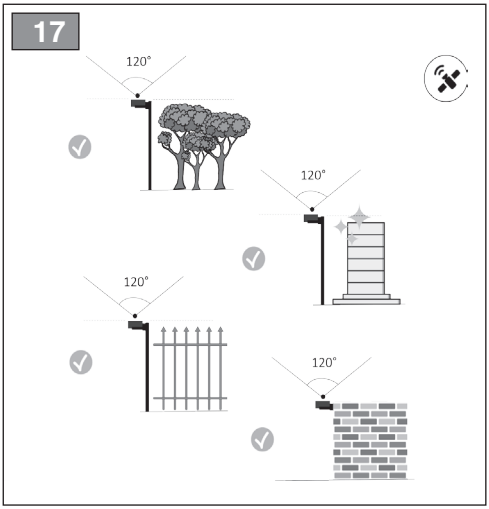




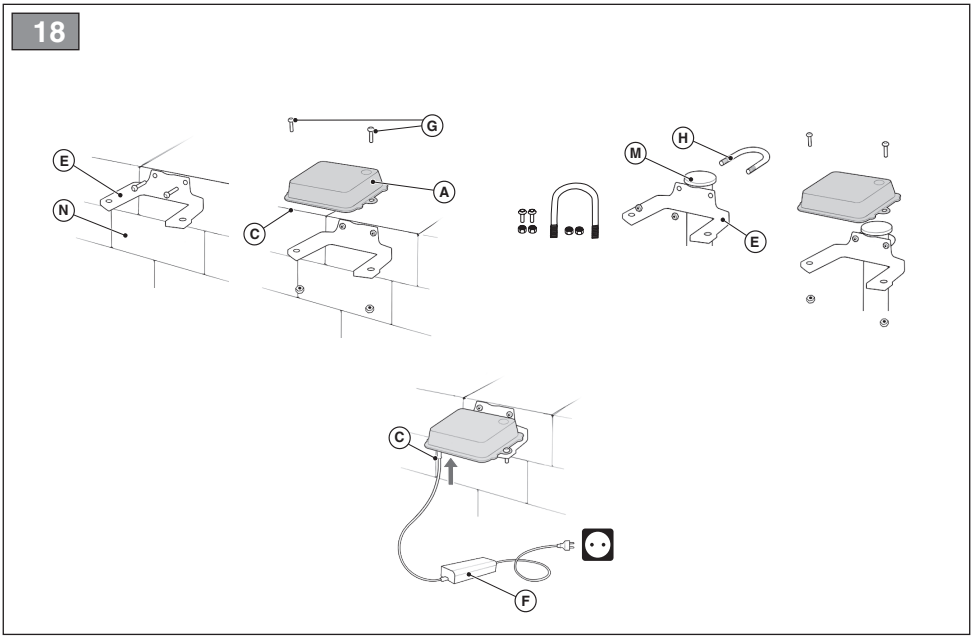
16



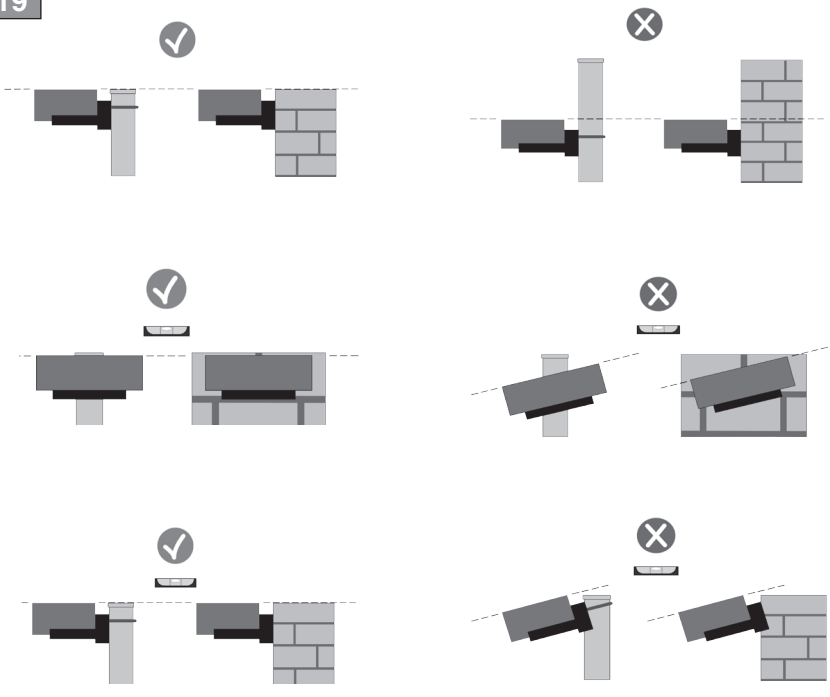
17



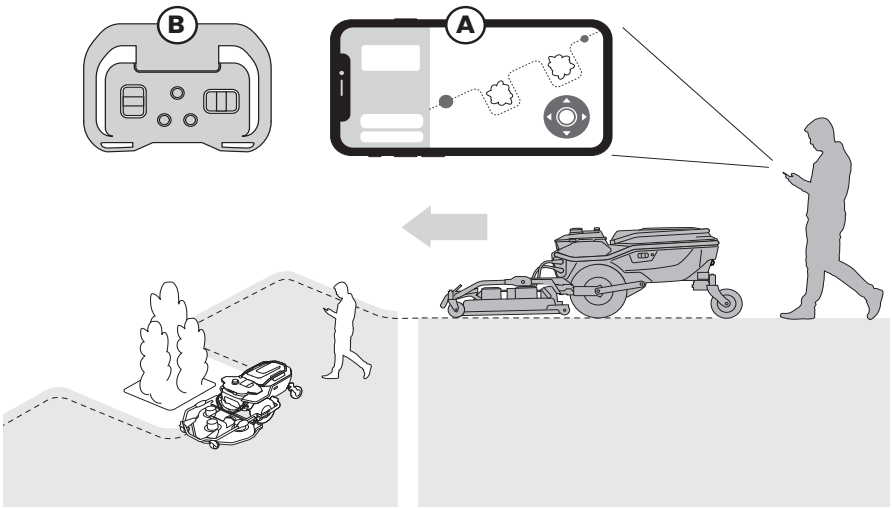
18



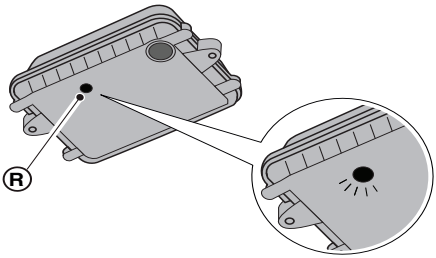
19



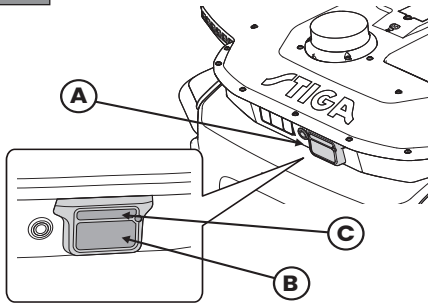
20



21

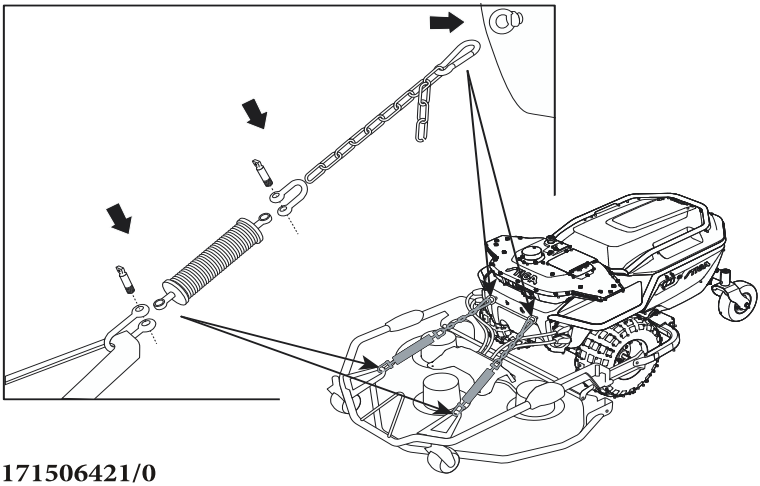


22



23

24



171506421/0

IT

ATTENZIONE!: PRIMA DI USARE LA MACCHINA, LEGGERE ATTENTAMENTE IL PRESENTE LIBRETTO. Conservare per ogni futura necessità.

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 buonsenso 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.

a. Leggere attentamente le istruzioni, conoscere i comandi e l'uso corretto della macchina.
b. 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.
c. L'operatore, o utilizzatore, è da ritenersi responsabile per incidenti o pericoli che coinvolgono terzi o attrezzature di terzi.

Preparazione

a. Assicurarsi che il sistema automatico di delimitazione perimetrale sia programmato correttamente come da indicazioni.
b. 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.
c. 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.
d. 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

a. Non operare la macchina con ripari difettosi o dispositivi di sicurezza non presenti, ad esempio senza protezioni.
b. Non mettere mani o piedi vicino o sotto le parti rotanti. Tenersi sempre lontano dall'apertura di scarico.
c. Non toccare le parti della macchina in movimento prima che si siano arrestate completamente.
d. Durante il funzionamento della macchina indossare sempre scarpe robuste e pantaloni lunghi.
e. 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 o tramite APP. Il fornitore della connessione di rete può variare in ogni momento in base ad accordi commerciali.

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

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.

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

IPXX



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 / disinnesto 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 / disinnesto 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 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 ≤ 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 ≥ 2 m (Fig. 7.C).
2. Nel caso di un passaggio in cui la distanza tra i confini virtuali sarebbe Z < 2m, 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.



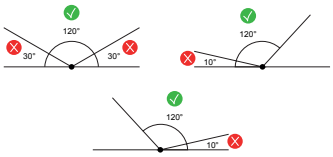
AVVERTENZA:
Per motivi di sicurezza, la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare è stata eseguita tramite segnale di correzione satellitare, e si desidera in seguito utilizzare il robot rasaerba tramite una stazione di riferimento satellitare, è necessaria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

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

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

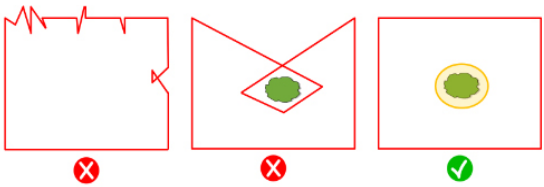
NOTA: al termine della programmazione dei confini virtuali, il robot rasaerba ripercorre l'intero perimetro virtuale allo scopo di verificare se la programmazione è stata effettuata correttamente.

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.

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.

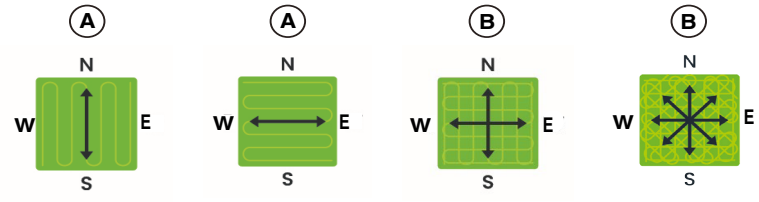
NOTA: quando la funzione è attiva, il blocco tastiera rimane attivo anche se il robot rasaerba viene spento.

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° e +90°, con precisione di 0,1°.

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



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

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 (≥ 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 console 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: La 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:
Spegnere 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 soffietto 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 affinchè 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 ovviare 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 assitenza 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. Spegnere 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 movimenta manualmente la macchina occorre:
1. Spegnere 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. Spegnere 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.
	Erba troppo alta.	Aumentare l'altezza di taglio (Vedi Par. 4.7).
Sulla tastiera è accesa l'icona di Warning.	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	Raccoglitore 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.

BG

ВНИМАНИЕ!: ПРЕДИ ДА ИЗПОЛЗВАТЕ МАШИНАТА, ПРОЧЕТЕТЕ ВНИМАТЕЛНО НАСТОЯЩАТА КНИЖКА. Запазете за бъдеща справка.

СЪДЪРЖАНИЕ

1. ПРАВИЛА ЗА БЕЗОПАСНОСТ....2
   - 1.1 Общи предупреждения за безопасността на електрическите инструменти....2
   - 1.2 Информация за гаранцията....4
   - 1.3 Безопасни работни процедури....6
2. ВЪВЕДЕНИЕ....7
   - 2.1 Общо въведение....7
   - 2.2 Описание на продукта....8
   - 2.3 Компоненти на машината....8
   - 2.4 Разопаковане....9
   - 2.5 Монтиране на аксесоарите....9
   - 2.6 Монтиране на предния аксесоар....9
   - 2.7 Символи и табелки (Фиг. 13)....9
   - 2.8 Безопасно спиране и изключване на косачката-робот....11
   - 2.9 Лост за включване/изключване на тягата....11
3. ИНСТАЛИРАНЕ....12
   - 3.1 Проверка на изискванията за монтаж....12
   - 3.2 Критерии за определяне на границите на работните зони и маршрутите за преместване 13
   - 3.3 Инсталиране на компонентите....15
   - 3.4 Инсталиране на сателитна референтна станция (ако е необходима)....15
   - 3.5 Първо задействане на косачката-робот....18
4. ФУНКЦИОНИРАНЕ....24
   - 4.1 Компоненти за въвеждане в действие....24
   - 4.2 Проверка на предпазните устройства за стартиране на работата на косачката-робот....24
   - 4.3 Работа на ръчен режим на косачката-робот....24
   - 4.4 Описание на командите, присъстващи на косачката-робот....25
   - 4.5 Зареждане на акумулаторната батерия....27
   - 4.6 Поставяне и махане на акумулаторните батерии на машината....29
   - 4.7 Регулиране на височината на косене....29
   - 4.8 Модул с камера, модул със сензори lidar и ултразвуков модул....29
   - 4.9 Функциониране на сателитната референтна станция - светлинен индикатор за състоянието (ако има такъв)....30
5. ПОДДРЪЖКА....30
   - 5.1 Планирана поддръжка....31
   - 5.2 Поддръжка на инструмента за рязане....32
   - 5.3 Почистване....32
   - 5.4 Зимна поддръжка и съхранение на акумулаторната батерия....33
   - 5.5 Смяна на акумулаторните батерии....34
6. ТРАНСПОРТИРАНЕ, ПРИБИРАНЕ ЗА СЪХРАНЕНИЕ И ИЗХВЪРЛЯНЕ....34
   - 6.1 Транспортиране....34
   - 6.2 Прибиране за съхранение....35
   - 6.3 Изхвърляне....35
7. ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТИ....35
8. ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ....36
9. АКСЕСОАРИ ПО ЗАЯВКА....37
10. ГАРАНЦИЯ....38
    - 10.1 Гаранционно покритие....38
11. ТЪРГОВСКИ МАРКИ И ЛИЦЕНЗИ....38

ЗАБЕЛЕЖКА: инструкциите в това ръководство се отнасят за автономния робот в конфигурация косачка. Фигурите, ако не е посочено, се отнасят за модел SRHB01.

1. ПРАВИЛА ЗА БЕЗОПАСНОСТ



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Прочетете внимателно преди употреба и запазете за бъдещи справки.

1.1 ОБЩИ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ ЗА БЕЗОПАСНОСТТА НА ЕЛЕКТРИЧЕСКИТЕ ИНСТРУМЕНТИ

⚠ **Прочетете всички предупреждения за безопасност, инструкциите, всички илюстрации и всички спецификации, предоставени с тази машина.** *Неспазването на изложените по-долу инструкции може да причини електрически удари, пожари и/или сериозни наранявания.*

Запазете всички предупреждения и инструкции за бъдещи справки.

Терминът „електрически инструмент", цитиран в предупрежденията, се отнася за Вашия електрически инструмент, захранван от електрическата мрежа (с кабел) или с акумулатор (без кабел).

1) Безопасност на работната зона

a) **Поддържайте работната зона чиста и добре осветена.** *Неподредените или тъмните зони улесняват злополуките.*
b) **Не използвайте електрическите инструменти във взривоопасна атмосфера, например в присъствие на запалими течности, газове или прах.** *Електрическите инструменти създават искри, които може да подпалят прах или изпарения.*
c) **Докато се използва електрическият инструмент, дръжте далеч децата и присъстващите лица.** *Разсейването може да причини загуба на контрол.*

2) Електрическа безопасност

a) **Щепселът на кабела на зарядното устройство трябва да е съвместим с електрическия контакт. Никога не модифицирайте щепсела по какъвто и да е начин. Не използвайте адаптери с кабела на зарядното устройство, снабдено със заземяване.** *Щепселите, които не са променени и приспособени за контакта, намаляват риска от електрически удар.*
b) **Избягвайте контакт на тялото със заземени повърхности като тръби, радиатори, кухненски печки, хладилници.** *Рискът от електрически удар се увеличава ако тялото е заземено.*
c) **Не излагайте електрическия инструмент на дъжд или на влажна околна среда.** *Водата, която проникне в електрическия инструмент, увеличава риска от електрически удар.*
d) **Използвайте кабела само по предназначение. Не използвайте кабела, за да транспортирате електрическия инструмент, да го дърпате или да го изключвате от електрическия контакт. Дръжте кабела далеч от източник на топлина, масло, остри ръбове или движещи се части.** *Повреден или оплетен кабел повишава риска от електрически удар.*
e) **Когато използвате електрическия инструмент на открито, използвайте удължителен кабел, подходящ за използване на открито място.** *Използването на удължителен кабел, подходящ за употреба на открито място, намалява риска от електрически удар.*
f) **Ако използването на електрическия инструмент във влажна среда е неизбежно, използвайте електрически контакт, защитен от диференциален прекъсвач (RCD-**Residual Current Device - Устройство за остатъчен ток). *Използването на RCD намалява риска от електрически удар.*

3) Лична безопасност

a) **Бъдете внимателни, контролирайте това, което вършите и мислете разумно, когато се използва електрически инструмент. Не използвайте електрическия инструмент, когато сте уморени или под влияние на наркотици, алкохол или лекарства.** *Момент невнимание, докато се използва електрически инструмент, може да причини сериозни лични наранявания.*

b) **Използвайте лични предпазни средства (ЛПС). Носете винаги предпазни очила.** *Използването на лични предпазни средства като маски против прах, предпазни обувки против подхлъзване, защитни каски или слушалки за защита на слуха, намалява телесните наранявания.*

c) **Избягвайте неволни задействания. Уверете се, че превключвателят е в положение „OFF“, преди да включите щепсела, хванете или транспортирате електрическия инструмент.** *Транспортирането на електрически инструмент с пръст, поставен върху превключвателя, или включването му в контакта с превключвател в положение „ON“, улеснява злополуките.*

d) **Отстранете всякакъв ключ или инструмент за настройка, преди да включите електрическия инструмент.** *Ключ или инструмент, който остане в контакт с въртяща се част на инструмента, може да предизвика телесни наранявания.*

e) **Не се навеждайте навън. Поддържайте винаги подходящо подпиране и равновесие.** *Това позволява да имате по-голям контрол над електрическия инструмент в неочаквани ситуации.*

f) **Обличайте се подходящо. Не носете широки дрехи или бижута. Дръжте косата и дрехите далеч отдвижещите се части.** *Широки дрехи, бижутата или дълги коси може да се оплетат в движещите се части.*

g) **Ако има устройства, които трябва да бъдат свързани към системите за засмукване и събиране на прах, уверете се, че са свързани и използвани по подходящ начин.** *Използването на тези устройства може да намали рисковете, свързани с праха.*

h) **Никога не позволявайте познанията, придобити от честото използване на електрическите инструменти, да ви позволят да станете самоуверени и да игнорирате принципите за безопасност при работа с електрическия инструмент.** *Едно небрежното действие може да причини сериозно нараняване за части от секундата.*

4) Употреба и съхранение на електрическия инструмент

a) **Не форсирайте електрическия инструмент. Използвайте правилния електрически инструмент за конкретното приложение.** *Правилният електрически инструмент ще извърши работата най-добре и най-безопасно при скоростта, за която е проектиран.*

b) **Не използвайте електрическия инструмент, ако превключвателят не може да го стартира или спре.** *Електрически инструмент, който не може да се задейства с превключвателя, е опасен и трябва да бъде ремонтиран.*

c) **Изключете щепсела от източника на захранване и/или махнете акумулатора от електрическия инструмент, преди да извършвате каквито и да било настройки, да подменяте принадлежности или преди да приберете електрическия инструмент за съхранение.** *Тези превантивни мерки за безопасност намаляват риска от случайно задействане на електрическия инструмент.*

d) **Съхранявайте неизползвания електрически инструмент на място, недостъпно за деца и не позволявайте той да бъде използван от лица, които не са запознати с машината и с тези инструкции.** *Електрическите инструменти са опасни в ръцете на необучени потребители.*

e) **Погрижете се за поддръжката на електрическите инструменти и на принадлежностите. Проверете дали подвижните части са подравнени и свободни по време на движението, както и дали няма счупвания на части или каквото и да е друго състояние, което може да повлияе на работата на електрическия инструмент. В случай на повреди, електрическият инструмент трябва да бъде поправен преди използването му.** *Много инциденти се предизвикват от лоша поддръжка.*

f) **Поддържайте наточени и чисти инструментите за рязане.** *Една подходяща поддръжка на инструментите за рязане, с добре наточени резци, ги прави по-малко податливи на блокиране и по-лесни за контролиране.*

g) **Използвайте електрическият инструмент и съответните принадлежности съгласно предоставените инструкции, като имате предвид условията на работа и вида на извършваната работа.** *Използването на електрическия инструмент за операции, различни от тези предвидените, може да предизвика опасни ситуации.*

h) **Поддържайте ръкохватките и повърхностите за хващане сухи, чисти и без следи от масло и грес.** *Хлъзгавите ръкохватки и повърхности за хващане не позволяват безопасно движение и контрол на инструмента в непредвидени ситуации.*

5) Използване и грижа за инструмента с акумулаторна батерия

a) **За зареждане на акумулаторната батерия използвайте единствено препоръчаните от производителя зарядни устройства.** *Зарядното устройство, подходящо за един тип акумулаторен пакет, може да създаде риск от пожар, токов удар, прегряване или изтичане на корозивна течност от акумулатора, когато се използва с друг акумулаторен пакет.*

b) **Използвайте само акумулаторни батерии, специално предвидени за Вашия електрически инструмент.** *Използването на каквато и да било друга група акумулаторни батерии, може да създаде риск от наранявания и пожари.*

c) **Когато не се използва групата от акумулаторни батерии, тя трябва да се съхранява далеч от други метални предмети като кламери, монети, ключове, гвоздеи, винтове или други малки метални предмети, които могат да предизвикат късо съединение на контактите.** *Късо съединение между контактите на акумулаторната батерия може да доведе до изгаряния или пожари.*

d) **Акумулаторна батерия в лошо състояние може да причини изтичане на течността. Избягвайте контакт с течността. В случай на неволен контакт, изплакнете с вода. В случай на контакт на течността с очите, консултирайте се и с лекар.** *Изтеклата от акумулатора течност, може да предизвика кожни раздразнения или изгаряния.*

e) **Не използвайте повреден или модифициран акумулатор или електрически инструмент.** *Повредените или модифицирани акумулаторни батерии могат да проявят непредвидимо поведение, което да доведе до пожар, експлозия или риск от наранявания.*

f) **Не излагайте акумулаторния пакет или електрическия инструмент на огън или прекомерна температура.** *Излагането на огън или температури над 130 °C може да причини експлозия.*

g) **Следвайте всички инструкции за зареждане и не презареждайте акумулаторните батерии или електрическия инструмент извън температурния интервал, посочен в инструкциите.** *Неправилното зареждане или зареждане при температура извън посочения интервал може да повреди акумулаторната батерия и да увеличи риска от пожар.*

6) Обслужване

a) **Давайте електрическия инструмент за поправка само на квалифициран персонал, като използвате само оригинални резервни части.** *Това позволява да се поддържа безопасността на електрическия инструмент.*

b) **Не извършвайте поправки по акумулаторната батерия.** *Ремонтните дейности трябва да се извършват от производителя или от специализиран сервизен център.*

1.2 ИНФОРМАЦИЯ ЗА ГАРАНЦИЯТА

При проектирането на оборудването е обърнато специално внимание на аспектите, които могат да доведат до рискове за здравето и безопасността на хората. Целта на тази информация е да запознае потребителите с необходимостта да предотвратят всякакъв риск като избягват поведение, което не съответства на дадените предписания.



ОПАСНОСТ:
Преди да използвате косачката-робот, е необходимо да се запознаете с цялата информация, съдържаща се в този документ.



ОПАСНОСТ:
Тази косачка-робот не е предназначена за използване от деца и лица с намалени физически, сетивни или умствени способности или лица, които нямат опит и познания.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Преди да извършвате каквито и да било дейности по регулирането или поддръжката, изключете електрическото захранване и задействайте предпазното устройство.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Не използвайте косачката-робот с повреден захранващ кабел на трансформатора. Повреден кабел може да предизвика контакт с части под напрежение. Кабелът трябва да бъде заменен от производителя или от неговия сервизен център, или от лице с подходяща квалификация, за да се предотврати всякакъв риск.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Използвайте само зарядно устройство и захранващо устройство, предоставени от производителя. Неправилната употреба както на зарядното устройство, така и на захранващото устройство може да доведе до електрически удари и/или прегряване.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
В случай на теч от акумулаторната батерия, засегнатите компоненти трябва да се измият с вода/неутрализатор.
Избягвайте всякакъв пряк контакт с течността на акумулаторната батерия.
В случай на контакт с очите, консултирайте се с лекар.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Когато работи косачката-робот, уверете се, че в работната зона няма хора, особено деца и/или домашни любимци. В противен случай програмирайте работата на косачката-робот в часовете, когато в района няма хора.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Работната зона и като цяло зоните, в които косачката-робот може да се движи, трябва да бъдат ограничени с физическа бариера, която не може да бъде премината.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Работната зона или пътищата, използвани от машината за нейното преместване, трябва да бъдат настроени така, че да не включват обществени места, за да се избегне нанасяне на щети на хора, имущество или предизвикване на произшествия с превозни средства.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
От съображения свързани с безопасността, сателитната референтна станция никога не трябва да се премества след програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните за избягване. Роботът-косачка може да излезе от програмираната работна зона. Ако референтната станция се премести, е необходимо препрограмиране.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не докосвайте инструмента за рязане, когато регулирате височината на рязане/косене.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
За собствената си безопасност, както и, за да се избегне нанасяне на вреди на хора, животни или имущество, операторът трябва предварително да се запознае с района, в който косачката-робот се управлява ръчно. По време на управление на робота, ходете внимателно, за да избегнете падане.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Използвайте само оригинални резервни части.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не променяйте, не подправяйте, не избягвайте и не премахвайте инсталираните предпазни устройства.



ВНИМАНИЕ:
Проверете дали на тревата няма играчки, инструменти, клони, дрехи или други предмети, които биха могли да повредят оборудването.



ЗАБРАНА:
Не сядайте отгоре на косачката-робот.



ЗАБРАНА:
Никога не вдигайте косачката-робот, за да проверявате ножа или, за да я транспортирате, когато е задействана. Не поставяйте ръцете или краката си под оборудването.



ЗАБРАНА:
Не използвайте косачката-робот, когато работи пръскачка.



ЗАБРАНА:
Не мийте косачката-робот с водни струи под високо налягане и не я потапяйте частично или изцяло във вода.



ЗАБРАНА:
Не използвайте косачката-робот, ако всички нейни части не са перфектно здрави. В случай на повреда сменете засегнатите части.



ЗАБРАНА:
Абсолютно забранено е да използвате и зареждате косачката-робот във взривоопасна и запалителна среда.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Проверявайте визуално косачката-робот на редовни интервали, за да се уверите, че ножовете и режещият механизъм не са износени или повредени. Уверете се, че косачката-робот е в добро работно състояние.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Прочетете внимателно цялото ръководство, по-специално всичката информация за безопасност, и се уверете, че сте го разбрали напълно. Придържайте се стриктно към инструкциите за работа, поддръжка и ремонт.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Операторите, които извършват дейности по поддръжка и ремонт, трябва да са напълно запознати с неговите специфични характеристики и правилата за безопасност.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ ЗА НОСЕНЕ НА РЪКАВИЦИ:
Използвайте личните предпазни средства, предоставени от производителя, по-специално, когато работите по режещия механизъм, използвайте защитни ръкавици.

1.3 БЕЗОПАСНИ РАБОТНИ ПРОЦЕДУРИ

Обучение



Използването на машината без монтиран преден аксесоар е строго забранено.

a. Прочетете внимателно инструкциите, запознайте се с командите и правилното използване на машината.
b. Никога не позволявайте на деца, лица с намалени физически, сензорни или умствени способности или на лица, които нямат опит и познания, както и на лица, които не са запознати с тези инструкции, да използват машината. Местните разпоредби могат да ограничават възрастта на оператора.
c. Операторът или потребителят носи отговорност за злополуки или опасности, свързани с трети лица или оборудване на трети лица.

Подготовка

a. Уверете се, че автоматичната система за определяне на границите на периметъра е правилно програмирана, както е посочено.
b. Периодично проверявайте зоната, в която се използва машината, и отстранявайте камъни, пръчки, кабели и всякакви други чужди предмети, които могат да попречат на работата.
c. Периодично извършвайте визуална проверка на ножовете, болтовете на ножовете и на блока за рязане, за да проверите дали не са износени или повредени. Заменяйте износените или повредени ножове и болтове по двойки, за да поддържате равновесието на машината.
d. Трябва да се поставят предупредителни знаци около работната зона на машината, ако тя се използва в обществени зони или зони, отворени за обществеността. Знаците трябва да съдържат следния текст: „Внимание! Автоматична косачка за трева! Не се приближавайте до машината! Наблюдавайте децата!".

1.3.1 Функциониране

Обща информация

a. Не използвайте машината с повредени защити прегради или липсващи предпазни устройства, например без защити.
b. Не поставяйте ръцете или краката си близо до или под въртящите се части. Стойте винаги далеч от отвора за изпразване.

c. Не докосвайте движещите се части на машината, преди да са спрели напълно.
d. Винаги носете здрави обувки и дълги панталони по време на функциониране на машината.
e. Никога не вдигайте или не транспортирайте машината, докато електрическият мотор работи.
f. Махнете устройството за изключване от модула:
- Преди да отстраните запушване;
- Преди да извършите проверки, почистване или преди да работите по машината;
- Ако сте попаднали на чужд предмет, проверете за евентуални щети по машината;
- Ако машината започне да вибрира необичайно, проверете за евентуални щети, преди да я задействате отново.

g. Не оставяйте машината да работи без надзор в присъствието на домашни любимци, деца или други хора в близост до нея.

Поддръжка и съхранение

a. Затегнете здраво всички гайки, болтове и винтове за безопасна работа на машината.
b. Често проверявайте косачката-робот за износване или влошаване на нейното състояние.
c. Износените или повредени части трябва да се заменят от съображения за безопасност.
d. Уверете се, че ножовете се заменят само с подходящи резервни ножове.
e. Уверете се, че акумулаторните батерии са зареждат като се използва правилното зарядно устройство, препоръчано от производителя. Едно неправилно използване може да причини електрически удари, прегряване или изтичане на корозионна течност от акумулаторната батерия.
f. При изтичане на електролит, измийте с вода/неутрализиращ агент и потърсете медицинска помощ в случай на контакт с очите и др.
g. Машината трябва да се поддържа в съответствие с инструкциите на производителя.

Остатъчни рискове

- Продуктът отговаря на всички изисквания за безопасност, но все пак могат да съществуват допълнителни рискове, дължащи се на неправилен монтаж и/или непредвидими ситуации. Поради това е необходимо зоната, в която работи продуктът, да е свободна от предмети, хора и животни, както и да се информират всички лица, които могат да имат достъп, дори случаен, до работната зона, за възможните опасности.
- Опасност от изхвърляне на предмети срещу тялото, животни и вещи. По време на работа спазвайте безопасно разстояние от машината, най-малко 8 метра.
- В случай на гръмотевични бури с опасност от мълнии и като цяло в очакване на лоши метеорологични условия се препоръчва да не използвате продукта и да изключите всички периферни устройства от захранването. За да използвате продукта, свържете отново периферните устройства към захранването в съответствие с инструкциите, посочени в ръководството.

2. ВЪВЕДЕНИЕ

2.1 ОБЩО ВЪВЕДЕНИЕ

2.1.1 Цел на ръководството

ЗАБЕЛЕЖКА: Това ръководство подлежи на редовно актуализиране и преразглеждане. Преди да използвате машината, се уверете, че сте изтеглили най-новата налична версия.

Настоящото ръководство е неразделна част от оборудването и има за цел да предостави необходимата информация за употребата на същото.
Съхранявайте това ръководство през целия жизнен цикъл на оборудването, за да е винаги на разположение в случай на нужда. Ръководството е предназначено за потребителя на оборудването, който е длъжен да прочете внимателно съдържащата се в него информация и да я прилага стриктно, за да защити безопасността и невредимостта на хората, както и, за да избегне повреди. Следните символи са приети за подчертаване на текстове от съществено значение.



ОПАСНОСТ \ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ \ ВНИМАНИЕ:
Пиктограмите, съдържащи се в триъгълник с жълт фон и черна черта, указват опасност \ предупреждение \ внимание.



ЗАБРАНА:
Пиктограмите, съдържащи се в зачертан кръг с бял фон и червена черта, указват забрана.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Пиктограмите, съдържащи се в кръг със син фон, указват задължение.

ЗАБЕЛЕЖКА: Текстовете, изложени в тази форма посочват техническа информация от особена важност, която не трябва да се пренебрегва.

2.2 ОПИСАНИЕ НА ПРОДУКТА

Косачката-робот (Фиг. 1 и 2) е проектирана и конструирана така, че да коси автоматично градинската трева по всяко време на деня или нощта.
В зависимост от различните характеристики на повърхността, която трябва да бъде окосена, косачката-робот може да бъде програмирана да работи в няколко зони, ограничени от виртуална граница и свързани с виртуални пътища за преместване.
Когато работи, косачката-робот извършва косене в зоната, ограничена от виртуалната граница (Фиг. 7.A). Когато косачката-рабат се намира в близост до виртуалната граница (Фиг. 7.A) или среща препятствие (Фиг. 7.B), тя променя траекторията в съответствие с избраната навигационна стратегия.
Косачката-робот извършва автоматично и цялостно косене на очертаната поляна.
Употребата на специфични аксесоари, предвидени от Производителя като оригинална екипировка или отделно продаваеми, позволява тази работа да се извършва по различни оперативни начини, илюстрирани в упътването или в инструкциите, придружаващи отделните принадлежности.
Продуктът работи чрез сателитен сигнал и получава данни за сателитна корекция от облака (cloud) STIGA. Технологията на работа на косачката-робот се основава на комуникация на данни между облака (cloud) STIGA и самия робот. Освен това, за използването на продукта е необходимо мобилно устройство (смартфон/таблет), с изключение на ръчното косене на трева и използването на аксесоари, за което е необходимо радиоуправление (код 2RR001004/ST1), налично като аксесоар, състоящо се от предавател и приемник.
Косачката-робот е оборудвана с модул с камера, модул със сензори lidar и ултразвуков сензор, за да избягва евентуални препятствия в работната зона и да подобрява навигацията си.
Всякакво друго използване може да се окаже опасно и да причини щети на хора и/или предмети. Неправилната употреба включва (като пример, но не само): превозване на хора, деца или животни върху машината; превозване на самия оператор с машината; използване на машината за теглене или бутане на товари, без да се използва съответния аксесоар, предвиден за теглене; използване на машината за рязане/косене на нетревиста растителност; ако не се използват специфичните прикачни инструменти, които са предвидени и посочени.

ЗАБЕЛЕЖКА: наличието на клетъчна мрежова връзка на мястото на инсталиране е задължително за работата на косачката-робот. Проверете предварително дали покритието на клетъчната мрежа е достатъчно в stiga.com или чрез ПРИЛОЖЕНИЕТО. Доставчикът на мрежовата връзка може да се промени по всяко време, в съответствие с търговските споразумения.

ЗАБЕЛЕЖКА: за да работи, косачката-робот получава данни за сателитна корекция, които се предават чрез облака STIGA. Сигналът за сателитна корекция е достъпен в много страни. Проверете предварително дали в мястото на инсталиране има сигнал за сателитна корекция в stiga.com или чрез ПРИЛОЖЕНИЕТО. Ако в мястото на инсталиране не е наличен сигнал за сателитна корекция, трябва да се инсталира сателитна референтна станция, която се предлага като аксесоар.

2.3 КОМПОНЕНТИ НА МАШИНАТА

a. Задвижващи колела (Фиг. 1.G)
b. Въртящи се колела (Фиг. 1.H)
c. Конзола (контролен панел) (Фиг. 2.D)
d. Капак на акумулаторните батерии (Фиг. 1.F)
e. Акумулаторни батерии (Фиг. 2.B)
f. Опори за бързо освобождаване за аксесоари (Фиг. 1.E)
g. Конектори за висока мощност 56 V (Фиг. 1.C)
h. Коннектор за ниска мощност 12 V (Фиг. 1.D)

i. Блок на инструменти за рязане (Фиг. 1.A)
j. Инструменти за рязане (ножове) (Фиг. 1.B)
k. Мотор ножове (Фиг. 2.A)
l. Тяга (Фиг. 1.I)
m. Радиоуправление (Фиг. 4.D) (аксесоар - не е включен в доставката)
n. Сигнална лампичка (Фиг. 2.C)
o. Сензори lidar (Фиг. 2.G)
p. Ултразвуков сензор (Фиг. 2.H)
q. Телекамера (Фиг. 2.F)
r. Бутон STOP (Фиг. 2.E)
s. Фарове (Фиг. 1.M)
t. Конектор за зареждане (Фиг. 1.N)
u. Кука за теглене (Фиг. 2.I)

2.4 РАЗОПАКОВАНЕ

По-долу са описани всички стъпки за извършване на правилно разопаковане:
1. Отворете кутията на косачката-робот;
2. Извадете аксесоарите;
3. Извадете косачката-робот.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Уверете се, че сте отстранили всички опаковъчни материали от косачката-робот, преди да я използвате.



ВНИМАНИЕ:
За да избегнете наранявания или вреди, внимавайте при разопаковането на косачката-робот, за да избегнете контакт с опасни елементи.

2.5 МОНТИРАНЕ НА АКСЕСОАРИТЕ

Вижте упътването за монтаж, предоставено заедно с всеки аксесоар.

2.6 МОНТИРАНЕ НА ПРЕДНИЯ АКСЕСОАР

Вижте инструкциите за монтаж на аксесоара (Фиг. 15, Фиг. 24).

БЕЛЕЖКА *Вижте ръководството за предния аксесоар.*

2.7 СИМВОЛИ И ТАБЕЛКИ (ФИГ. 13)



ВНИМАНИЕ:
Прочетете инструкциите за потребителя, преди да приведете в действие продукта.



ВНИМАНИЕ:
Опасност от изхвърляне на предмети срещу тялото.



ВНИМАНИЕ:
По време на работа спазвайте безопасно разстояние от машината, най-малко 8 метра.



ВНИМАНИЕ:
Не поставяйте ръце и крака си в близост до или под отвора на инструмента за рязане.



ВНИМАНИЕ:
Стойте на разстояние от топлите повърхности.



ВНИМАНИЕ:
Махнете устройството за изключване и прочетете инструкциите преди да извършвате каквато и да е операция по поддръжка или поправка/ремонт.



Максимално допустим теглен товар (100 kg) (Фиг. 13.C).
Посочва максималното тегло, което може да бъде теглено от машината.



ВНИМАНИЕ:
Риск от смачкване (Фиг. 13.B).
Етикетът се намира близо до опорите за аксесоари за бързо откачване.



ВНИМАНИЕ:
Не се качвайте на машината.



ЗАБРАНА:
Уверете се, че в работната зона няма хора (особено деца, възрастни хора или хора с увреждания) и домашни любимци, по време на работа на машината.
Дръжте децата, домашните любимци и други хора на безопасно разстояние, когато машината работи.



ЗАБРАНА:
Не използвайте чистачки, работещи под високо налягане, върху машината, за да я почистите или измиете.



Използвайте оригиналното устройство за захранване, което отговаря на характеристиките, посочени на табелката.



Символ за захранване с постоянен ток.

IPXX

Степен на защита срещу проникване на твърди частици и вода.



Отпадъци от електрическо и електронно оборудване, които трябва да се предават в подходящи събирателни пунктове за рециклиране и изхвърляне.



Гарантирано ниво на звукова мощност



Носете предпазни очила



Носете акустични защити



Носете предпазни ръкавици



Носете предпазни обувки

2.8 БЕЗОПАСНО СПИРАНЕ И ИЗКЛЮЧВАНЕ НА КОСАЧКАТА-РОБОТ



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Винаги изключвайте косачката-робот в безопасно състояние преди каквато и да е операция по почистване, транспортиране или поддръжка.

Процедура:

1. Ако машината се движи, тя автоматично спира придвижването и въртенето на ножовете, ако разстоянието до препятствието е по-малко от 1,10 m. Ако машината не спре, натиснете аварийния бутон (Фиг. 2.E).
2. Натиснете бутона „**STOP**“ (Фиг. 3.D), за да спрете безопасно косачката-робот и да отворите защитния капак (Фиг. 3.A).
3. Натиснете бутона за изключване (Фиг. 3.E) за няколко секунди и изчакайте светодиодът на същия бутон да изгасне.
4. Едва след като светодиодът изгасне (Фиг. 3.E), извадете ключа забезопасност (Фиг. 3.C), за да изключите безопасно косачката-робот.
5. Затворете защитния капак (Фиг. 3.A).
6. Косачката-робот е спряна или изключена в безопасно състояние.

2.9 ЛОСТ ЗА ВКЛЮЧВАНЕ/ИЗКЛЮЧВАНЕ НА ТЯГАТА

Лостът за включване/изключване на тягата (Фиг. 1.L) позволява машината да бъде преместена ръчно, без да се включва. Тази лост има две позиции, указани от следните символи:



1. Включена тяга: с лоста в хоризонтална позиция, машината може да се движи, когато е включена, посредством двата мотора.



2. Изключена тяга: при лост преместен надолу, машината може да се движи ръчно, без да се включва.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не оставяйте машината без надзор с лостове в позиция 2 (изключена тяга).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Движете машината ръчно, само върху равен терен.



ИНСТРУКЦИЯ ЗА БЕЗОПАСНОСТ:
Лостът за включване / изключване никога не трябва да е в междинно положение. Това състояние прегрява и поврежда тяговата система.

3. ИНСТАЛИРАНЕ



ВНИМАНИЕ:
Не променяйте, не подправяйте, не избягвайте и не премахвайте инсталираните предпазни устройства.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Необходимо е да се осигури електрически контакт, който да е в съответствие с действащите закони в страната на инсталиране.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Предоставената верига трябва да бъде защитена с диференциален прекъсвач (RCD) с ток на задействане не по-голям от 30 mA.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Не свързвайте устройството за захранване към електрическия контакт, ако щепселът или кабелът са повредени.
Не свързвайте и не докосвайте повреден кабел, преди да сте го изключили от захранването.
Повреден кабел може да предизвика контакт с части под напрежение.



ВНИМАНИЕ:
Захранващият кабел, устройството за захранване, удължителният кабел и всякакъв друг електрически кабел, който не принадлежи към продукта, трябва да останат извън зоната на рязане/косене, за да се държат далеч от опасни движещи се части, както и, за да се избегне повреждане на кабелите, което може да доведе до контакт с части под напрежение.

ЗАБЕЛЕЖКА: за да работи, косачката-робот получава данни за сателитна корекция, които се предават чрез облака STIGA. Сигналът за сателитна корекция е достъпен в много страни. Проверете предварително дали в мястото на инсталиране има сигнал за сателитна корекция в stiga.com или чрез ПРИЛОЖЕНИЕТО. Ако в мястото на инсталиране не е наличен сигнал за сателитна корекция, трябва да се инсталира сателитна референтна станция, която се предлага като аксесоар (вж. гл. 3.4).

3.1 ПРОВЕРКА НА ИЗИСКВАНИЯТА ЗА МОНТАЖ

По-долу е описано как да проверите необходимите изисквания и да подготвите градината, преди да пристъпите към монтажа.

3.1.1 Проверка на градината

- Проверете състоянието на градината за откриване на виртуални граници, препятствия и зони, които трябва да бъдат изключени.
- Проверете дали поляната, която ще се коси, е равна, без дупки, камъни или други препятствия, и ако е необходимо, извършете подходящи работи по почистване.
- Изравнете земята, за да не се образуват локви в резултат на дъжд.
- При първото монтиране, първоначалната височина на тревата трябва да е в рамките на работния диапазон на косачката-робот: 20-95 mm. Ако е необходимо, подгответе градината като използвате обикновена косачка.

Косачката-робот функционира посредством сателитен сигнал. Точността на сателитния сигнал може да бъде повлияна от:
- Наличие на препятствия по протежение на периметъра на инсталиране или в рамките на работната зона като например: дървета с гъста корона, плетове, оградни стени, метални огради, сгради и отразяващи повърхности като стъклени или метални стени.
- Неблагоприятни метеорологични условия като например: гъста мъгла, висока облачност, проливен дъжд или снеговалеж.

В случай на неизправна работа, изключете зоната от работната зона на косачката-робот.

3.1.2 Проверки за определяне на виртуалните граници

1. Проверете дали максималният наклон на работната зона е по-малък или равен на 27% (вж. пар. 8 „ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ“). За определянето на виртуалните граници спазвайте правилата, показани на Фиг. 5.

a. ако наклонът е ≤ 15%, виртуалната граница може да се разположи, както е показано на фигурата;
b. ако наклонът е > 15 %, инсталацията трябва да включва наклонената зона, като се спазва разстоянието, показано на фигурата;
c. ако наклонът е < 27 % и наклонената зона не е част от тази част на градината, която трябва да се коси, трябва да се спази разстоянието, показано на фигурата;
d. ако наклонът е > 27%, наклонената зона трябва да се изключи, като се спазва разстоянието, показано на фигурата.

ВНИМАНИЕ:
Роботът може да коси повърхности с максимален наклон от 27%.
Ако инструкциите не се спазват, роботът може да се подхлъзне и да напусне работната зона.

ВНИМАНИЕ:
Не могат да се косят площи с наклон, по-голям от допустимия. Позиционирайте виртуалната граница преди наклона, като изключите от косенето тази зона на поляната.

2. Проверете цялата работна повърхност: преценете препятствията и зоните, които трябва да бъдат изключени от работната зона и да бъдат програмирани като зони, които трябва за бъдат избягвани (Фиг. 7.B).

3.2 КРИТЕРИИ ЗА ОПРЕДЕЛЯНЕ НА ГРАНИЦИТЕ НА РАБОТНИТЕ ЗОНИ И МАРШРУТИТЕ ЗА ПРЕМЕСТВАНЕ

ВНИМАНИЕ:
При програмиране на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, е необходимо да стойте на разстояние от поне 6 метра от косачката.

ВНИМАНИЕ:
Разстоянията, посочени в това ръководство, се отнасят за машината в конфигурация косачка. Ако има различни аксесоари, моля, направете справка в конкретното ръководство.

3.2.1 Минимални разстояния на виртуалните граници и разстояния за определяне на границите

Процедура:

1. Ако на същото ниво като тревната площ има тротоар или алея, виртуалната граница може да съвпадне с ръба на тротоара (Фиг. 6.A).
2. При наличие на плувен басейн, езеро или изкоп, виртуалната граница трябва да се планира на разстояние от поне 3 метра (Фиг. 6.B). Ако плувният басейнът, езерото или изкопът са разположени в края на склон, виртуалната граница трябва да се планира на разстояние от поне 5 метра (Фиг. 6.C).
3. В случай на дървета с изпъкващи корени, виртуалната граница трябва да се програмира по такъв начин, че да не позволява на косачката-робот да преминава през неравни повърхности (Фиг. 6.D).
4. Виртуалната граница трябва да бъде програмирана така, че косачката-робот да се поддържа на разстояние от поне 1,10 m от зоната с чакъл или баластра (Фиг. 6.E).
5. В случай на наклонени терени, спазвайте изискванията, посочени в пар. 3.1.2.
6. В случай на непрекъснати структурни елементи (стени, огради, жив плет и др.) с височина над 50 cm, виртуалната граница трябва да се планира на разстояние от поне 1,10 m от тях (Фиг. 6.F).
7. Във всички останали случаи виртуалната граница трябва да спазва минимално разстояние от 1,10 m между косачката-робот и препятствието (Фиг. 6.G/H).
8. В случай на очертаване на границите на препятствия, разположени на разстояние от поне150 cm едно от друго, ги очертайте като едно препятствие, спазвайки посочените по-горе разстояния (Фиг. 6.I).

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Работната зона и като цяло зоните, в които косачката-робот може да се движи, трябва да бъдат ограничени с физическа бариера, която не може да бъде премината.

ВНИМАНИЕ:
Ако наклонът е по-голям от 27%, наклонената зона трябва да бъде изключена от площта за косене (вж. пар 3.1.2).

3.2.2 Тесни проходи

Процедура:

1. В случай на тесни проходи разстоянието между две виртуални граници трябва да бъде Z ≥ 2 m (Фиг. 7.C).
2. В случай на проход, при който разстоянието между виртуалните граници е Z < 2 m, частта от зоната отвъд тясното място (Фиг. 7.D) не може да бъде достигната автоматично от косачката-робот. В този случай трябва да се програмират две отделни виртуални зони за косене (Фиг. 7.E) и ги свържете с виртуален път за преместване (Фиг. 7.F).
3. Ако не е възможно да се свържат двете зони с виртуален път за преместване, частта от зоната отвъд тясното място се счита за „затворена зона“ (вж. пар. 3.2.3).

3.2.3 Затворени зони

Зоните, до които косачката-робот не може да достигне самостоятелно чрез виртуален път за преместване, трябва да бъдат програмирани като „затворена зона“ (опция в приложението).
Всяка затворена зона може да има определена максимална повърхност (вижте за справка таблицата с техническите данни). Ако е необходимо да се покрие по-голяма повърхност от максималната, която може да се управлява от една затворена зона, разделете зоната на няколко затворени зони.
За регистрацията на затворените зони е необходимо да се следват същите критерии, както в пар. 3.2.1.
Косачката-робот трябва да се носи на ръка във всяка затворена зона и да се стартира ръчно.

3.2.4 Пътища за преместване

Зоните в градината, между които има пространства, които не трябва да се косят, трябва да бъдат свързани посредством пътища за преместване. Пътищата за преместване трябва да спазват максималния наклон от 20%.

1. Определете най-удобния път за преместване сред възможните пътища, който позволява да поддържате най-голямо разстояние от евентуални препятствия и не пресичате зони, които обикновено се използват за паркиране, транзитно преминаване на превозни средства или по които преминават потоци от хора.
2. Пътят за преместване включва зона за маневриране, простираща се на 2 m вдясно и 2 m вляво от записания път (Фиг. 8.D). Трябва да се спазват следните минимални разстояния между зоната за маневриране и различните градински елементи:

- 1,10 m от препятствия, очертани посредством виртуални периметри или зони, в които не трябва да се коси (Фиг. 8.A);
- 1,10 m от неподвижни препятствия, които не са очертани или непрекъснати структурни елементи (Фиг. 8.B);
- 1,10 m от обществени пътища (Фиг. 8.C);
- 1,10 m от басейни (Фиг. 8.E);
- 1,10 m от пешеходни пътеки (Фиг. 8.F);
- 1,10 m от стръмнини или силни наклони (Фиг. 8.G);
- 1,10 m от тротоари (Фиг. 8.H).

3. В случай на тесни проходи, при които цитираните по-горе разстояния не могат да бъдат спазени, проходът трябва да бъде ограден с непреодолими бариери, ако вече не са налице.

ЗАБЕЛЕЖКА: Пътищата за преместване, записани в тесни проходи, може да имат неадекватно приемане на сателитния сигнал, което може да повлияе на точността на функциониране на косачката-робот.

3.3 ИНСТАЛИРАНЕ НА КОМПОНЕНТИТЕ



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Използвайте само зарядно устройство и захранващо устройство, предоставени от производителя. Неправилната употреба може да доведе до електрически удари и/или прегряване.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от порязване на ръцете и краката.
Използвайте предпазни ръкавици и обувки, за да избегнете опасности от порязване на ръцете и краката.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от попадане на прах в очите.
Използвайте защитни очила, за да избегнете попадането на прах в очите.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
Не свързвайте електрическото захранване, докато не приключат всички монтажни работи. Ако е необходимо по време на монтажа, изключете общото захранване.



ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:
За да извършите електрическото свързване, в близост до зоната на инсталиране трябва да има електрически контакт. Уверете се, че свързването към захранващата мрежа е в съответствие с действащите закони на страната, в която се използва.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Предоставената верига трябва да бъде защитена с диференциален прекъсвач (RCD) с ток на задействане не по-голям от 30 mA.

3.3.1 Зареждане на косачката-робот след инсталирането

Преди да използвате продукта за първи път, заредете напълно акумулаторните батерии (вж. пар. 4.5).

3.4 ИНСТАЛИРАНЕ НА САТЕЛИТНА РЕФЕРЕНТНА СТАНЦИЯ (АКО Е НЕОБХОДИМА)

за да работи, косачката-робот получава данни за сателитна корекция, които се предават чрез облака STIGA. Сигналът за сателитна корекция е достъпен в много страни. Проверете предварително дали в мястото на инсталиране има сигнал за сателитна корекция в stiga.com или чрез ПРИЛОЖЕНИЕТО. Ако в мястото на инсталиране не е наличен сигнал за сателитна корекция, трябва да се инсталира сателитна референтна станция, която се предлага като аксесоар.
За да проверите за наличието на сигнал за сателитна корекция в мястото на инсталиране на косачката-робот, следвайте упътващата процедура посредством приложението.
В случай, при който в мястото на инсталиране не е наличен сателитен корекционен сигнал, следвайте следните инструкции за инсталиране на сателитна референтна станция (не е включена в доставката).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
От съображения свързани с безопасността, сателитната референтна станция никога не трябва да се премества след програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните за избягване. Косачката-робот може да излезе от програмираната работна зона. Ако референтната станция се премести, е необходимо препрограмиране.



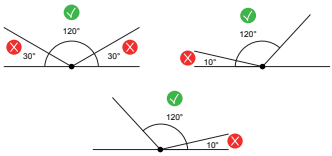
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
От съображения свързани с безопасността, програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, е извършено чрез сателитен коригиращ сигнал, а ако след това желаете да управлявате косачката-робот чрез сателитна референтна станция, е необходимо препрограмиране. По същия начин, ако програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, е извършено използвайки сателитна референтна станция, а след това желаете да използвате косачката-робот чрез сателитен коригиращ сигнал, е необходимо препрограмиране.

3.4.1 Проверки за инсталиране на сателитната референтна станция

ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ: Използвайте само зарядно устройство и захранващо устройство, предоставени от производителя. Неправилната употреба може да доведе до електрически удари и/или прегряване.	**ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:** Предоставената верига трябва да бъде защитена с диференциален прекъсвач (RCD) с ток на задействане не по-голям от 30 mA.
ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ: За да извършите електрическото свързване, в близост до зоната на инсталиране трябва да има електрически контакт. Уверете се, че свързването към захранващата мрежа е в съответствие с действащите закони на страната, в която се използва.	**ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ:** Не свързвайте електрическото захранване, докато не приключат всички монтажни работи. Ако е необходимо по време на монтажа, изключете общото захранване.
ЗАДЪЛЖЕНИЕ ЗА НОСЕНЕ НА РЪКАВИЦИ: Използвайте предпазни ръкавици, за да избегнете опасности от порязване на ръцете.	**ЗАДЪЛЖИТЕЛНИ ПРЕДПАЗНИ ОЧИЛА:** Използвайте защитни очила, за да избегнете попадането на прах в очите.
ЕЛЕКТРИЧЕСКА ОПАСНОСТ: Не свързвайте устройството за захранване към електрическия контакт, ако щепселът или кабелът са повредени. Не свързвайте и не докосвайте повреден кабел, преди да сте го изключили от захранването. Повреден кабел може да доведе до контакт с части под напрежение.	

Сателитната референтна станция трябва да бъде задължително разположена в зона, в която небето се вижда напълно. Сателитната референтна станция трябва да бъде разположена над смущаващи елементи като: дървета с гъста корона, плетове, оградни стени, метални огради, сгради и отразяващи повърхности като стъклени или метални стени. Необходимо е свързване към електрически контакт (Фиг. 17).

ЗАБЕЛЕЖКА: Небето се счита за напълно видимо, когато е свободно за ъгъл от поне 120° във всички посоки.



3.4.2 Процедура за инсталиране на сателитната референтна станция

Позовавайки се на Фиг. 16, инсталирането на сателитната референтна станция (A) трябва да се извърши чрез фиксиращата скоба (E). За захранването е необходимо устройство за захранване (F) и връзка към електрически контакт.

Подгответе зоната за инсталиране на устройството за захранване (F) така, че то да е защитено от слънчева радиация и да не може да бъде потопено във вода при никакви метеорологични условия.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Захранващият кабел, устройството за захранване, удължителният кабел и всякакъв друг електрически кабел, който не принадлежи към продукта, трябва да останат извън зоната на рязане/косене, за да се държат далеч от опасни движещи се части, както и, за да се избегне повреждане на кабелите, което може да доведе до контакт с части под напрежение.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Кабелът за електрическо захранване и устройството за захранване трябва да се позиционират така, че да не представляват опасност за деца, хора или животни.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
От съображения свързани с безопасността, сателитната референтна станция никога не трябва да се премества след програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват. Косачката-робот може да излезе от програмираната работна зона. Ако референтната станция се премести, е необходимо препрограмиране.

Изисквания и задължения:

Необходими са следните компоненти (вж. Фиг.16):
(A) Сателитна референтна станция;
(E) Фиксираща скоба;
(H) U-образен болт за закрепване на скобата на стълб или винтове за закрепване на стена (не са включени в доставката);
(G) Винтове за закрепване на сателитната референтна станция на скобата;
(F) Захранващо устройство;
(L) Удължителен кабел.

Процедура (Фиг. 18):

1. Проверете изискванията за инсталиране, посочени в пар. 3.4.1.
2. Закрепете скобата (E) на стената (N) с помощта на винтовете за закрепване (не са включени в доставката), като се уверите, че тя е подравнена. Ако се монтира на стълб (M), използвайте доставения U-образен болт (H), за да закрепите скобата (E).
3. Закрепете сателитната референтна станция (A) на скобата (E) с конектора (C), насочен надолу, като използвате винтовете (G). Уверете се, че станцията е в напълно хоризонтално положение. Свържете сателитната референтна станция към устройството за захранване (F) или към удължителния кабел чрез конектора (C) и завийте пръстеновидната гайка.
4. Закрепете захранващия кабел така, че да не може да се повреди или да създаде опасност.
5. Свържете щепсела на устройството за захранване (F) към електрическия контакт.

ЗАБЕЛЕЖКА: Горната част на сателитната референтна станция трябва да е възможно най-близо до горната част на стената или стълба (Фиг. 18/19).

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако е необходимо, кабелът, захранващ сателитната референтна станция, може да бъде удължен с помощта на удължителни кабели, които се предлагат като аксесоари. Могат да се използват максимум два 5-метрови удължителни кабела или един 15-метров кабел.

ЗАБЕЛЕЖКА: За да се избегнат смущения, сателитната референтна станция трябва да се инсталира на разстояние най-малко 400 cm от други сателитни референтни станции, които евентуално се намират в близост.

ВНИМАНИЕ:
Повърхността или стълбът, на който е закрепена сателитната референтна станция, трябва да са стабилни и да не се движат, люлеят или вртят, например при силен вятър или неблагоприятни атмосферни условия. Движението на сателитната референтна станция оказва влияние върху точността на работа на косачката-робот.

ВНИМАНИЕ:
Работете с повишено внимание по време на инсталиране на сателитната референтна станция. Съществува риск от падане от големи височини или от падане на предмети в пространството.

ВНИМАНИЕ:
Ако сателитната референтна станция се премести, е необходимо да се програмират отново виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват посредством ПРИЛОЖЕНИЕТО.

ВНИМАНИЕ:
Уверете се, че сателитната референтна станция е инсталирана в перфектно хоризонтално положение.

3.5 ПЪРВО ЗАДЕЙСТВАНЕ НА КОСАЧКАТА-РОБОТ

Функционирането на автоматичен режим на косачката-робот изисква серия от настройки, които трябва да се направят посредством мобилно устройство (смартфон) с iOS или с Android, с инсталирано приложение „STIGA GO“ (Фиг. 23).
Приложението за iOS може да бъде изтеглено от iOS App Store. Приложението за Android може да бъде изтеглено от Google Play Store.
По време на първото инсталиране е необходимо да свържете косачката-робот с приложението „STIGA.GO“. Следвайте следвайте процедурата в ПРИЛОЖЕНИЕТО „STIGA.GO“.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Prelogin

При първото влизане в приложението е възможно:
- Да получете достъп до информационни страници за дилъри и продуктите на STIGA.
- Да извършете първата регистрация.
- Да извършите Login за вече регистрирани потребители.

3.5.2 Регистрация (sign up)

Разделът „Регистрирай се“ позволява регистрация на потребителя и дава достъп до всички функции на приложението.
Потребителите могат да осъществят достъп посредством собствения си акаунт Google, Facebook и Apple или да създадат нов акаунт като попълнят необходимите полета.
Процедурата за регистрация изисква проверка посредством имейл.

3.5.3 Сдвояване на устройство (Pairing)

Разделът „Сдвояване на устройство“ позволява посредством Bluetooth® връзка да сдвоите мобилното си устройство с косачката-робот и сателитната референтна станция (ако има такава).

За да се извърши сдвояването е необходимо косачката-робот и сателитната референтна станция (ако има такава) да са включени и да се намират на разстояние по-малко от 8 метра от мобилното устройство.
За сдвояване нова косачка-робот STIGA, натиснете бутона „добави устройство“ (+) и следвайте упътващата процедура.
След завършване на сдвояването, се визуализира главната страница на продукта, от която е възможно да се осъществи достъп до различните налични менюта.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако косачката-робот не бъде разпозната от мобилното устройство, проверете дали тя вече не е свързана посредством Bluetooth® с друго мобилно устройство.

3.5.4 Дистанционно свързване и активиране на SIM картата

Косачката-робот е оборудвана с модул за свързване с мобилен телефон със SIM карта, който позволява свързване с облака на STIGA и дистанционно управление на косачката-робот. След завършване на сдвояването на устройството с потребителския акаунт, трябва да активирате SIM картата.

Процедура:

Следвайте упътващата процедура посредством ПРИЛОЖЕНИЕТО

3.5.5 Гараж и страница на продукта (Device page)

В раздела „Гараж“ се визуализират всички продукти Stiga, сдвоени с потребителския акаунт.
Сдвоените продукти се визуализират чрез превъртане наляво и надясно между различните екрани.
За всеки от визуализираните продукти е възможно да осъществите достъп до редица опции, които ви позволяват:

- Да преименувате или премахнете устройството от потребителския акаунт.
- Да осъществявате достъп до информацията за продукта и ръководствата.
- Да проверявате състоянието на свързваемост с мобилната мрежа и състоянието на GNSS сигнала на косачката-робот и на референтната станция (ако има такава).
- Да извършвате актуализации на фърмуера.

От раздела „Гараж“ можете да осъществите достъп до „Страница на продукта“ на всеки асоцииран продукт.
Страницата на продукта на косачката-робот е разделена на три секции:

- Робот.
- Настройки.
- Моята градина.

Секцията „Робот“ позволява:

- Да проверявате състоянието на косачката-робот (ниво на зареждане на акумулаторната батерия, работно състояние, зададен режим на косене).
- Да пускате и спирате косачката-робот.
- Да форсирате връщането в изходната точка на косачката-робот.
- Да пускате косачката-робот, за да работите в зона, която не може да бъде достигната самостоятелно.

Разделът „Настройки“ позволява:

- Да избирате режима на косене/рязане „Единично рязане“ или „Програмирано“ (ако е предвидено такова).
- Да настройвате или променяте работната програма.
- Да настройвате или променяте височината на косене.
- Да задействате процедурата за хибернация за съхранение през зимата.
- Да активирате и избирате чувствителността на сензора за дъжд.
- Да активирате допълнителни функции.

Секцията „Моята градина“ позволява:

- Да регистрирате виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, посредством упътващи процедури в приложението.
- Да визуализирате картата на градината с регистрираните елементи и позицията на косачката-робот в реално време.
- Да настройвате желаната посока на косене.
- Да пускате косачката-робот, за да работи в определена зона на градината.

3.5.6 Инициализация на косачката-робот

Инициализацията на косачката-робот е задължителна и се изисква в приложението:

- При първото стартиране на продукта.
- При включване или рестартиране на косачката-робот.
- Когато косачката-робот се премества ръчно.

Процедура при първото стартиране на продукта:

1. Започнете инициализацията, както е поискано от приложението, и изчакайте процедурата да приключи. Косачката-робот се придвижва напред извършвайки три стъпки от около 1 м.

Процедура в случай на запалване или ръчно преместване на косачката-робот:

1. Поставете косачката-робот в рамките на дадена програмирана зона, така че тя да може да се придвижи напред с поне 3 m, като остава в рамките на виртуалната граница, без да среща препятствия.
2. Започнете инициализацията, както е поискано от приложението, и изчакайте процедурата да приключи. Косачката-робот ще се придвижи напред извършвайки три стъпки от около 1 м.

3.5.7 Програмиране на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват

Преди да пристъпите към програмирането, уверете се, че сте изпълнили следните стъпки: сдвояване на устройството (пар. 3.5.3) и инициализация на косачката-робот (пар. 3.5.6).

Програмирането на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, се извършва посредством съответните упътващи процедури, посочени в ПРИЛОЖЕНИЕТО „STIGA.GO“. Процедурите изискват ръчно управление на косачката-робот, ходейки покрай нея (пар. 3.2).

Изисквания и задължения:

- Мобилно устройство с Android или iOS, свързано с интернет (не е включено в доставката) (Фиг. 20.A).

Роботът може да бъде управляван:

- Посредством виртуален джойстик в приложението (Фиг. 20.B).

По-долу са описани най-важните стъпки:

1. Изтеглете приложението „STIGA.GO“ от Google Play Store за устройства с Android или от App Store за устройства с iOS.
2. Следвайте процедурата за стартиране на робота, описана в ПРИЛОЖЕНИЕТО.
3. Управлявайте косачката-робот с виртуалния джойстик до мястото, където се желае да започне програмирането.
4. Започнете регистрирането на виртуалните граници или маршрути като натиснете съответния бутон.
5. Управлявайте косачката-робот с виртуалния джойстик по целия периметър или маршрут, който трябва да се програмира. Началната и крайната точка на виртуалния периметър трябва да съвпадат. Възможно е също така да регистрирате виртуалните периметри или маршрути чрез метода „от точка до точка“ (point to point). В този случай роботът регистрира периметъра или маршрута като последователност от прави линии между точките, избрани от потребителя.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Спазвайте минималните разстояния до препятствията и указанията, дадени в пар. 3.2.1.

6. Потвърдете регистрацията.

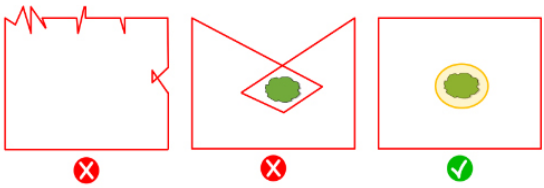
ЗАБЕЛЕЖКА: при завършване на програмирането на виртуалните граници, косачката-робот проследява целия виртуален периметър, за да провери дали програмирането е извършено правилно.

ЗАБЕЛЕЖКА: за да се управляват по диференциран начин различните зони на градината, могат да се програмират няколко виртуални зони.

ЗАБЕЛЕЖКА: виртуалните граници трябва да бъдат програмирани преди програмирането на маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват.

ЗАБЕЛЕЖКА: не премествайте косачката-робот на ръка, всяко ръчно преместване на косачката-робот изисква повтаряне на процедурата за инициализация.

ЗАБЕЛЕЖКА: за правилна работа на косачката-робот избягвайте пресичания и/или припокривания във виртуалния периметър.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
При програмиране на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват, е необходимо да стойте на разстояние от поне 6 метра от косачката.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Зоната на работа или пътищата, използвани от машината за нейното преместване, трябва да бъдат настроени така, че да не включват обществени места, зони, които обикновено се използват за паркиране, транзитно преминаване на превозни средства или по които преминават потоци от хора, за да се избегне нанасяне на щети на хора, имущество или предизвикване на произшествия с превозни средства.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
За собствената си безопасност, както и, за да се избегне нанасяне на вреди на хора, животни или имущество, операторът трябва първо да се запознае с района, в който косачката-робот се управлява ръчно.
По време на управление на робота, ходете внимателно, за да избегнете падане.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Работната зона и като цяло зоните, в които косачката-робот може да се движи, трябва да бъдат ограничени с физическа бариера, която не може да бъде премината.
Направете бариерата подходяща или наблюдавайте косачката-робот по време на функциониране.

3.5.8 Карта на градината

От секцията „Моята градина“ е възможно да осъществите достъп до картата на градината и да визуализирате:
- Виртуалните граници.
- Зоните, които трябва да се избягват.
- Маршрутите за преместване.
- Позицията на косачката-робот в реално време.
- Съответният маршрут за връщане.

3.5.9 Единично рязане/косене (spot cut)

Ако е зададено „единично рязане/косене“, косачката-робот работи, извършвайки един работен цикъл.

ЗАБЕЛЕЖКА: когато косачката-робот завърши цикъла на покриване на цялата градина, тя се връща в мястото за събиране.

ЗАБЕЛЕЖКА: когато косачката-робот завърши цикъла на покриване на една зона, тя продължава директно към следващата зона на рязане/косене.

3.5.10 Управление на пакета с данни

Проверете условията за използване на пакета с данни в Stiga.com.

3.5.11 Блокиране на клавиатурата (App Lock)

За да се предотврати използването на косачката-робот от деца или неоторизирани лица, функционирането на клавиатурата може да бъде блокирано. По този начин е възможно косачката-робот да се управлява само чрез приложението.

Процедура:
1. Активирайте или деактивирайте функцията „Блокиране на клавиатурата/App Lock“ от менюто „Настройки“ на приложението.

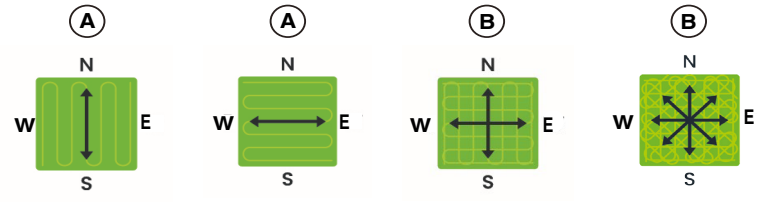
ЗАБЕЛЕЖКА: когато функцията е активна, блокирането на клавиатурата остава активно, дори ако косачката-робот е изключена.

3.5.12 Задаване на желания режим на навигация

Тази функция позволява да зададете режима на навигация, в който косачката-робот се движи в градината по време на косенето на тревата.

Възможно е да се избират различни посоки на косене (A) или комбинация от тях (B). Възможно е също така да извършите фина настройка на избраната посока на косене, за да я приведете в съответствие с всички структури или форми в градината. Настройката може да се извърши в диапазона от -90° до +90° с точност до 0,1°.

Промяната на режима на навигация, направена от потребителя в зона, в която е започнато косенето, но не е завършено, става ефективна след завършване на косенето в съответната зона.



Процедура:

1. Изберете желания режим на навигация от менюто „настройки“ на приложението.
2. Ако е необходимо, регулирайте посоката на косене с бутоните „+“ и „-“, докато постигнете желаната настройка.

3.5.13 Косене по ръба (Border Cut)

Секцията „Косене по ръба“, ако е активирана, включва косенето по ръба на градината и зоните, където не трябва да се коси. Косенето по ръба се извършва от косачката-робот след завършване на косенето в програмираната зона.

Процедура:

1. Активирайте функцията „Косене по ръба“ от менюто „Настройки“ на приложението. Функцията може да се активира поотделно за всяка виртуална зона или програмирана зона, където не трябва да се коси.

3.5.14 Сензор за дъжд

Функцията „Сензор за дъжд“ активира или деактивира сензора за дъжд на косачката-робот.

Процедура:

1. Активирайте функцията от менюто „Настройки“ на приложението.

3.5.15 Актуализация на фърмуера (Firmware Update)

Актуализациите на фърмуера на продукта, ако са налични такива, се съобщават на страницата на продукта в секцията „Гараж“.

3.5.16 Профил / Избор на предпочитан дилър / Съобщения

В секцията „Профил“ е възможно да редактирате данните на акаунта и да промените паролата.

Секцията „Дилър“ позволява да изберете референтния сервизен център.

Секцията „Съобщения“ позволява да визуализирате съобщения и/или информация.

3.5.17 Промяна или заличаване (премахване) на виртуалния периметър, маршрутите за прехвърляне и зоните, които трябва да се избягват

Възможно е виртуалният периметър на различните зони да се променя по два начина:
- Заличаване (премахване) на елемента: елементът се заличава (премахва) изцяло и е необходима нова регистрация.
- Редактиране на елемента: възможно е да редактирате само част от елемента, без да го заличавате (премахвате) изцяло.

В случай, при който е необходимо да се променят маршрутите за преместване или зоните, които трябва да се избягват, те трябва да се премахнат и след това да се регистрират отново.

Процедура:
1. За да заличите (премахнете) елемент от картата, изберете го от менюто „Настройки“ на приложението и натиснете бутона „Премахни“.
2. За да промените виртуалния периметър, изберете желаната виртуална зона от менюто „Настройки“ на приложението и натиснете бутона „Промени“. След това следвайте упътващата процедура чрез приложението.

3.5.18 Настройване на приоритета на косене на зоните на градината

Различните виртуални зони на градината се косят в реда, в който са регистрирани.

Възможно е да се промени приоритетът на косене на отделните зони, за да се промени редът на косене.

Процедура:

1. Изберете желаната виртуална зона на косене от менюто „Настройки“ на приложението и я плъзнете в желаната позиция в списъка със зоните.

ЗАБЕЛЕЖКА: За всяка зона на градината се посочва и процентът на завършеното косене, като по този начин се идентифицират зоните, които вече са напълно окосени, както и напредването с косенето в зоната, в която се извършва косене в момента.

3.5.19 Временна зона, където не трябва да се коси (ако има такава)

Функцията „Временна зона, където не трябва да се коси“ позволява част от градината да бъде временно изключена от зоната за косене. Избираемата зона трябва да бъде част от периметъра, включен между двете точки A и B, избрани от потребителя, и правата отсечка, която ги свързва. Избраната зона не може да пресича пътищата за преместване.
Косачката-робот няма да влезе в изключената зона, докато не изтече зададеното време, но ще продължи да работи в другите части на градината.

Процедура:

1. Изберете функцията от менюто „Настройки“ на приложението.
2. Следвайте упътващата процедура посредством приложението, за да изберете частта от градината, която да бъде изключена, и да зададете желаната продължителност.

3.5.20 Остани настрана (Stay Away) (ако е налична)

Функцията „Остани настрана“ (Stay Away) позволява част от градината да бъде временно изключена от зоната за косене. Избираемата зона е кръг с радиус, избран от потребителя, и има за център GPS позицията на мобилното устройство или точка, избрана на виртуалната карта. Избраната зона не може да пресича пътищата за преместване.
Косачката-робот няма да влезе в изключената зона, докато не изтече зададеното време, но ще продължи да работи в другите части на градината.

Процедура:
1. Изберете функцията от менюто „Настройки“ на приложението.
2. Следвайте упътващата процедура посредством приложението, за да изберете частта от градината, която да бъде изключена, и да зададете желаната продължителност.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако за настройването на центъра на кръга се използва GPS позицията на мобилното устройство, позицията на тази точка и следователно на зоната, където не трябва да се коси, зависи от точността на GPS сигнала, получен от мобилното устройство, която обикновено е +/- 5 метра.

4. ФУНКЦИОНИРАНЕ

Изисквания и задължения:
- Инсталиране на сателитната референтна станция, ако е необходима (Вж. пар. 3.4).
- Първоначална височина на тревата в работния диапазон на косачката-робот: 20-95 mm.
- Заредени акумулаторни батерии (Вж. пар. 4.5).
- Програмиране на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват (Вж. пар. 3.5.7).
- Подходящо регулирана височина на косене (Вж. пар. 4.7).

4.1 КОМПОНЕНТИ ЗА ВЪВЕЖДАНЕ В ДЕЙСТВИЕ

1. Мобилно устройство (не е включено в доставката на машината) (Фиг. 4.C).
2. Акумулаторни батерии (доставени при закупуването на машината) (Фиг. 4.B).
3. Зарядно устройство (включено в доставката на машината) (Фиг. 4.A).
4. Радиоуправление (аксесоар - не е включен в доставката на машината) (Фиг. 4.D).

4.2 ПРОВЕРКА НА ПРЕДПАЗНИТЕ УСТРОЙСТВА ЗА СТАРТИРАНЕ НА РАБОТАТА НА КОСАЧКАТА-РОБОТ

За да се задейства машината, е необходимо да се извърши програмиране на виртуалните граници, пътища за преместване и зоните, които трябва да се избягват (Вж. пар. 3.5.7).

Изисквания и задължения:
- Предпазен ключ.

Процедура:
1. Проверете дали предпазният ключ е поставен. Ако е изваден, косачката-робот няма да се задейства.
2. Проверете дали бутонът за спиране **„STOP“** не е активен. Ако е натиснат, той спира косачката-робот и отваря защитния капак на конзолата за управление.
3. Проверете дали косачката-робот е правилно позиционирана на земята. В случай на прекомерен наклон (≥ 27%) или повдигане, сензорите за наклон (инклинометър) спират косачката-робот.

4.3 РАБОТА НА РЪЧЕН РЕЖИМ НА КОСАЧКАТА-РОБОТ

В този режим косачката-робот извършва работен цикъл, връща се в съответното място и остава там до следващото ръчно задействане.

За да се използва машината, е необходимо да се програмират виртуалните граници, пътища за преместване и зоните, които трябва да се избягват (вж. 3.5.7).

Процедура:
1. Разположете косачката-робот отвътре на периметъра на инсталиране.
2. Натиснете бутона „**STOP**“ (Фиг.2.D), за да отворите капака (Фиг.3.A) и осъществете достъп до командната конзола (Фиг.3.B).
3. Натиснете бутона „**ON/OFF**“ (Фиг. 3.E) в продължение на 5 секунди, за да включите косачката-робот.
4. Натиснете бутона „**ИЗБОР НА РЕЖИМ НА РАБОТА**“ (Фиг.3.F), докато започне да мига само иконата „**ЕДИНИЧЕН РАБОТЕН ЦИКЪЛ**“ (Фиг. 3.L).
5. Натиснете бутона „**ПОТВЪРДИ**“ (Фиг. 3.G). Иконата (Фиг. 3.L) свети с постоянна светлина, за да потвърди операцията.
6. Затворете капака (Фиг. 3.A).
7. Косачката-робот ще започне да работи.

ЗАБЕЛЕЖКА: ако след натискане на бутона **„ПОТВЪРДИ“**, се натисне бутона **„ИЗБОР НА РЕЖИМ НА РАБОТА“**, иконите, свързани с избраните функции, ще започнат да мигат отново, изисквайки потвърждение на току-що избраната функция Натиснете бутона **„ПОТВЪРДИ“**. Иконите ще светят отново с постоянна светлина.

ВНИМАНИЕ:
Ако капакът се отвори по време на работа, иконите на избраните функции мигат, за да покажат, че операцията трябва да се потвърди, преди да затворите отново капака. Ако капакът се затвори, без да се натисне бутонът „ПОТВЪРДИ“, роботът няма да извърши никаква операция до подаване на нова команда от потребителя.

4.4 ОПИСАНИЕ НА КОМАНДИТЕ, ПРИСЪСТВАЩИ НА КОСАЧКАТА-РОБОТ

Списък на командите, индикаторите и тяхната функция:

- Бутон „**STOP**“ (Фиг. 2.D): служи за безопасно спиране на косачката-робот.
- „**ПРЕДПАЗЕН БУТОН ТИП ГЪБА**“ **- АВАРИЕН БУТОН** (Фиг. 2.E): позволява незабавно спиране на машината в случай на аварийна ситуация.
  Бутонът има две позиции:



1. **Активиране**: при натискане на аварийния бутон, се спират моторите на инструментите за рязане и на командата на тягата.



2. **Задействане отново**: завъртете аварийния бутон по посока на часовниковата стрелка, за да възстановите всичките функции. За да задействате машината, повторете процедурата за задействане посредством ключа (пар. 4.2).

ЗАБЕЛЕЖКА: При активиран авариен бутон, не е възможно да задействате машината.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Аварийният бутон никога не трябва да се използва като обичаен метод за спиране на машината.

- **„ПРЕДПАДЕН КЛЮЧ“** (Фиг. 3.C): служи за безопасно изключване на косачката-робот.
- Бутон „**ON/OFF**“ (Фиг. 3.E): служи за включване и изключване на косачката-робот и за нулиране на алармите.
- Бутон **„ИЗБОР НА РЕЖИМ НА РАБОТА“** (Фиг. 3.F): служи за избор на режима на работа на косачката-робот и за форсиране на връщането в изходната точка.
- Бутон **„ПОТВЪРДИ“** (CONFIRM) (Фиг. 3.G): служи за потвърждаване на зададения режим на работа.
- Светлинна икона **„ПЛАНИРАНА ПРОГРАМА“** (SCHEDULED PROGRAMME) (Фиг. 3.I): служи за визуализиране на настройката на планираната програма (ако е предвидена такава).
- Светлинна икона **„ЕДИНИЧНО РЯЗАНЕ“** (SINGLE CUT) (Фиг. 3.L): служи за показване на настройката на единичен работен цикъл.
- Светлинна икона **„ВРЪЩАНЕ В ИЗХОДНАТА ТОЧКА“** (Фиг. 3.H): служи за показване на настройката за форсирано връщане в изходната точка на косачката-робот.
- Бутон **„BLUETOOTH®“** (Фиг. 3.M): използва се само от сервизния център за диагностични дейности.
- Светлинна икона **„АЛАРМА“** (Фиг. 3.N): служи за показване на алармените състояния.
- Светлинна икона **„АКУМУЛАТОРНА БАТЕРИЯ“** (Фиг. 3.O): служи за показване на зареждането на акумулаторната батерия.

4.4.1 Безопасно спиране - бутон за спиране

Бутонът **„STOP“** е команда, която спира безопасно косачката- робот, независимо от нейното работно състояние.

Процедура:
1. Натиснете бутона **„STOP"**, докато косачката-робот се движи или вече е спряла.
2. Когато се натисне бутона **„STOP"**, косачката-робот спира и капакът се отваря, за да се позволи достъп до другите команди на робота.

4.4.2 Безопасно изключване - Предпазен ключ

Предпазният ключ, като се извади, позволява безопасно изключване на косачката-робот.

ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Винаги изваждайте предпазния ключ преди всяко почистване, транспортиране и поддръжка.

Процедура:
1. Натиснете бутона **„STOP"**, за да отворите капака и да осъществите достъп до командната конзола.
2. Натиснете бутона за изключване за няколко секунди и изчакайте светодиодът на същия бутон да изгасне.
3. Едва след като светодиодът изгасне, извадете предпазния ключ, за да изключите безопасно косачката-робот. Съхранявайте предпазния ключ на сигурно място.
4. След извършване на операциите по поддръжката, вкарайте предпазния ключ, за да можете да включите косачката-робот.

4.4.3 Включване и изключване - бутон ON/OFF

Бутонът **„ON/OFF"** позволява ръчно включване и изключване на косачката-робот.

Процедура:
1. Натиснете бутона **„STOP"**, за да отворите капака и да осъществите достъп до командната конзола.
2. Натиснете бутона „ON/OFF" в продължение на 5 секунди, за да включите или изключите косачката-робот.

ЗАБЕЛЕЖКА: За да стартирате косачката-робот, е необходимо да вкарате предпазния ключ.

ЗАБЕЛЕЖКА: В случай на активни аларми, едно двойно натискане на бутона **„ON/OFF"** нулира алармите.

4.4.4 Избор на единичен работен цикъл / принудително връщане на съответното място - Бутон за избор на режим на работа

Косачката-робот се държи според възможните избирания, описани по-долу.

ИЗБИРАНИЯ ОТ КЛАВИАТУРАТА И РАБОТА НА РОБОТА

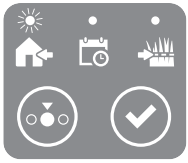
ЕДИНИЧЕН РАБОТЕН ЦИКЪЛ

Косачката-робот извършва един принудителен работен цикъл и се връща на съответното място.
Косачката-робот остава в основата до ръчната намеса на потребителя.



ВРЪЩАНЕ НА СЪОТВЕТНОТО МЯСТО

Косачката-робот се връща на съответното място.
Косачката робот остава в основата до ръчната намеса на потребителя.



Процедура:
1. Натиснете бутона **„STOP"**, за да отворите капака и да осъществите достъп до командната конзола.
2. Натиснете бутона **„ИЗБОР НА РЕЖИМ НА РАБОТА"**, докато иконите на съответните функции, които желаете да активирате, започнат да мигат. Иконите на съответните избрани функции мигат.
3. Натиснете бутона **„ПОТВЪРДИ"**. Иконите на съответните избрани функции светят с постоянна светлина, за да потвърдят операцията.

4. Затворете капака.
5. Косачката-робот ще започне да работи според избрания режим на работа.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако след натискане на бутона **„ПОТВЪРДИ“** се натисне бутона **„ИЗБОР НА РЕЖИМ НА РАБОТА**, иконите на съответните избрани функции започват да мигат отново, изисквайки потвърждаване на току-що избраната функция. Натиснете бутона **„ПОТВЪРДИ“**. Иконите светят с постоянна светлина.



ВНИМАНИЕ:
Ако капакът се отвори по време на работа или, когато роботът се е върнал на съответното място, иконите на избраните функции мигат, за да покажат, че е необходимо да се потвърди операцията, преди да се затвори капакът. Ако капакът се затвори, без да се натисне бутонът „ПОТВЪРДИ“, роботът няма да извърши никаква операция до подаване на нова команда от потребителя.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако акумулаторната батерия на робота е изтощена, иконата на акумулаторната батерия мига в червено, за да покаже, че не е възможно да се изпълни избраното действие.

ЗАБЕЛЕЖКА: Косачката-робот се задейства само след затваряне на капака.

4.4.5 Визуализация на състоянието на Bluetooth® - Бутон Bluetooth®

Косачката-робот автоматично управлява връзката Bluetooth® с външните мобилни устройства. Връзката Bluetooth® е налична по всяко време, когато косачката-робот е включена. Възможно е да се свързва само едно мобилно устройство към косачката-робот всеки път посредством Bluetooth®. При затваряне на приложението, косачката-робот автоматично се изключва от устройството. Бутонът **„BLUETOOTH®“** се използва само от сервизния център за диагностични дейности.

ЗАБЕЛЕЖКА: За сдвояване на устройството с косачката-робот посредством Bluetooth®, вижте пар. 3.5.3 „Pairing“.

4.4.6 Визуализация на състоянията на аларма - Икона на алармите

Светлинната икона **„АЛАРМА“** показва неизправност по време на работа.

Процедура:
1. Натиснете бутона **„STOP"**, за да отворите капака и да осъществите достъп до командната конзола.
2. Проверете състоянието на аларма посредством червената светлинна икона, която може да свети с постоянна светлина или да мига.
3. След отстраняване на неизправността, изключете косачката-робот с бутона **„ON/OFF“**, изчакайте няколко секунди и след това отново включете косачката-робот с бутона **„ON/OFF“**. Ако проблемът продължава, свържете се със сервизния център.

ЗАБЕЛЕЖКА: Подробности за неизправностите могат да се визуализират посредством приложението.

ЗАБЕЛЕЖКА: Някои видове грешки могат да бъдат нулирани дистанционно, посредством приложението.

ЗАБЕЛЕЖКА: Някои видове грешки не могат да бъдат нулирани дистанционно, а трябва да се нулират задължително посредством клавиатурата на косачката-робот, в съответствие с европейския стандарт за безопасност EN-50636.

4.5 ЗАРЕЖДАНЕ НА АКУМУЛАТОРНАТА БАТЕРИЯ

ЗАБЕЛЕЖКА: Зареждането трябва да става изключително посредством зарядното устройство (Фиг. 4.A). Други системи за зареждане могат да повредят непоправимо акумулаторната батерия.

ЗАБЕЛЕЖКА: Препоръчителната температура за зареждане е 4-40°C.

4.5.1 Визуализиране на зареждането на акумулаторната батерия - Икона на акумулаторната батерия

Светлинната икона **„АКУМУЛАТОРНА БАТЕРИЯ"** показва състоянието на зареждане на акумулаторната батерия.

Процедура:

1. Натиснете бутона **„STOP"**, за да отворите капака и да осъществите достъп до командната конзола.
2. Проверка на състоянието на зареждане на акумулаторната батерия посредством светлинната икона:
   - Синя икона: батерията е заредена (ниво на заряд > 40 %).
   - Червена икона: акумулаторната батерия се намира в състояние на изтощаване (ниво на зареждане 15-40 %).
   - Мигаща червена икона: акумулаторната батерия е изтощена (ниво на зареждане < 15 %).
3. Ако косачката-робот е във фаза на зареждане, светещата икона (Фиг. 3.O) мига в синьо.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако при натискане на команда, иконата на акумулаторната батерия (Фиг. 3.O) извършва бързо мигане с червена светлина, операцията не може да бъде извършена и ще е необходимо да заредите акумулаторните батерии ръчно (вж. пар. 4.5.3).

4.5.2 Зареждане на акумулаторни батерии, който се намират в машината

Процедурата **„ЗАРЕЖДАНЕ НА АКУМУЛАТОРНА БАТЕРИЯ",** позволява ръчно зареждане на косачката-робот:

1. Поставете косачката-робот в близост до електрически контакт.
2. Натиснете бутона „**STOP**" (Фиг.2.D), за да отворите капака (Фиг.3.A) и осъществите достъп до командната конзола (Фиг.3.B).
3. Махнете ключа (Фиг. 3.C).
4. Свържете доставеното зарядно устройство към контакта за зареждане (Фиг. 4.A) със специалния байонет за фиксиране на съответния конектор (Фиг. 9.A).
5. Свържете зарядното устройство към мрежовия контакт, като вкарате съответния щепсел (Фиг. 9.B).
6. Светлинната икона **„АКУМУЛАТОРНА БАТЕРИЯ"** (Фиг. 3.O) мига в синьо, косачката-робот се зарежда.
7. Затворете капака (Фиг. 3.A).
8. Оставете косачката-робот в състояние на зареждане, докато акумулаторните батерии се заредят напълно.
9. След като се зареди напълно, изключете зарядното устройство от контакта за зареждане.
   - Завъртете пръстеновидната гайка на конектора обратно на часовниковата стрелка (Фиг. 9.C);
   - Извадете конектора (Фиг. 9.D).

По време на зареждането, светодиодите за сигнализиране на акумулаторната батерия (Фиг. 3.O) мигат прогресивно. При достигането на всеки отделен праг на зареждане, съответният светодиод остава светещ с постоянна светлина, докато другите продължават да мигат.

ЗАБЕЛЕЖКА: Зареждането на акумулаторните батерии преди прибиране за съхранение през зимата трябва да се извършва така, както е посочено в пар. 6.2.

4.5.3 Зареждане на акумулаторните батерии, които са външни за машината, в условия на безопасност

Акумулаторната батерия може да се зарежда самостоятелно посредством същото зарядно устройство, което се използва за зареждане на машината:

1. Махнете акумулатора от машината (Фиг. 11.E);
2. Поставете акумулаторната батерия на сухо, безопасно и стабилно място;
3. Свалете гумената защитна тапа на конектора;
4. Свържете зарядното устройство към мрежовия контакт, като вкарате съответния щепсел;
5. Свържете доставеното зарядно устройство към контакта за зареждане със съответния фиксиращ байонет на съответния конектор. Моля, вижте за справка ръководството за използване на акумулаторната батерия.

ЗАБЕЛЕЖКА: По време на зареждане всички функции на машината са деактивирани.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не зареждайте единична акумулаторна батерия, поставен в машината.

ЗАБЕЛЕЖКА: Акумулаторната батерия на косачката-робот са елементи, чието състояние се влошава, а капацитетът на зареждане намалява с течение на времето, което води до намаляване на автономността на работа на косачката-робот, без това обаче да компрометира нейното функциониране.

4.6 ПОСТАВЯНЕ И МАХАНЕ НА АКУМУЛАТОРНИТЕ БАТЕРИИ НА МАШИНАТА

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Изключете косачката-робот в безопасно състояние (вж. пар. 2.8).

4.6.1 Поставяне на акумулаторната батерия

1. Отворете капака на акумулаторните батерии (Фиг. 10). Машината се изключва автоматично при отваряне на капака на акумулаторните батерии.
2. Поставете акумулаторната батерия в гнездото (Фиг. 11.A).
3. Свържете конектора, разположен на машината, като го натиснете докрай (Фиг. 11.B).
4. Затворете капака на акумулаторните батерии (Фиг. 10).
5. За да работите, задействайте отново машината.

4.6.2 Изваждане на акумулаторните батерии

1. Отворете капака на акумулаторните батерии (Фиг. 10).
2. Завъртете пръстеновидната гайка на конектора обратно на часовниковата стрелка (Фиг. 11.C).
3. Извадете конектора (Фиг. 11.D).
4. Извадете акумулаторната батерия от гнездото (Фиг. 11.E).
5. Затворете капака на акумулаторните батерии (Фиг. 10).

4.7 РЕГУЛИРАНЕ НА ВИСОЧИНАТА НА КОСЕНЕ

Процедурата **„РЕГУЛИРАНЕ НА ВИСОЧИНАТА НА КОСЕНЕ“** описва как да регулирате височината на режещите ножове. За да регулирате височината на косене, следвайте процедурата в ПРИЛОЖЕНИЕТО.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не докосвайте инструмента за рязане, когато регулирате височината на рязане/косене.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
За да осигурите правилното функциониране на системата за регулиране на височината на ножа, се уверете, че в близост до ножовете и предпазния силфон на мотора на ножа не са натрупани остатъци от трева или мръсотия.

4.8 МОДУЛ С КАМЕРА, МОДУЛ СЪС СЕНЗОРИ LIDAR И УЛТРАЗВУКОВ МОДУЛ

Чрез модула с камерата (Фиг. 22.A), модула със сензори lidar и ултразвуковия модул (вж. пар. 2.2), косачката-робот може да разпознава препятствията в работната зона, както и да разпознава ръба на зоната за косене, за да се избягват евентуални препятствия в работната зона и да се подобрят навигационните характеристики (Фиг. 22).

Процедура:

1. Следвайте упътващата процедура в приложението "Stiga.GO", за да настроите работните параметри на модула с камера, модула със сензори lidar и ултразвуковия модул, както и да активирате функциите на аксесоарите.

ЗАБЕЛЕЖКА: За защита на личните данни, изображенията и видеоклиповете, заснети от модула с камерата по време на работа, се обработват в реално време от косачката-робот и не се съхраняват във вътрешната памет на косачката-робот.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ефективността на разпознаване на препятствията и ръбовете зависи от много фактори: форма и размери на предмета, условия на осветление, чистота и износване на лещата, вид на тревната площ, метеорологични условия и др.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако височината на тревната площ е твърде голяма, модулът с телекамера може да интерпретира растителността като препятствие. Ако косачката-робот продължава да спира или да променя посоката си поради висока трева, е необходимо да намалите височината на тревата с помощта на обикновена косачка.

ЗАБЕЛЕЖКА: Винаги поддържайте лещата на модула с камера чиста, за да се позволи прецизно функциониране на системата за визуализация.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Възможно е модулът с телекамера да не е в състояние да открие предмети, ако те са напълно обвити или покрити с растителност, например в случай на висока и гъста трева.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не гледайте директно в светодиодния осветител на модула с телекамера, за да избегнете увреждане на зрението.

4.9 ФУНКЦИОНИРАНЕ НА САТЕЛИТНАТА РЕФЕРЕНТНА СТАНЦИЯ - СВЕТЛИНЕН ИНДИКАТОР ЗА СЪСТОЯНИЕТО (АКО ИМА ТАКЪВ)

Сателитната референтна станция е снадена със светлинен индикатор (R) от долната страна (Фиг. 21), която светва, както е показано по-долу:

- Изключен светлинен индикатор: референтната станция не се захранва или светлинния индикатор е деактивиран посредством приложението.
- Мигаща зелен светлинен индикатор: сканиране на сателитите е в процес на изпълнение, изчакайте няколко минути, докато станцията стане готова. На този етап не е възможно да се регистрира виртуален периметър или да се стартира работата на косачката-робот. Ако светлинният индикатор продължава да мига дълго време (повече от 30 min.), станцията не е инсталирана правилно. Инсталирайте отново станцията, като следвате инструкциите, описани в пар. 3.4.2.
- Сигнална лампичка, светеща с постоянна зелена светлина: референтната станция е готова за използване. Възможно е да регистрирате виртуален периметър и да стартирате работата на роботизираната косачка.
- Сигнална лампичка, светеща с мигаща жълта светлина: референтната станция не е свързана с мрежата на мобилното устройство. Не е възможно да се регистрира виртуален периметър или да се предотврати работата на косачката-робот. Уверете се, че сте завършили фазата на сдвояване на продукта чрез APP (вж. пар. 3.5). Ако проблемът продължава, рестартирайте референтната станция (изключете я от електрическата мрежа и я включете отново след 30 sec.).

Ако проблемът продължава, свържете се със сервизния център.

- Сигнална лампичка, светеща с червена мигаща светлина: има повреда в референтната станция. Свържете се със сервизния център.

5. ПОДДРЪЖКА

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Използвайте само оригинални резервни части.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не променяйте, не подправяйте, не избягвайте и не премахвайте инсталираните предпазни устройства.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от порязване на ръцете и краката.
Използвайте предпазни ръкавици и обувки, за да избегнете инциденти.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от попадане на прах в очите.
Използвайте защитни очила, за да избегнете попадането на прах в очите.

ВНИМАНИЕ:
Прекомерната употреба на вода може да причини просмукване на вода и да повреди електрическите компоненти.

ЗАБРАНА:
Не използвайте водни струи под налягане.

ЗАБРАНА:
За да избегнете необратими повреди на електрическите и електронните компоненти, не потапяйте косачката-робот във вода, частично или изцяло.

ЗАБРАНА:
Не мийте вътрешността на косачката-робот, за да не повредите електрическите и електронните компоненти.

ЗАБРАНА:
Не използвайте разтворители или бензин, за да не повредите боядисаните повърхности и пластмасовите компоненти.

ЗАБРАНА:
За почистване на лещата на модула с телекамера и модула със сензори, използвайте само мека, леко навлажнена кърпа. В никакъв случай не трябва да се използват четки, стъргалки, абразивни гъби или химически разтворители.

5.1 ПЛАНИРАНА ПОДДРЪЖКА

За по-добра работа и по-дълъг експлоатационен живот не забравяйте да почиствате редовно продукта и да подменяте износените части.
Извършвайте намесите с честотата, посочена в таблицата.

ЧЕСТОТА	КОМПОНЕНТ	ВИД НАМЕСА	СПРАВКА
Преди всяка употреба и поне на всеки 8 работни часа.	Нож	Почистете и проверете ефективността на ножа на инструмента за рязане.	Вж. пар. 5.3
		Ако ножът на инструмента за рязане е огънат вследствие на удар или е износен, го сменете.	Свържете се с оторизиран сервизен център.
	Контакти за зареждане	Почистете и отстранете евентуални окисления.	Вж. пар. 5.3
	Модул телекамера и сензори	Почистете лещата.	Вж. пар. 5.3
Месечно или на всеки 100 часа рязане	Косачка-робот	Извършете почистване.	Вж. пар. 5.3
	Захранващи кабели	Проверете за износване или влошаване на състоянието и, ако е необходимо ги заменете.	Свържете се с оторизиран сервизен център.
В края на сезона на косене или на всеки шест месеца, ако косачката-робот не се използва.	Акумулаторни батерии	Извършете зареждане на акумулаторните батериите, преди да ги приберете за съхранение.	Вж. пар. 5.4

Необходимо е да извършвате годишен сервизен преглед в оторизиран сервизен център, за да поддържате косачката-робот в добро работно състояние.
Талонът включва серия от проверки, включително:
- вътрешно и външно почистване на косачката-робот;
- обща проверка на състоянието на косачката-робот;
- подмяна на износени части;
- проверка на състоянието на акумулаторните батерии;
- проверка на въртящите моменти на затягане;
- проверка и, ако е необходимо, подмяна на амортисьорите и механизмите за повдигане, както и на техните защитни силфони;
- проверка и, ако е необходимо, подмяна на гумените силфони, предпазващи мотора на ножа, за да се поддържат спецификациите за защита срещу проникване на вода;
- подмяна на уплътненията за затваряне на капака на акумулаторните батерии, за да се поддържат спецификациите за защита срещу проникване на вода.

ЗАБЕЛЕЖКА: всички повреди, дължащи се на неизвършване на годишен сервизен преглед, няма да бъдат признати, че са в гаранция.

5.2 ПОДДРЪЖКА НА ИНСТРУМЕНТА ЗА РЯЗАНЕ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не пипайте инструмента за рязане, докато не се свали ключът на запалването и инструментът за рязане не е напълно неподвижен. Внимавайте, защото инструментът за рязане може да се движи, независимо от това, че ключът е свален (за моделите с акумулатор).

ВНИМАНИЕ:
Всички операции отнасящи се до инструментите за рязане (демонтиране, наточване, балансиране, поправка, монтиране отново и/или смяна), са сериозни дейности, които изискват специфична компетентност, освен тази за използване на съответните инструменти; поради причини свързани с безопасността при работа, е необходимо те да се извършват винаги в специализиран сервизен център.

ВНИМАНИЕ:
Винаги заменяйте повреден, износен или изкривен инструмент за рязане, заедно с неговите винтове, за да се поддържа балансирането.

ВАЖНО *Използвайте винаги оригинални инструменти за рязане, носещи кода, който е указан в таблицата „Технически данни“ или в главата „Аксесоари по поддръжка“.*

5.3 ПОЧИСТВАНЕ

5.3.1 Почистване на продукта

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от порязване на ръцете и краката.
Използвайте предпазни ръкавици и обувки, за да избегнете инциденти.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасност от попадане на прах в очите.
Използвайте защитни очила, за да избегнете попадането на прах в очите.

- **Изисквания и задължения:**
  - Гъба
  - Неутрален сапун
  - Четка
  - Вода
  - Суха кърпа
  - Ръкавици
  - Очила



ЗАДЪЛЖЕНИЕ ЗА НОСЕНЕ НА РЪКАВИЦИ:
Използвайте предпазни ръкавици, за да избегнете опасности от порязване на ръцете.



ЗАДЪЛЖЕНИЕ ЗА НОСЕНЕ НА ЗАЩИТНИ ОЧИЛА:
Използвайте защитни очила, за да избегнете попадането на прах в очите.

- **Общи указания:**

След всяко използване, извършвайте почистване като се придържате към следните инструкции: (Фиг. 12)

- Не използвайте струи вода и избягвайте да мокрите акумулаторните батерии и електрическите компоненти.
- Отстранявайте остатъците от трева и калта, натрупани по вътрешността на шасито.
- Винаги се убеждавайте, че отворите за въздух са свободни от отпадъци.

- Не използвайте агресивни течности за почистване на рамата.
- За да се намали риска от пожар, поддържайте машината без остатъци от трева, листа или прекалено масло.
- Повдигнете капака и почистете със сгъстен въздух евентуални остатъци от мръсотия или трева, които се натрупват върху акумулаторните батерии.

• Процедура:

1. Натиснете бутона **„STOP "** , за да спрете косачката-робот, отворете защитния капак.
2. Разкачете от електрическата мрежа.
3. Изключете косачката-робот в безопасно състояние (вж. пар. 2.8).
4. Почистете всички външни повърхности на косачката-робот с гъба, навлажнена с хладка вода и мек сапун.
5. Почистете лещите на модула на камерата, сензорите lidar и ултразвуковите сензори с мека кърпа, като внимавате да не надраскате стъклената повърхност.



ВНИМАНИЕ:
Прекомерната употреба на вода може да причини просмукване на вода и да повреди електрическите компоненти.



ВНИМАНИЕ:
Не променяйте, не подправяйте, не избягвайте и не премахвайте инсталираните предпазни устройства.



ЗАБРАНА:
Не използвайте водни струи под налягане.



ЗАБРАНА:
За да избегнете необратими повреди на електрическите и електронните компоненти, не потапяйте косачката-робот във вода, частично или изцяло.



ЗАБРАНА:
Не мийте вътрешността на косачката-робот, за да не повредите електрическите и електронните компоненти.



ЗАБРАНА:
Не използвайте разтворители или бензин, за да не повредите боядисаните повърхности и пластмасовите компоненти.



ЗАБРАНА:
В никакъв случай не трябва да се използват четки, стъргалки, абразивни гъби или химически разтворители за почистване на лещата на модула на камерата, сензорите lidar и ултразвуковите сензори, за да не се надраска или повреди стъклената повърхност.

6. Отстранете калта и мръсотията от задвижващите колела.
7. Почистете долната част на косачката-робот (областта на режещия нож, предните и задните колела). Използвайте подходяща четка, за да премахнете накипите и/или замърсяванията, които могат да попречат на правилното функциониране на косачката-робот. Завършете почистването с навлажнена гъба.
8. Почистете конектора на зарядното устройство.

5.4 ЗИМНА ПОДДРЪЖКА И СЪХРАНЕНИЕ НА АКУМУЛАТОРНАТА БАТЕРИЯ

Процедура:

1. Почистете косачката-робот (вж. пар. 5.3).
2. Съхранявайте косачката-робот в хоризонтално положение, на сухо и защитено от замръзване място, като се уверите, че тя е изключена, както и, че предпазният ключ е изваден от косачката-робот.
3. Изключете сателитната референтна станция (ако има такава) от електрическата мрежа.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако желаете да демонтирате сателитната референтна станция от мястото на инсталиране през зимата, трябва да се уверите, че позицията остава точно същата при монтирането отново на същата. Ако е инсталирана сателитна референтна станция и тя бъде преместена, е необходимо да се програмират отново виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват посредством APP.

5.5 СМЯНА НА АКУМУЛАТОРНИТЕ БАТЕРИИ

Жизненият цикъл на акумулаторните батерии зависи от продължителността на сезона на косене и броя на часовете ежедневно използване на косачката-робот. Един дълг сезон на косене или многото часове на употреба водят до по-честа смяна на акумулаторните батерии.
Подмяната на акумулаторните батерии е отговорност единствено на ПЕРСОНАЛА ЗА ТЕХНИЧЕСКО ОБСЛУЖВАНЕ НА STIGA. Ако е необходимо да смените акумулаторните батерии, свържете се със сервизния център или с Вашия търговец на дребно.

ЗАБЕЛЕЖКА: Акумулаторните батерии на косачката-робот са елементи, чието състояние се влошава, а капацитетът на зареждане намалява с течение на времето, което води до намаляване на автономността на работа на косачката-робот, без това обаче да компрометира нейното функциониране.

6. ТРАНСПОРТИРАНЕ, ПРИБИРАНЕ ЗА СЪХРАНЕНИЕ И ИЗХВЪРЛЯНЕ

6.1 ТРАНСПОРТИРАНЕ



ЗАДЪЛЖЕНИЕ:
Косачката-робот трябва да бъде безопасно изключена, преди да бъде повдигната или транспортирана.



ВНИМАНИЕ:
Проверете дали на тревата няма играчки, инструменти, клони, дрехи или други предмети, които биха могли да повредят оборудването.

ЗАБЕЛЕЖКА: Препоръчва се използването на оригиналната опаковка при транспортиране на дълги разстояния.

Процедура:
Когато се премества машината ръчно е необходимо:
1. да изключете косачката-робот в безопасно състояние (вж. пар. 2.8).
2. да почистете косачката-робот (вж. пар. 5.3.1).
3. да доведете блока на инструментите за рязане в позиция на максимална височина;
4. да изключите машината като свалите ключа на запалването.
5. да се уверете се, че сте на равно място.
6. Изключете тягата, като се позовавате на пар. 2.9 (Фиг. 1.L).
7. За да преместите машината, използвайте задните дръжки за закрепване (Фиг. 14).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не използвайте тези места за повдигане на машината.

Когато се транспортира машината с превозно средство или ремарке е необходимо:
1. да използвате рампи за достъп с подходяща ширина, дължина и здравина за теглото и размерите на машината;
2. да повдигнете режещата платформа до максималната височина на рязане/косене посредством приложението;
3. След като се зареди, изключете машината, като извадите ключа.
4. Закрепете машината на превозното средство като използвате двете куки отпред и двете куки отзад (Фиг. 13). Да не се закрепва машината в елементи, които могат да бъдат повредени.

ИНСТРУКЦИЯ ЗА БЕЗОПАСНОСТ:
Ако смятате, че не сте в състояние да извършите товаро-разтоварните операции или транспортирането в условия на безопасност, свържете се със сервизния център.

6.2 ПРИБИРАНЕ ЗА СЪХРАНЕНИЕ

След извършване на почистването и зимното зареждане на акумулаторната батерия, косачката-робот трябва да се съхранява в хоризонтално положение с изваден предпазен ключ, на сухо място и защитена от замръзване. По време на дълги периоди на неактивност, изключете сателитната референтна станция (ако има такава) от електрическата мрежа.

Когато машината трябва да се прибере за съхранение за период по-голям от 30 дни:
- оставете машината да се охлади;
- махнете акумулаторните батерии и ги съхранете на сухо и хладно място;
- почистете старателно машината;
- проверете дали по машината няма повреждания.

Ако е необходимо, свържете се с оторизиран сервизен център.

В момента на привеждане на машината в действие:
- Пригответе машината така, както е указано в глава 4.2.

6.3 ИЗХВЪРЛЯНЕ

Процедура:
1. Изхвърлете опаковката на продукта по устойчив начин в определените контейнери за събиране или в оторизираните пунктове за събиране.
2. Изхвърлете косачката-робот в съответствие с изискванията на местната нормативна уредба.
3. Свържете се със съответните организации за рециклиране и изхвърляне, тъй като косачката-робот е класифицирана като отпадък от електрическо и електронно оборудване (OEEO).
4. Изхвърляйте старите или изтощените акумулаторни батерии по устойчив начин в контейнери за събиране или в оторизирани пунктове за събиране.

7. ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТИ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Спрете косачката-робот и я приведете в безопасно състояние (вж. пар. 2.8).

По-долу е даден списък на основните аномалии, които могат да възникнат по време на работа.

ЗАБЕЛЕЖКА: Допълнителни съвети и процедури за отстраняване на неизправности са налични в приложението Stigo.GO.

НЕИЗПРАВНОСТ	ПРИЧИНА	ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТ
Необичайни вибрации. Косачка-робот е шумна.	Повреден инструмент за рязане.	Заменете повредените компоненти (вж. пар. 5.1).
	Инструмента за рязане е блокиран от остатъци (ленти, въжета, пластмасови фрагменти и др.).	Изключете косачката-робот в безопасно състояние (вж. пар. 2.8). Деблокирайте инструмента за рязане.
	Задействането на косачката-робот е станало в присъствието непредвидени препятствия (паднали клони, забравени предмети и др.).	Изключете косачката-робот в безопасно състояние (вж. пар. 2.8). Отстранете препятствията и рестартирайте косачката-робот.
	Повреден електрически мотор.	Сменете мотора, обърнете се към сервизен център.
	Твърде висока трева.	Увеличете височината на косене (вж. пар. 4.7).
На клавиатурата светва иконата „Предупреждение“.	Сигнализира състояния на на аномалия/ неизправност.	Вижте приложението за повече информация.
Роботът-косачка спира временно в работната зона.	Слаб GPS сигнал	Ако проблемът продължава, свържете се със сервизен център.

НЕИЗПРАВНОСТ	ПРИЧИНА	ОТСТРАНЯВАНЕ НА НЕИЗПРАВНОСТ
Работната зона не е напълно окосена.	Инструмент за рязане с накип и/или остатъци.	Изключете робота в безопасно състояние (вж. пар. 2.8). Почистете инструмента за рязане.
	Площта на работната зона е прекомерна в сравнение с капацитета на косачката-робот.	Намалете работната зона (вижте за справка „Технически данни“ - гл. 8).
	Акумулаторните батерии са към края на жизнения си цикъл.	Заменете акумулаторните батерии с оригинални резервни акумулаторни батерии (вж. пар. 5.5).
	Акумулаторните батерии не се зареждат напълно.	Почистете и отстранете евентуални окисления от контактните точки (вж. пар. 5.3). Заредете отново акумулаторните батерии.

8. ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ

СПЕЦИФИКАЦИИ	модел SRHB01 (вж. етикета на продукта)	
Размери (B x A x P) [mm].	1012 x 725 x 1442 робот без режеща платформа	
	1012 x 725 x 2300 робот с режеща платформа	
Тегло на косачката-робот [kg]	330 (имайки предвид 6 акумулаторни батерии и режещата платформа)	
Височина на рязане/косене (Min-Max) [mm].	20 - 95	
Скорост на рязане [об/мин]	3800	
Скорост на движение [km/h]	5	
Максимален наклон	27%	
Максимален наклон по дължината на периметъра	20%	
Вид на системата за рязане	3 ножове за рязане	
Отчетено ниво на звукова мощност [dB (A)]	98,68	
Несигурност на шумовите емисии [dB (A)]	0,83	
Гарантирано ниво на звукова мощност [dB (A)]	100	
Код на инструмента за рязане	182004385/0	
Класификация IP косачка-робот	IP64	
Работна температура на на околната среда на косачката-робот [°C].	0 ÷ 50	
Модел на акумулаторната батерия	Тип: BT 40 Li 56 (*) Модел: 40 Ah ePower Pro акумулаторна батерия P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Топология на клетка: 14S8P	
Зарядно устройство Модел: 18 A - щепсел за ЕС P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (вход)	100-240 VAC
	V (изход)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EC
Максимална продължителност на зареждане (една акумулаторна батерия)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Максимална продължителност на зареждане (две акумулаторни батерии)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Зарядно устройство Модел: 18 A - щепсел за Великобритания P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (вход)	100-240 VAC
	V (изход)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 британски
Максимална продължителност на зареждане (една акумулаторна батерия)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Максимална продължителност на зареждане (две акумулаторни батерии)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

СПЕЦИФИКАЦИИ	модел SRHB01 (вж. етикета на продукта)	
Зарядно устройство Модел: 30 A - щепсел за ЕС P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (вход)	200-240 VAC
	V (изход)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 ЕС
Максимална продължителност на зареждане (една акумулаторна батерия)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Максимална продължителност на зареждане (две акумулаторни батерии)	h (@ V)	~ 3 (220)
Зарядно устройство Модел: 30 A - щепсел за Великобритания P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (вход)	200-240 VAC
	V (изход)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 британски
Максимална продължителност на зареждане (една акумулаторна батерия)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Максимална продължителност на зареждане (две акумулаторни батерии)	h (@ V)	~ 3 (220)
Свързваемост	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Навигационна технология	AGS, GNSS-RTK	

ТЕХНИЧЕСКИ ДАННИ	модел SRHB01
Клас мощност RF модули	Bluetooth LE Мощност на изход - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Клас 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Клас 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Клас E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Клас E2 - 26 dBm; 4G - Клас 3 - 23dBm
Честотен диапазон - Bluetooth®	Bluetooth LE - честотен диапазон 2400 - 2483,5 MHz
Честотен обхват - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Честотен обхват - 4G	Лента 1 (2100 MHz); Лента 2 (1900 MHz); Лента 3 (1800 MHz); Лента 4 (2100 MHz); Лента 5 (850 MHz); Лента 7 (2600 MHz); Лента 8 (900 MHz); Лента 12 (700 MHz); Лента 13 (750 MHz); Лента 17 (700 MHz); Лента 18 (850 MHz); Лента 19 (850 MHz); Лента 20 (800 MHz); Лента 26 (850 MHz); Лента 28 (800 MHz); Лента 34 (2000 MHz); Лента 38 (2500 MHz); Лента 39 (1900 MHz); Лента 40 (2300 MHz); Лента 41 (2500 MHz); Лента 66 (2100 MHz).
Честотен обхват - Wi-Fi	Wi-Fi - Честотен диапазон 2412 - 2484 MHz Максимална тягова мощност < 20dBm

Маркировката с наименованието и логото Bluetooth® са регистрирани търговски марки, собственост на Bluetooth SIG, inc., и всяко използване на тези марки от страна на STIGA подлежи на лиценз.

9. АКСЕСОАРИ ПО ЗАЯВКА

ЗАБЕЛЕЖКА: Следните аксесоари не могат да се използват при автономно шофиране. Те трябва да се използват само с радиоуправление.

1	Ремарке	✓
2	Събирач на листа и трева	✓
3	Торачка	✓
4	Пластмасов валяк	✓
5	Код на блока на електрическия инструмент за рязане (deck)	110CE E QF

10. ГАРАНЦИЯ

10.1 ГАРАНЦИОННО ПОКРИТИЕ

Гаранцията покрива всички дефекти свързани с качеството на материалите и производството, които са установени по време на периода на гаранция от Вашия дистрибутор или специализиран сервизен център.
Прилагането на гаранцията се ограничава до поправка или смяна на дефектен компонент.
Препоръчва се да закарате машината веднъж в годината в оторизирана работилница за техническо обслужване, за извършване на поддръжка, техническо обслужване и проверка на предпазните устройства.
Прилагането на гаранцията е подчинена на редовна поддръжка на машината.

Гаранцията не покрива вреди/щети произтичащи от:

- Незапознаване с документацията, която придружава машината (Ръководство с инструкции).
- Невнимание, небрежност.
- Външна причина (мълнии, удари, наличие на външни тела в машината) или инцидент.
- Неправилен(о) или неразрешен(о) от производителя монтаж и използване.
- Лоша поддръжка.
- Модифициране на машината.
- Използване на неоригинални резервни части (приспособяеми части).
- Използване на принадлежности, които не са доставени или такива, които не са одобрени от производителя (например инструменти за рязане).

Освен това, гаранцията не покрива:

- Операциите по поддръжката (описани в ръководството с инструкции).
- Нормалното износване на износващи се материали като инструменти за рязане и колела.
- Нормалното износване.
- Естетическо влошаване на машината, дължащо се на нейното използване.
- Опори на инструментите за рязане.
- Щети в резултат на монтаж, който не е в съответствие с ръководството за потребителя.
- Щети, произтичащи от неправилно програмиране на виртуалните граници, маршрутите за преместване и зоните, които трябва да се избягват.
- Щети, причинени от просмукване на вода при използване на миялен уред, работещо под високо налягане, или при потапяне във вода, напр. когато се образуват локви от проливен дъжд.
- Щети, причинени от неправилно съхранение или неправилна употреба на акумулаторната батерия.
- Щети, причинени от използването на неоригинални акумулаторни батерии.
- Всеки допълнителен разход, евентуално свързан с гаранционната поправка, като например пренасяне на машината до работното място на потребителя, транспортиране на машината до дилъра, наемане на оборудване или извикване на външни фирми за извършване на всички работи по поддръжката на градината, докато машината е в неизправност.

Потребителят е защитен от действащото национално законодателство. Правата на потребителя предвидени от действащото национално законодателство по никакъв начин не се ограничават от настоящата гаранция.

11. ТЪРГОВСКИ МАРКИ И ЛИЦЕНЗИ

Маркировката с наименованието и логото Bluetooth® са регистрирани търговски марки, собственост на Bluetooth SIG, inc., и всяко използване на тези марки от страна на STIGA подлежи на лиценз.

BS 

PAŽNJA!: PRIJE UPORABE MAŠINE PAŽLJIVO PROČITAJTE OVAJ PRIRUČNIK. Sačuvati za naredne potrebe.

SADRŽAJ

1. SIGURNOSNI PROPISI....2
   1.1 Opća sigurnosna upozorenja za električne alate....2
   1.2 Sigurnosne informacije....4
   1.3 Bezbedni postupci rada....6
2. UVOD....7
   2.1 Opći uvod....7
   2.2 Opis mašine....7
   2.3 Komponente mašine....8
   2.4 Skidanje ambalaže....8
   2.5 Montaža dodataka....9
   2.6 Montaža dodataka sprijeda....9
   2.7 Simboli i oznake (sl. 13)....9
   2.8 Sigurno zaustavljanje i isključivanje robotske kosilice....10
   2.9 Ručica za uključivanje/isključivanje pogona....11
3. UGRADNJA....11
   3.1 Provjera zahtjeva za instalaciju....12
   3.2 Kriteriji za određivanje radnih područja i ruta prijenosa....12
   3.3 Postavljanje komponenti....14
   3.4 Instalacija satelitske referentne stanice (ako je potrebno)....14
   3.5 Prvo aktiviranje robotske kosilice....17
4. RAD....23
   4.1 Komponente za puštanje u rad....23
   4.2 Provjera sigurnosnih značajki za pokretanje robotske kosilice....23
   4.3 Ručni režim rada robotske kosilice....23
   4.4 Opis kontrola na robotskoj kosilici....24
   4.5 Punjenje baterije....26
   4.6 Umetanje i vađenje baterija iz uređaja....28
   4.7 Podešavanje visine košenja trave....28
   4.8 Modul kamere, modul lidar senzora i ultrazvučni modul....28
   4.9 Rad satelitske referentne stanice - Indikatorska lampica statusa (ako postoji)....29
5. ODRŽAVANJE....29
   5.1 Planirano održavanje....30
   5.2 Održavanje rezne glave....31
   5.3 Čišćenje....31
   5.4 Zimsko održavanje i skladištenje baterije....32
   5.5 Zamjena baterija....33
6. TRANSPORT, SKLADIŠTENJE I ZBRINJAVANJE....33
   6.1 Transport....33
   6.2 Skladištenje....33
   6.3 Odlaganje....34
7. RJEŠAVANJE PROBLEMA....34
8. TEHNIČKI PODACI....35
9. DODATNA OPREMA NA ZAHTJEV....36
10. GARANCIJA....37
   10.1 Pokriće garancije....37
11. ZAŠTITNI ZNAKOVI I LICENCE....37

NAPOMENA: Uputstva u ovom priručniku odnose se na autonomnu robotsku kosilicu u konfiguraciji kosilice. Osim ako nije drugačije navedeno, ilustracije se odnose na model SRHB01.

1. SIGURNOSNI PROPISI



OBAVEZA:
Pažljivo pročitajte prije upotrebe i sačuvajte za buduću upotrebu.

1.1 OPĆA SIGURNOSNA UPOZORENJA ZA ELEKTRIČNE ALATE

⚠ **Pročitajte sva sigurnosna upozorenja, uputstva, ilustracije i specifikacije isporučene sa mašinom.** *Nepoštovanje dolje navedenih uputstava može uzrokovati strujni udar, požar i/ili teške ozljede.*

Sačuvajte sva upozorenja i uputstva za buduću upotrebu.

Izraz "električni alat" u upozorenjima odnosi se na vaš električni alat s napajanjem iz mreže (s kabelom) ili električni alat s napajanjem iz baterija (bežični).

1) Sigurnost radnog područja

a) **Redovno čistite radno područje koje mora biti i dobro osvijetljeno.** *Neuredna ili mračna područja olakšavaju nesreće.*
b) **Ne koristite električne alate u eksplozivnim atmosferama, kao što je prisutnost zapaljivih tekućina, plinova ili prašine.** *Električne alatke dovode do stvaranja iskri koje mogu zapaliti prašinu ili paru.*
c) **Držite djecu i promatrače podalje dok radite s električnim alatom.** *Ometanja mogu uzrokovati gubitak kontrole.*

2) Električna sigurnost

a) **Utikač na kablu punjača baterije mora biti kompatibilan s električnom utičnicom. Nikada ne modificirajte utikač ni na koji način. Nemojte koristiti adaptere s kablom punjača baterije koji ima uzemljenje.** *Nemodificirani utikači koji odgovaraju utičnici smanjuju rizik od strujnog udara.*
b) **Izbjegavajte da vam tijelo dođe u dodir s površinama koje su spojene na masu ili uzemljenje kao što su cijevi, radijatori, šporeti, hladnjaci.** *Rizik od električnog udara povećava se ako tijelo dođe u dodir s masom ili uzemljenjem.*
c) **Ne izlažite električni alat kiši ili vlažnim uslovima.** *Ulazak vode u električnu alatku povećava rizik od strujnog udara.*
d) **Ne koristite kabal na neodgovarajući način. Ne koristite kabal za nošenje električnog alata, povlačenje ili isključivanje iz struje. Držite kabal podalje od topline, ulja, oštrih rubova ili dijelova u pokretu.** *Oštećeni ili zapetljani kabal povećava rizik od električnog udara.*
e) **Prilikom korištenja električnog alata na otvorenom, koristite produžni kabel prikladan za vanjsku upotrebu.** *Korištenje produžnog kabela prikladnog za vanjsku upotrebu smanjuje rizik od strujnog udara.*
f) **Ako je korištenje električnog alata u vlažnom okruženju neizbježno, koristite utičnicu zaštićenu zaštitnom sklopkom (RCD).** *Korištenje RCD-a smanjuje rizik od strujnog udara.*

3) Lična sigurnost.

a) **Budite oprezni, provjerite što radite i koristite zdrav razum kada koristite električnu alatku. Ne koristite električni alat dok ste umorni ili pod utjecajem droga, alkohola ili lijekova.** *Trenutak nepažnje tijekom rada s električnim alatom može uzrokovati ozbiljne tjelesne ozljede.*
b) **Koristite osobnu zaštitnu opremu (OZO). Uvijek nosite zaštitne rukavice.** *Korištenje zaštitne opreme kao što su maske za prašinu, neklizajuća obuća, zaštitne kacige ili štitnici za uši, smanjuje osobne ozljede.*

c) **Izbjegavajte nenamjerne startove. Prije umetanja utikača, hvatanja ili nošenja električne alatke, provjerite je li prekidač u položaju „OFF".** *Nošenje električnih alata s prstom na prekidaču ili uključivanje električnih alata s prekidačem u položaju "UKLJUČENO" može uzrokovati nesreće.*

d) **Prije uključivanja električne alatke uklonite sve ključeve ili alatke za podešavanje.** *Ključ ili alat ostavljen u kontaktu s rotirajućim dijelom električnog alata može uzrokovati ozbiljne tjelesne ozljede.*

e) **Ne naginjite se. Uvijek morate imati dobar oslonac i prikladnu ravnotežu.** *To omogućuje bolju kontrolu nad električnom alatkom u neočekivanim situacijama.*

f) **Obucite se na odgovarajući način. Nemojte nositi široku odjeću ili nakit. Držite kosu i odjeću dalje odpokretnih dijelova.** *Široka odjeća, nakit ili duga kosa mogu se zaplesti u dijelove u pokretu.*

g) **Ako postoje uređaji za spajanje na sisteme za usisavanje i sakupljanje prašine, provjerite jesu li povezani i korišteni na odgovarajući način.** *Korištenje ovih uređaja može smanjiti rizike povezane s prašinom.*

h) **Nikada ne dopustite da vas poznavanje stečeno čestom upotrebom električnih alata opusti i zanemari sigurnosne principe korištenja električnih alata.** *Nepažljiv rad može uzrokovati ozbiljne ozljede u djeliću sekunde.*

4) Korištenje i briga o električnom alatu

a) **Ne forsirajte električni alat. Koristite odgovarajući električni alat za određenu primjenu.** *Ispravan električni alat će bolje i sigurnije obaviti posao brzinom za koju je dizajniran.*

b) **Nemojte koristiti električnu alatku ako je prekidač ne može pokrenuti ili zaustaviti.** *Električni alat koji se ne može koristiti prekidačem je opasan i mora se popraviti.*

c) **Isključite utikač iz izvora napajanja i/ili izvadite bateriju iz električnog alata prije bilo kakvih podešavanja, promjene pribora ili skladištenja električnog alata.** *Ove preventivne sigurnosne mjere smanjuju rizik od slučajnog pokretanja električnog alata.*

d) **Nekorištene električne alate čuvajte izvan dohvata djece i ne dopustite osobama koje nisu upoznate s električnim alatom i ovim uputama da njime rukuju.** *Električni alati su opasni u rukama neobučenih korisnika.*

e) **Vodite računa o održavanju električnih alatki i pribora. Provjerite jesu li pokretni dijelovi poravnati i slobodno se kreću, da nema slomljenih dijelova i da nema drugih uvjeta koji mogu utjecati na rad električnog alata. Ako je oštećen, električni alat se mora popraviti prije upotrebe.** *Mnoge nesreće uzrokovane su lošim održavanjem.*

f) **Rezne glave trebate oštriti i čistiti.** *Prikladno održavanje rezne glave, dobro naoštreni noževi rjeđe će se zaglaviti i lakše kontrolirati.*

g) **Električna alatka i pripadajući pribor koristite prema priloženim uputstvima, imajući na umu radne uvjete i vrstu posla koji se izvodi.** *Korištenje električnog alata za radnje koje nisu namijenjene može uzrokovati opasnu situaciju.*

h) **Držite ručke i površine za hvatanje suvim, čistim i bez ulja i masti.** *Klizave ručke i površine za hvatanje ne omogućuju sigurno kretanje i kontrolu alatke u nepredviđenim situacijama.*

5) Korištenje i briga o alatu n baterije

a) **Za punjenje baterije koristite isključivo punjač koji je preporučio proizvođač.** *Punjač baterija koji je prikladan za određni tip baterija može izazvati rizik od požara, električni udar, pregrijavanje ili curenje tekućine iz baterije ako se koristi s nekim drugim tipom baterija.*

b) **Koristite samo baterije posebno dizajnirane za vaš električni alat.** *Korištenje bilo koje druge baterije može stvoriti rizik od ozljeda i požara.*

c) **Kada se baterija ne koristi, držite je podalje od drugih metalnih predmeta poput spajalica, kovanica, ključeva, čavala, vijaka ili drugih malih metalnih predmeta koji bi mogli uzrokovati kratki spoj kontakata.** *Kratki spoj između kontakata baterije može uzrokovati izgaranje ili požar.*

d) **Baterija koja je u lošem stanju može dovesti do izlaska tečnosti. Izbjegavajte kontakt s tekućinom. U slučaju nenamernog kontakta, isperite vodom. U slučaju kontakta tekućine s očima, obratite se liječniku.** *Curenje tekućine iz baterije može uzrokovati iritaciju kože ili opekline.*

e) **Ne koristite oštećenu ili modificiranu bateriju ili električni alat.** *Oštećene ili modificirane baterije mogu pokazati nepredvidivo ponašanje koje može rezultirati požarom, eksplozijom ili rizikom od ozljeda.*

f) **Ne izlažite baterijski paket ili električni alat vatri ili previsokoj temperaturi.** *Izloženost vatri ili temperaturama iznad 130°C može uzrokovati eksploziju.*

g) **Slijedite sva uputstva za punjenje i ne punite bateriju ili električni alat izvan temperaturnog raspona navedenog u uputstvima.** *Neispravno punjenje ili na temperaturama izvan navedenog raspona mogu oštetiti bateriju i povećati rizik od požara.*

6) Podrška

a) **Popravak električnog alata prepustite kvalificiranom osoblju, koristeći samo originalne rezervne dijelove.** *To osigurava sigurnost vašeg električnog alata.*
b) **Nemojte vršiti popravke na bateriji.** *Popravke mora obavljati proizvođač ili specijalizirani servisni centar.*

1.2 SIGURNOSNE INFORMACIJE

Prilikom dizajniranja ove opreme, posebna je pozornost posvećena aspektima koji bi mogli predstavljati rizik za osobnu sigurnost i zdravlje. Svrha ovih informacija je educirati korisnike o tome kako spriječiti bilo kakve rizike izbjegavanjem ponašanja koja nisu u skladu s priloženim uputstvima.



OPASNOST:
Prije upotrebe robotske kosilice morate se upoznati sa svim informacijama sadržanim u ovom dokumentu.



OPASNOST:
Ova robotska kosilica nije namijenjena djeci i osobama sa smanjenim fizičkim, senzornim ili mentalnim sposobnostima ili nedostatkom iskustva i znanja.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Prije bilo kakvog podešavanja ili održavanja, isključite napajanje i aktivirajte sigurnosni uređaj.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Ne koristite robotsku kosilicu s oštećenim transformatorskim kabelom za napajanje. Oštećeni kabel može uzrokovati kontakt s dijelovima pod naponom. Kabel mora zamijeniti proizvođač ili njegov servisni agent ili odgovarajuće kvalificirana osoba kako bi se spriječio bilo kakav rizik.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristite samo punjač i napajanje koje je isporučio proizvođač. Korištenje neodgovarajućeg punjača i napajanja može uzrokovati strujni udar i/ili pregrijavanje.



UPOZORENJE:
Ako tekućina iz baterije procuri, isperite zahvaćene dijelove vodom ili neutralizatorom.
Izbjegavajte direktan kontakt s tekućinom iz baterije.
U slučaju kontakta s očima, obratite se liječniku.



UPOZORENJE:
Tijekom rada robotske kosilice pazite da u radnom području nema ljudi, posebno djece ili kućnih ljubimaca. U suprotnom, podesite rad robotske kosilice u vrijeme kada u tom području nema ljudi.



UPOZORENJE:
Radno područje i općenito područja u kojima se robotska kosilica može kretati moraju biti ograničeni neprohodnom fizičkom barijerom.



UPOZORENJE:
Radno područje ili rute koje mašina koristi za svoj prijenos moraju biti postavljene tako da ne uključuju javne prostore kako bi se izbjegle štete na ljudima, stvarima ili nesreće vozila.



UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, satelitska referentna stanica se nikada ne smije pomicati nakon programiranja virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja. Robotska kosilica može napustiti programirano radno područje. Ako se referentna stanica pomakne, potrebno je ponovno programiranje.



UPOZORENJE:
Ne dodirujte reznu glavu prilikom podešavanja visine košnje.



UPOZORENJE:
Radi vlastite sigurnosti i kako bi se izbjegla šteta ljudima, životinjama ili stvarima, operater prvo mora znati područje u kojem se robotska kosilica ručno pokreće (na primjer tijekom faze instalacije). Prilikom rukovanja robotom budite oprezni kako biste izbjegli pad.



UPOZORENJE:
Koristite samo originalne rezervne dijelove.



UPOZORENJE:
Ne mijenjajte, neovlašteno ne mijenjajte, ne zaobilazite i ne uklanjajte instalirane sigurnosne uređaje.



PAŽNJA:
Provjerite da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odjeće ili drugih predmeta koji bi mogli oštetiti opremu.



ZABRANA:
Ne sjedajte na robotsku kosilicu.



ZABRANA:
Nikada ne podižite robotsku kosilicu kako biste pregledali oštricu ili je transportirali dok radi. Ne stavljajte ruke ili noge ispod uređaja.



ZABRANA:
Ne koristite robotsku kosilicu kada je u upotrebi prskalica.



ZABRANA:
Ne perite robotsku kosilicu mlazom vode pod visokim tlakom i ne uranjajte je, djelomično ili u potpunosti, u vodu.



ZABRANA:
Ne koristite robotsku kosilicu ako svi njeni dijelovi nisu u savršenom stanju. Ako su oštećeni, zamijenite dotične dijelove.



ZABRANA:
Strogo je zabranjeno korištenje i punjenje robotske kosilice u eksplozivnim ili zapaljivim okruženjima.



OBAVEZA:
Redovito vizualno pregledavajte robotsku kosilicu kako biste bili sigurni da noževi i mehanizam za rezanje nisu istrošeni ili oštećeni. Provjerite je li robotska kosilica u dobrom radnom stanju.



OBAVEZA:
Pažljivo pročitajte cijeli priručnik, posebno sve sigurnosne informacije, i provjerite jeste li ga u potpunosti razumjeli. Strogo se pridržavajte uputstava za rad, održavanje i popravke.



OBAVEZA:
Rukovatelji koji obavljaju održavanje i popravke moraju biti u potpunosti upoznati s njegovim specifičnim značajkama i sigurnosnim propisima.



OBAVEZNO NOŠENJE RUKAVICA:
Koristite osobnu zaštitnu opremu koju preporučuje proizvođač, posebno pri radu na mehanizmu za košenje.

1.3 BEZBEDNI POSTUPCI RADA

Obuka



Strogo je zabranjeno koristiti mašinu bez montiranog prednjeg priključka.

a. Pažljivo pročitajte uputsttva, razumite kontrole i znajte kako pravilno koristiti uređaj.
b. Nikada ne dopustite djeci, osobama sa smanjenim fizičkim, senzornim ili mentalnim sposobnostima ili nedostatkom iskustva i znanja, ili osobama koje nisu upoznate s ovim uputama, da koriste mašinu. Lokalni propisi mogu ograničiti dob operatera.
c. Operater ili korisnik odgovoran je za nesreće ili opasnosti koje uključuju treće strane ili opremu treće strane.

Prirema

a. Provjerite je li automatski sistem obodnog razgraničenja ispravno programiran prema uputstvma.
b. Povremeno pregledavajte područje gdje se mašina koristi i uklanjajte kamenje, štapove, žice i sve druge strane predmete koji mogu ometati njegov rad.
c. Povremeno vizualno pregledavajte noževe, vijke noževa i reznu jedinicu na istrošenost ili oštećenja. Istrošene ili oštećene noževe i vijke zamijenite u parovima kako biste održali ravnotežu mašine.
d. Znakovi upozorenja moraju se postaviti oko radnog područja mašine ako se koristi na javnim mjestima ili mjestima otvorenim za javnost. Znakovi moraju sadržavati sljedeći tekst: "Upozorenje! Automatska kosilica! Držite se podalje od mašine! Nadzirite djecu!".

1.3.1 Rad

Opće informacije

a. Nemojte upravljati mašinom s neispravnim zaštitnim štitnicima ili nedostajućim sigurnosnim uređajima, na primjer bez zaštitnih štitnika.
b. Ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod rotirajućih dijelova. Uvijek se držite podalje od ispusnog otvora.
c. Ne dodirujte pokretne dijelove mašine dok se potpuno ne zaustave.
d. Uvijek nosite čvrstu obuću i duge pantalone prilikom rada sa strojem.
e. Nikada ne podižite i ne prenosite mašinu dok elektromotor radi.
f. Uklonite uređaj za isključivanje s jedinice:
- Prije uklanjanja prepreke;
- Prije provjere, čišćenja ili rada na mašini;
- Ako mašinu udari strani predmet, provjerite ima li oštećenja;
- Ako mašina počne neuobičajeno vibrirati, prije ponovnog pokretanja provjerite ima li oštećenja.

g. Ne ostavljajte mašinu u radu bez nadzora kada su u blizini kućni ljubimci, djeca ili druge osobe.

Održavanje i skladištenje

a. Radi sigurnog rada, čvrsto zategnite sve matice, vijke i zavrtnje.
b. Redovito provjeravajte ima li na robotskoj kosilici znakova istrošenosti ili oštećenja.
c. Iz sigurnosnih razloga, istrošene ili oštećene dijelove treba zamijeniti.
d. Osigurajte da se noževi zamjenjuju samo odgovarajućim rezervnim dijelovima.

e. Osigurajte da se baterije pune ispravnim punjačem koji preporučuje proizvođač. Nepravilna upotreba može uzrokovati strujni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije.
f. U slučaju curenja elektrolita, isperite vodom ili neutralizirajućim sredstvom i potražite liječničku pomoć u slučaju kontakta s očima itd.
g. Održavanje mašine mora se provoditi prema uputama proizvođača.

Preostali rizici

- Proizvod je u skladu sa svim sigurnosnim propisima. Daljnji rizici mogu postojati zbog nepravilne instalacije i/ili nepredvidivih situacija. Stoga je potrebno osigurati da je područje u kojem proizvod radi bez predmeta, ljudi i životinja te obavijestiti sve osobe koje mogu imati pristup, čak i povremeno, radnom području o potencijalnim opasnostima.
- Opasnost od predmeta koji strše u tijelo, životinje i imovinu. Održavajte sigurnu udaljenost od najmanje 8 metara od mašine tijekom rada.
- U slučaju grmljavine s rizikom od udara groma i općenito ako se predviđaju nepovoljni vremenski uvjeti, preporučuje se da se proizvod ne koristi i da se svi periferni uređaji isključe iz napajanja. Za korištenje proizvoda ponovno spojite periferne uređaje na napajanje prema uputstvima u priručniku.

2. UVOD

2.1 OPĆI UVOD

2.1.1 Svrha priručnika

NAPOMENA: Ovaj priručnik podložan je periodičnim ažuriranjima i revizijama. Prije upotrebe mašine provjerite jeste li preuzeli najnoviju dostupnu verziju.

Ovaj priručnik sastavni je dio opreme i namijenjen je pružanju informacija potrebnih za njezinu upotrebu.
Čuvajte ovaj priručnik tijekom cijelog vijeka trajanja opreme kako bi vam uvijek bio dostupan ako je potrebno.
Namijenjeni primatelj ovog priručnika je korisnik opreme, koji je dužan pažljivo pročitati informacije sadržane u njemu i strogo ih primjenjivati kako bi se osigurala sigurnost osoba i izbjegla šteta.
Sljedeći simboli korišteni su za isticanje posebno važnog teksta.



OPASNOST \ UPOZORENJE \ PAŽNJA:
Piktogrami unutar trougla sa žutom pozadinom i crnom linijom označavaju opasnost \ upozorenje \ pažnja.



ZABRANA:
Piktogrami unutar precrtanog kruga s bijelom pozadinom i crvenom linijom označavaju zabranu.



OBAVEZA:
Piktogrami u krugu s plavom pozadinom označavaju obavezu.

NAPOMENA: Tekstovi navedeni u ovom obliku ukazuju na posebno važne tehničke informacije koje se ne smiju zanemariti.

2.2 OPIS MAŠINE

Robotska kosilica (Sl. 1 i 2) dizajnirana je i izrađena za automatsko košenje travnjaka u bilo koje doba dana ili noći. Ovisno o različitim karakteristikama područja koje se kosi, robotska kosilica može se programirati za rad na više područja omeđenih virtualnom granicom i povezanih virtualnim prijenosnim putanjama.
Tijekom rada, robotska kosilica kosi područje omeđeno virtualnom granicom (Sl. 7.A). Kada se robotska

kosilica približi virtualnoj granici (Sl. 7.A) ili naiđe na prepreku (Sl. 7.B), mijenja putanju prema odabranoj strategiji navigacije.
Robotska kosilica automatski i u potpunosti kosi definirani travnjak.
Upotreba posebne dodatne opreme, koju je predvideo proizvođač kao originalne opreme ili opreme koja se posebno može kupiti, omogućava da se košenje trave izvrši na različite načine, koji su prikazani u ovom priručniku ili na slikama koje se nalaze pored razne dodatne opreme.
Proizvod radi putem satelitskog signala i prima podatke o satelitskoj korekciji iz STIGA Cloud-a. Tehnologija rada robotske kosilice temelji se na komunikaciji podataka između STIGA Cloud-a i samog robota. Za korištenje proizvoda potreban je i mobilni uređaj (pametni telefon/tablet), s izuzetkom ručnog košenja trave i korištenja pribora, za što je potreban daljinski upravljač (šifra 2RR001004/ST1), dostupan kao pribor, koji se sastoji od odašiljača i prijemnika.
Robotska kosilica opremljena je modulom kamere, lidarom i ultrazvučnim senzorima kako bi se izbjegle prepreke u radnom području i poboljšale performanse navigacije.
Svaka drugačija upotreba može nanijeti štetu osobama i/ili stvarima. Nepravilna upotreba uključuje (ali nije ograničena na): prijevoz ljudi, djece ili životinja na mašini; nošenje od strane stroja; korištenje stroja za vuču ili guranje tereta bez korištenja specifičnog pribora za vuču; korištenje mašine za košnju netravnatog rastinja, osim ako se ne koriste specifični pribori koji su predviđeni i preporučeni.

NAPOMENA: Za rad robotske kosilice potrebna je mobilna mrežna veza na mjestu instalacije. Prethodnoprovjerite postoji li dovoljna pokrivenost mobilnom mrežom na stiga.com ili putem aplikacije. Dobavljač mrežne veze može se promijeniti u bilo kojem trenutku na temelju komercijalnih ugovora.

NAPOMENA: Za rad, robotska kosilica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA Cloud-a. Signal satelitske korekcije dostupan je u mnogim zemljama. Prethodno provjerite postoji li signal satelitske korekcije na mjestu instalacije na stiga.com ili putem aplikacije. Ako signal za korekciju satelita nije dostupan na mjestu instalacije, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao dodatna oprema.

2.3 KOMPONENTE MAŠINE

a. Pogonski točkovi (Sl. 1.G)
b. Obrtni točkovi (Sl. 1.H)
c. Konzola (upravljačka ploča) (Sl. 2.D)
d. Poklopac baterije (Sl. 1.F)
e. Baterije (Sl. 2.B)
f. Brzootpuštajući nosači dodatne opreme (Sl. 1.E)
g. Konektori velike snage 56 V (Sl. 1.C)
h. Konektor male snage 12 V (Sl. 1.D)
i. Sklop reznih glava (Sl. 1.A)
j. Rezne glave (noževi) (Sl. 1.B)
k. Motor noževa (Sl. 2.A)
l. Vuča (Sl. 1.I)
m. Daljinski upravljač (Sl. 4.D) (pribor - nije uključen)
n. Signalna lampica (Sl. 2.C)
o. Lidar senzori (Sl. 2.G)
p. Ultrazvuci (Sl. 2.H)
q. Kamera (Sl. 2.F)
r. Taster STOP (Sl. 2.E)
s. Farovi (Sl. 1.M)
t. Priključak za punjenje (Sl. 1.N)
u. Kuka za vuču (Sl. 2.I)

2.4 SKIDANJE AMBALAŽE

U nastavku su navedeni svi koraci za pravilno skidanje ambalaže:
1. Otvorite kutiju robotske kosilice;
2. Izvadite pribor;
3. Izvadite robotsku kosilicu.

UPOZORENJE:
Prije upotrebe robotske kosilice obavezno uklonite sav ambalažni materijal.

PAŽNJA:
Kako biste izbjegli ozljede ili oštećenja, budite oprezni prilikom raspakiranja robotske kosilice i izbjegavajte kontakt s opasnim elementima.

2.5 MONTAŽA DODATAKA

Pogledajte zasebna uputstva za sastavljanje koje se isporučuju sa svakim doodatkom.

2.6 MONTAŽA DODATAKA SPRIJEDA

Pogledajte uputstva za sastavljanje dodatne opreme (Sl. 15, Sl. 24).

NAPOMENA *Pogledajte priručnik za prednju dodatnu opremu.*

2.7 SIMBOLI I OZNAKE (SL. 13)



PAŽNJA:
Prije upotrebe proizvoda pročitajte uputstva za upotrebu



PAŽNJA:
Opasnost od izbacivanja predmeta na tijelo.



PAŽNJA:
Održavajte sigurnu udaljenost od najmanje 8 metara od mašine tijekom rada.



PAŽNJA:
Ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod otvora rezne glave.



PAŽNJA:
Budite podalje od vrućih površina.



PAŽNJA:
Uklonite uređaj za onemogućavanje i pročitajte uputstva prije bilo kakvog održavanja ili popravka.



Najveća dopuštena vučna težina (100 kg) (Sl. 13.C).
Označava maksimalnu težinu koju mašina može vući.



PAŽNJA:
Rizik od prignječenja (Sl. 13.B).
Naljepnica se nalazi u blizini brzootpuštajućih nosača za dodatnu opremu.



PAŽNJA:
Ne penjite se na mašinu.



ZABRANA:
Pazite da u radnom području nema ljudi (posebno djece, starijih osoba ili osoba s invaliditetom) ili kućnih ljubimaca dok mašina radi.
Držite djecu, kućne ljubimce i druge osobe na sigurnoj udaljenosti dok mašina radi.



ZABRANA:
Ne koristite čistače pod visokim pritiskom za čišćenje ili pranje mašine.



Koristite originalni adapter za napajanje sa specifikacijama prikazanim na identifikacionoj pločici.



Simbol istosmjernog napajanja.

Stepen zaštite od prodiranja čvrstih predmeta i vode.

IPXX



Otpadna električna i elektronička oprema (EE) mora se poslati u za to predviđene objekte za recikliranje i odlaganje.



Grantovani nivo zvučne snage



Nosite zaštitne naočare



Nosite zaštitu za sluh



Nosite zaštitne rukavice



Nosite zaštitnu obuću

2.8 SIGURNO ZAUSTAVLJANJE I ISKLJUČIVANJE ROBOTSKE KOSILICE



OBAVEZA:
Uvijek sigurno isključite robotsku kosilicu prije bilo kakvog čišćenja, transporta ili održavanja.

Postupak:

1. Kada se mašina kreće, automatski zaustavlja kretanje i rotaciju noževa ako je udaljenost od prepreke manja od 1,10 m. Ako se mašina ne zaustavi, pritisnite ttaster za hitne slučajeve (Sl. 2.E).
2. Pritisnite taster „**STOP**“ (Sl. 3.D) za sigurno zaustavljanje robotske kosilice i otvaranje zaštitnog poklopca (Sl. 3.A).
3. Pritisnite taaster za isključivanje (Sl. 3.E) nekoliko sekundi i pričekajte da se led indikator na istom tasteru ugasi.

4. Tek nakon što se led indikator ugasi (Sl. 3.E), izvadite sigurnosni ključ (Sl. 3.C) kako biste sigurno isključili robotsku kosilicu.
5. Zatvorite zaštitni poklopac (Sl. 3.A).
6. Robotska kosilica se zaustavlja ili isključuje u sigurnom stanju.

2.9 RUČICA ZA UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE POGONA

Ručica za uključivanje/isključivanje pogona (Sl. 1.L) omogućuje ručno pomicanje stroja bez pokretanja. Ova upravljačka ručica ima dva položaja, označena sljedećim simbolima:



1. Pogon uključen: s ručicom u vodoravnom položaju, mašina se može pomicati dok stroj radi pomoću motora.



2. Pogon isključen: s ručicom pomaknutom prema dolje, mašina se može ručno pomicati bez pokretanja.



UPOZORENJE:
Ne ostavljajte mašinu bez nadzora s ručicom u položaju 2 (vučenje isključeno).



UPOZORENJE:
Ručno pokrećite mašinu samo na ravnom.



SIGURNOSNO UPUTSTVO:
Poluga za uključivanje/isključivanje nikada se ne smije naći u središnjem položaju. Zbog ovog stanja dolazi do pregrijavanja i oštećenja vučne snage.

3. UGRADNJA



PAŽNJA:
Ne mijenjajte, neovlašteno ne mijenjajte, ne zaobilazite i ne uklanjajte instalirane sigurnosne uređaje.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Potrebno je pripremiti utičnicu koja je u skladu s važećim zakonima u zemlji.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Napajani strujni krug mora biti zaštićen uređajem za zaštitu od preostale struje (RCD) s okidačkom strujom koja ne prelazi 30 mA.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Ne priključujte napajanje u utičnicu ako je utikač ili kabel oštećen.
Ne priključujte i ne dodirujte oštećeni kabel dok se ne isključi iz napajanja.
Oštećeni kabel može uzrokovati kontakt s dijelovima pod naponom.



PAŽNJA:
Kabel za napajanje, adapter za napajanje, produžni kabel i svi ostali električni kabeli koji ne pripadaju proizvodu moraju ostati izvan područja rezanja kako bi se držali podalje od opasnih pokretnih dijelova i spriječilo oštećenje kabela koje bi moglo dovesti do kontakta s dijelovima pod naponom.

NAPOMENA: Za rad, robotska kosilica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA Cloud-a. Signal satelitske korekcije dostupan je u mnogim zemljama. Prethodno provjerite postoji li signal satelitske korekcije na mjestu instalacije na stiga.com ili putem aplikacije. U slučaju da signal za korekciju satelita nije dostupan na mjestu instalacije, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao pribor (vidi Pogl. 3.4).

3.1 PROVJERA ZAHTJEVA ZA INSTALACIJU

U nastavku je opisano kako provjeriti potrebne zahtjeve i pripremiti svoj vrt prije početka instalacije.

3.1.1 Provjera vrta

- Provjerite stanje vrta kako biste otkrili virtualne granice, prepreke i zone isključenja.
- Provjerite je li travnjak koji ćete kositi ravan, bez rupa, kamenja ili drugih prepreka i po potrebi provedite odgovarajuće sanacijske radove.
- Poravnajte tlo kako se nakon kiše ne bi stvarale lokve.
- Prilikom prve instalacije, početna visina trave mora biti unutar radnog raspona robotske kosilice: 20-95 mm. Ako je potrebno, pripremite vrt tradicionalnom kosilicom.

Robotska kosilica radi putem satelitskog signala. Na tačnost satelitskog signala mogu utjecati:
- Prisutnost prepreka duž oboda instalacije ili unutar radnog područja, kao što su: drveće s gustim lišćem, živice, granični zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektirajuće površine poput stakla ili metalnih zidova.
- Nepovoljni vremenski uvjeti, kao što su: gusta magla, visoki oblaci, jaka kiša ili snijeg.

U slučaju kvara, isključite takvo područje iz radnog područja robotske kosilice.

3.1.2 Provjere za definiranje virtualnih granica

1. Provjerite je li maksimalni nagib radnog područja manji ili jednak 27% (vidi odjeljak 8 „TEHNIČKI PODACI“). Za definisanje virtualnih granica slijedite pravila prikazana na slici. 5.

a. ako je nagib ≤ 15% moguće je postaviti virtualnu granicu kao što je prikazano na slici;
b. ako je nagib > 15%, instalacija mora uključivati nagnuto područje poštujući udaljenost naznačenu na slici;
c. ako je nagib < 27% i nagnuto područje nije dio dijela vrta koji se kosi, mora se poštivati udaljenost naznačena na slici;
d. ako je nagib > 27%, koso područje mora se isključiti, poštujući udaljenost naznačenu na slici.



PAŽNJA:
Robot može kositi površine s maksimalnim nagibom od 27%.
Ako se ne slijede uputstva, robot može proklizati i izaći iz radnog područja.



PAŽNJA:
Područja s nagibima većim od dopuštenih ne mogu se kositi. Postavite virtualnu granicu ispred nagiba, isključujući to područje travnjaka iz košnje.

2. Provjerite cijelu radnu površinu: procijenite prepreke i područja koja treba isključiti iz radnog područja, a koja će se morati programirati kao područja koja treba izbjegavati (Sl. 7.B).

3.2 KRITERIJI ZA ODREĐIVANJE RADNIH PODRUČJA I RUTA PRIJENOSA



PAŽNJA:
Prilikom programiranja virtualnih granica, putanja prijenosa i područja izbjegavanja, morate se držati na udaljenosti od najmanje 6 metara od kosilice.



PAŽNJA:
Udaljenosti prikazane u ovom priručniku odnose se na mašinu u konfiguraciji kosilice. Ako se koristi više dodataka, pogledajte odgovarajući priručnik.

3.2.1 Minimalne udaljenosti virtualnih granica i udaljenosti za razgraničenje

Postupak:

1. Ako se na istom nivou kao i travnjak nalazi popločani dio ili staza, virtualna granica može se podudarati s rubom popločanog dijela (Sl. 6.A).
2. U prisutnosti bazena, jezerca ili iskopa, virtualna granica mora biti programirana na udaljenosti od najmanje 3 metra (Sl. 6.B). Ako se bazen, jezerce ili iskop nalazi na kraju padine, virtualna granica mora biti programirana na udaljenosti od najmanje 5 metara (Sl. 6.C).
3. U slučaju drveća s izbočenim korijenjem, virtualna granica mora biti programirana kako bi se spriječilo da robotska kosilica prelazi preko neravnih površina (Sl. 6.D).
4. Virtualna granica mora biti programirana tako da robotska kosilica održava udaljenost od najmanje 1,10 m od područja sa šljunkom ili kamenim nasipom (Sl. 6.E).
5. U slučaju nagnutih područja, slijedite upute date u Par. 3.1.2.
6. Za kontinuirane strukturne elemente (zidove, ograde, živice itd.) veće od 50 cm, virtualna granica mora biti programirana na udaljenosti od najmanje 1,10 m od njih (Sl. 6.F).
7. U svim ostalim slučajevima, virtualna granica mora održavati minimalnu udaljenost od 1,10 m između robotske kosilice i prepreke (Sl. 6.G/H).
8. Prilikom označavanja prepreka koje su međusobno udaljene manje od 150 cm, označite ih kao jednu prepreku, poštujući gore navedene udaljenosti (Sl. 6.I).

UPOZORENJE:
Radno područje i općenito područja u kojima se robotska kosilica može kretati moraju biti ograničeni neprohodnom fizičkom barijerom.

PAŽNJA:
Ako je nagib veći od 27%, nagnuto područje mora se isključiti iz područja košnje (vidi Par. 3.1.2).

3.2.2 Uski prolazi

Postupak:

1. U slučaju uskih prolaza, udaljenost između dvije virtualne granice mora biti Z ≥ 2 m (Sl. 7.C).
2. U slučaju prolaza gdje je udaljenost između virtualnih granica Z < 2 m, robotska kosilica ne može automatski dosegnuti dio područja izvan uskog prolaza (Sl. 7.D). U tom slučaju potrebno je programirati dvije odvojene virtualne zone košnje (Sl. 7.E) i povezati ih virtualnom putanjom prijenosa (Sl. 7.F).
3. Ako nije moguće povezati dvije zone virtualnom prijenosnom rutom, dio područja izvan uskog prolaza smatraće se „zatvorenim područjem“ (vidi Par. 3.2.3).

3.2.3 Zatvorena područja

Područja do kojih robotska kosilica ne može autonomno doći putem virtualne prijenosne putanje moraju se programirati kao "Zatvorena područja" (opcija dostupna u aplikaciji).
Svako zatvoreno područje može imati maksimalnu površinu (vidi tablicu s tehničkim podacima). Ako trebate pokriti površinu veću od maksimalne površine kojom se može upravljati iz jednog zatvorenog područja, podijelite površinu na više zatvorenih područja.
Za registraciju zatvorenih područja slijedite iste kriterije navedene u Par. 3.2.1.
Robotsku kosilicu treba ručno postaviti u svako zatvoreno područje i ručno pokrenuti.

3.2.4 Prijenosne rute

Vrtne površine, uključujući područja koja se ne smiju kositi, moraju biti povezane putanjama prijenosa. Putanje prijenosa moraju biti u skladu s maksimalnim nagibom od 20%.

1. Između mogućih putanjaa, odaberite najlakšu putanju prijenosa koja omogućuje najveću udaljenost od bilo kakvih prepreka i koja se ne siječe s područjima koja se obično koriste za parkiranje, tranzit vozila ili promet.
2. Putanja prijenosa uključuje manevarski pojas koji se proteže 2 m desno i 2 m lijevo od snimljene rute (Sl. 8.D). Između područja za manevriranje i različitih elemenata vrta moraju se održavati sljedeće minimalne

udaljenosti:
- 1,10 m od prepreka omeđenih virtualnim perimetrom ili zonama zabrane košnje (Sl. 8.A);
- 1,10 m od nerazgraničenih fiksnih prepreka ili kontinuiranih strukturnih elemenata (Sl. 8.B);
- 1,10 m od javnih cesta (Sl. 8.C);
- 1,10 m od bazena (Sl. 8.E);
- 1,10 m od pješačkih staza (Sl. 8.F);
- 1,10 m od litica ili strmih padina (Sl. 8.G);
- 1,10 m od trotoara (Sl. 8.H).

3. U slučaju uskih prolaza gdje se ne mogu poštovati gore navedene udaljenosti, prolaz mora biti omeđen neprohodnim preprekama, ako već nisu prisutne.

NAPOMENA: Putanje prijenosa snimljene unutar uskih prolaza možda nemaju odgovarajući satelitski signal, što utječe na tačnost rada robotske kosilice.

3.3 POSTAVLJANJE KOMPONENTI



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristite samo punjač i jedinicu za napajanje koje je isporučio proizvođač. Nepravilna upotreba može uzrokovati strujni udar i/ili pregrijavanje.



UPOZORENJE:
Opasnost od posjekotina na rukama i nogama.
Nosite zaštitne rukavice i obuću kako biste izbjegli posjekotine na rukama i nogama.



UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli rizik od prašine u očima.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Priključite napajanje tek nakon završetka svih postupaka ugradnje. Ako je potrebno, isključite glavno napajanje tijekom ugradnje.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Za spajanje uređaja na električnu mrežu, u blizini mjesta postavljanja mora biti dostupna električna utičnica. Provjerite je li priključak za struju u skladu s važećim zakonima u zemlji u kojoj se koristi.



UPOZORENJE:
Napajani strujni krug mora biti zaštićen uređajem za zaštitu od preostale struje (RCD) s okidačkom strujom koja ne prelazi 30 mA.

3.3.1 Punjenje robotske kosilice nakon postavljanja

Prije prve upotrebe proizvoda, potpuno napunite baterije (vidi odjeljak 4.5).

3.4 INSTALACIJA SATELITSKE REFERENTNE STANICE (AKO JE POTREBNO)

Za rad, robotska kosilica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA Cloud-a. Signal satelitske korekcije dostupan je u mnogim zemljama. Prethodno provjerite postoji li signal satelitske korekcije na mjestu instalacije na stiga.com ili putem aplikacije. Ako signal za korekciju satelita nije dostupan na mjestu instalacije, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao dodatna oprema.
Da biste provjerili postoji li satelitski korekcijski signal na mjestu instalacije robotske kosilice, slijedite upute putem aplikacije.
Ako na mjestu instalacije nema satelitskog korekcijskog signala, slijedite dolje navedena uputstva za instalaciju satelitske referentne stanice (nije uključena).



UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, satelitska referentna stanica se nikada ne smije pomicati nakon programiranja virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja. Robotska kosilica može napustiti programirano radno područje. Ako se referentna stanica pomakne, potrebno je ponovno programiranje.



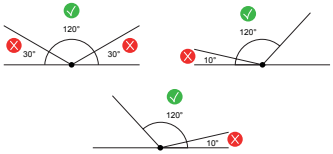
UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, ako su virtualne granice, rute prijenosa i područja izbjegavanja programirani pomoću satelitskih korekcijskih signala, a kasnije želite upravljati robotskom kosilicom pomoću satelitske referentne stanice, potrebno je reprogramiranje. Slično tome, ako su virtualne granice, rute prijenosa i područja izbjegavanja programirani pomoću satelitske referentne stanice, a kasnije želite upravljati robotskom kosilicom pomoću satelitskog korekcijskog signala, potrebno je reprogramiranje.

3.4.1 Provjere za instaliranje satelitske referentne stanice

 **ELEKTRIČNA OPASNOST:** **Koristite samo punjač i jedinicu za napajanje koje je isporučio proizvođač. Nepravilna upotreba može uzrokovati strujni udar i/ili pregrijavanje.**	 **ELEKTRIČNA OPASNOST:** **Napajani strujni krug mora biti zaštićen uređajem za zaštitu od preostale struje (RCD) s okidačkom strujom koja ne prelazi 30 mA.**
 **ELEKTRIČNA OPASNOST:** **Za spajanje uređaja na električnu mrežu, u blizini mjesta postavljanja mora biti dostupna električna utičnica. Provjerite je li priključak za struju u skladu s važećim zakonima u zemlji u kojoj se koristi.**	 **ELEKTRIČNA OPASNOST:** **Priključite napajanje tek nakon završetka svih postupaka ugradnje. Ako je potrebno, isključite glavno napajanje tijekom ugradnje.**
 **OBAVEZNO NOŠENJE RUKAVICA:** **Koristite zaštitne rukavice kako biste izbjegli rizik od posjekotina na rukama.**	 **OBAVEZNO NOŠENJE NAOČARA:** **Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli rizik od prašine u očima.**
 **ELEKTRIČNA OPASNOST:** **Ne spajajte jedinicu za napajanje u utičnicu ako je utikač ili kabel oštećen. Ne spajajte niti dodirujte oštećeni kabel dok se ne isključi iz napajanja.** **Oštećeni kabel može uzrokovati kontakt s dijelovima pod naponom.**	

Satelitska referentna stanica mora biti postavljena u područje s potpunim pogledom na nebo. Satelitska referentna stanica mora biti postavljena iznad bilo kakvih ometajućih elemenata kao što su: drveće s gustim lišćem, živice, granični zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektirajuće površine poput stakla ili metalnih zidova. Potreban je priključak na električnu utičnicu (Sl. 17).

NAPOMENA: Smatra se da je nebo potpuno vidljivo kada je vedro pod uglom od najmanje 120° u svim smjerovima.



3.4.2 Postupak instalacije satelitske referentne stanice

U odnosu na Sl. 16, satelitska referentna stanica (A) mora se instalirati pomoću nosača za montažu (E). Za napajanje je potreban izvor napajanja (F) i priključak za električnu utičnicu.

Prostor za instalaciju izvora napajanja (F) pripremite tako da bude zaštićen od sunčevog zračenja i da ne može biti preplavljen vodom ni pod kojim vremenskim uslovima.

UPOZORENJE:
Kabel za napajanje, adapter za napajanje, produžni kabel i svi ostali električni kabeli koji ne pripadaju proizvodu moraju ostati izvan područja rezanja kako bi se držali podalje od opasnih pokretnih dijelova i spriječilo oštećenje kabela koje bi moglo dovesti do kontakta s dijelovima pod naponom.

UPOZORENJE:
Kabel za napajanje i adapter moraju biti postavljeni tako da ne predstavljaju opasnost za djecu, ljude ili životinje.

UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, satelitska referentna stanica se nikada ne smije pomicati nakon programiranja virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja. Robotska kosilica može napustiti programirano radno područje. Ako se referentna stanica pomakne, potrebno je ponovno programiranje.

Zahtjevi i obaveze:

Potrebne su sljedeće komponente (vidi sl. 16):
(A) Satelitska referentna stanica;
(E) Nosač za montažu;
(H) U-vijak za pričvršćivanje nosača na stubić ili vijci za montažu na zid (nisu uključeni);
(G) Vijci za pričvršćivanje satelitske referentne stanice na nosač;
(F) Jedinica aza napajanje;
(L) Produžni kabel.

Postupak (Sl. 18):

1. Provjerite zahtjeve za instalaciju u Par. 3.4.1.
2. Pričvrstite nosač (E) na zid (N) pomoću vijaka za pričvršćivanje (nisu uključeni), pazeći da je ravan. Ako montirate na stubić (M), upotrijebite priloženi nosač (H) za pričvršćivanje nosača (E).
3. Pričvrstite satelitsku referentnu stanicu (A) na nosač (E) s konektorom (C) okrenutim prema dolje pomoću vijaka (G). Provjerite je li stanica savršeno vodoravna. Spojite satelitsku referentnu stanicu na napajanje (F) ili produžni kabel pomoću konektora (C) i zategnite prstenastu maticu.
4. Osigurajte kabel za napajanje tako da se ne može oštetiti ili uzrokovati opasnost.
5. Spojite utikač napajanja (F) u električnu utičnicu.

NAPOMENA: Vrh satelitske referentne stanice trebao bi biti što bliže vrhu zida ili stubića (Sl. 18/19).

NAPOMENA: Ako je potrebno, kabel koji napaja satelitsku referentnu stanicu možete produžiti pomoću produžnih kabela, dostupnih kao pribor. Dopuštena su maksimalno dva produžna kabela od 5 metara ili jedan kabel od 15 metara.

NAPOMENA: Kako bi se izbjegle smetnje, satelitska referentna stanica mora biti postavljena najmanje 400 cm od bilo kojih drugih satelitskih referentnih stanica koje se mogu nalaziti u blizini.

PAŽNJA:
Površina ili stub na koji je postavljena satelitska referentna stanica mora biti stabilan i ne smije se pomicati, njihati ili rotirati, na primjer, pri jakom vjetru ili lošem vremenu. Kretanje satelitske referentne stanice utječe na precizan rad robotske kosilice.

PAŽNJA:
Prilikom postavljanja satelitske referentne stanice budite oprezni. Postoji rizik od pada s velike visine ili od pada predmeta u prazno.

PAŽNJA:
Ako se satelitska referentna stanica premjesti, potrebno je reprogramirati virtualne granice, rute prijenosa i područja izbjegavanja putem aplikacije.

PAŽNJA:
Provjerite je li satelitska referentna stanica postavljena u savršeno vodoravni položaj.

3.5 PRVO AKTIVIRANJE ROBOTSKE KOSILICE

Automatski rad robotske kosilice zahtijeva niz postavki koje se mogu izvršiti putem iOS ili Android mobilnog uređaja (pametnog telefona) s instaliranom aplikacijom "STIGA GO" (Sl. 23).
Aplikacija za iOS može se preuzeti s iOS App Store-a. Aplikacija za Android može se preuzeti s Google Play Store-a.
Tijekom početne instalacije morate upariti robotsku kosilicu s aplikacijom "STIGA.GO". Slijedite uputstva u aplikaciji "STIGA.GO".



3.5.1 Prethodna prijava

Kada se prvi put prijavite u aplikaciju, možete:
- Pristupiti stranicama s informacijama o STIGA preprodavcima i proizvodima.
- Dovršiti početnu registraciju.
- Prijaviti se za već registrirane korisnike.

3.5.2 Registracija (sign up)

Odjeljak "Registracija" omogućuje registraciju korisnika i pristup svim funkcijama aplikacije.
Korisnici se mogu prijaviti pomoću svojih Google, Facebook i Apple naloga ili stvoriti novi nalog ispunjavanjem obaveznih polja.
Postupak registracije zahtijeva potvrdu e-pošte.

3.5.3 Uparivanje uređaja (Pairing)

Odjeljak "Uparivanje uređaja" omogućuje uparivanje mobilnog uređaja s robotskom kosilicom i satelitskom referentnom stanicom (ako postoji) putem Bluetooth®-a.

Za uparivanje, robotska kosilica i satelitska referentna stanica (ako postoji) moraju biti uključene i unutar 8 metara od mobilnog uređaja.
Za uparivanje nove STIGA robotske kosilice pritisnite gumb "Dodaj uređaj" (+) i slijedite čarobnjaka.
Nakon što je uparivanje dovršeno, pojavljuje se glavna stranica proizvoda na kojoj možete pristupiti raznim dostupnim izbornicima.

NAPOMENA: Ako vaš mobilni uređaj ne prepozna robotsku kosilicu, provjerite je li već povezana putem Bluetooth® veze s drugim mobilnim uređajem.

3.5.4 Daljinsko povezivanje i aktivacija SIM kartice

Robotska kosilica opremljena je modulom za mobilnu povezivost sa SIM karticom koja omogućuje povezivanje sa STIGA oblakom i daljinsko upravljanje robotskom kosilicom. Nakon uparivanja uređaja s vašim korisničkim računom, morate aktivirati SIM karticu.

Postupak:

Slijedite vođeni postupak putem aplikacije.

3.5.5 Garaža i stranica proizvoda (Device page)

Odjeljak "Garaža" prikazuje sve Stiga proizvode povezane s korisničkim profilom.
Povezani proizvodi prikazuju se pomicanjem prsta lijevo i desno kroz različite zaslone.
Za svaki od prikazanih proizvoda možete pristupiti nizu opcija koje omogućuju:
- Preimenovanje ili brisanje uređaja s korisničkog naloga.
- Pristupite informacijama o proizvodu i priručnicima.
- Provjerite povezivost mobilne mreže i status GNSS signala robotske kosilice i referentne stanice (ako postoji).
- Izvršite ažuriranja firmvera.

Iz odjeljka "Garaža" možete pristupiti "Stranici proizvoda" za svaki povezani proizvod.
Stranica proizvoda robotske kosilice podijeljena je u tri odjeljka:
- Robot.
- Postavke.
- Moj vrt.

Odjeljak "Robot" omogućuje:
- Provjeru statusa robotske kosilice (razina baterije, radni status, postavljeni način košnje).
- Pokretanje i zaustavljanje robotske kosilice.
- Forsirano vraćanje robotske kosilice u početnu točku.
- Pokretanje robotske kosilice na području do kojeg se ne može doći autonomno.

Odjeljak "Postavke" omogućuje:
- Odabir načina košnje "Pojedinačno košenje" ili "Planirano košenje" (ako je dostupno).
- Postavljanje ili izmjenu programa rada.
- Postavljanje ili izmjenu visine košnje.
- Pokretanje postupka hibernacije za zimsko skladištenje.
- Aktiviranje i odabir osjetljivosti senzora kiše.
- Aktiviranje dodatnih pomoćnih funkcija.

Odjeljak "Moj vrt" omogućuje vam:
- Registriranje virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja pomoću vođenih postupaka u aplikaciji.
- Pregled mape vrta sa snimljenim značajkama i položajem robotske kosilice u stvarnom vremenu.
- Postavljanje željenog smjera košnje.
- Pokretanje robotske kosilice za rad u određenom području vrta.

3.5.6 Inicijalizacija robotske kosilice

Inicijalizacija robotske kosilice je obavezna i potrebna u aplikaciji:
- Prilikom prvog pokretanja proizvoda.
- Kada se robotska kosilica uključi ili ponovno pokrene.
- Kada se robotska kosilica pomiče ručno.

Postupak prilikom prvog pokretanja proizvoda:
1. Pokrenite inicijalizaciju prema zahtjevu aplikacije i pričekajte da se postupak dovrši. Robotska kosilica kreće se naprijed, praveći tri koraka od približno 1 m.

Postupak prilikom uključivanja ili ručnog pomicanja robotske kosilice:
1. Postavite robotsku kosilicu unutar programirane zone tako da se može kretati najmanje 3 m unutar virtualne granice bez nailaženja na prepreke.
2. Pokrenite inicijalizaciju prema zahtjevu aplikacije i pričekajte da se postupak dovrši. Robotska kosilica će se kretati naprijed, praveći tri koraka od približno 1 m.

3.5.7 Programiranje virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja

Prije nego što nastavite s programiranjem, provjerite jeste li dovršili sljedeće korake: uparivanje uređaja (Par. 3.5.3) i inicijalizaciju robotske kosilice (Par. 3.5.6).

Programiranje virtualnih granica različitih zona i zatvorenih područja, ruta prijevoza i područja izbjegavanja vrši se pomoću odgovarajućih vođenih postupaka u aplikaciji "STIGA.GO". Postupci zahtijevaju da robotsku kosilicu vodite ručno, hodajući uz nju (Par. 3.2).

Zahtjevi i obaveze:
- Android ili iOS mobilni uređaj s internetskom vezom (nije uključen) (Sl. 20.A).

Robotom se može upravljati:
- Korištenjem virtualne komnde za upravljanje u aplikaciji (Sl. 20.B).

Najvažniji koraci navedeni su u nastavku:
1. Preuzmite aplikaciju "STIGA.GO" iz Google Play Store za Android uređaje ili App Store za iOS uređaje.
2. Slijedite postupak pokretanja robota prikazan u aplikaciji.
3. Upravljajte robotskom kosilicom virtualnom komandom do tačke od koje želite započeti programiranje.
4. Započnite snimanje virtualnih granica ili putova pritiskom na odgovarajući taster.
5. Upravljajte robotskom kosilicom virtualnom komandom duž cijelog oboda ili rute koji treba programirati. Početna i krajnja točka virtualnog perimetra moraju se podudarati. Također je moguće snimiti perimetar ili virtualne putove metodom "od tačke do tačke". U tom slučaju robot snima obod ili rutu kao niz ravnih linija između tačaka koje je odabrao korisnik.



UPOZORENJE:
Poštujte minimalne udaljenosti od prepreka i uputstva data u Par. 3.2.1.

6. Potvrdite registraciju.

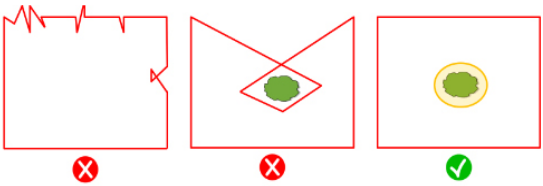
NAPOMENA: Nakon što su virtualne granice programirane, robotska kosilica će se vratiti duž cijelog virtualnog perimetra kako bi provjerila je li programiranje ispravno izvršeno.

NAPOMENA: Za različito upravljanje različitim područjima vrta možete programirati više virtualnih zona.

NAPOMENA: Prije programiranja putova prijenosa i zona izbjegavanja morate programirati virtualne granice.

NAPOMENA: Ne pomičite robotsku kosilicu ručno; svako ručno kretanje zahtijeva ponavljanje postupka inicijalizacije.

NAPOMENA: Za pravilan rad robotske kosilice izbjegavajte ukrštanja i/ili preklapanja u virtualnom perimetru.



UPOZORENJE:
Prilikom programiranja virtualnih granica, putanja prijenosa i područja izbjegavanja, morate se držati na udaljenosti od najmanje 6 metara od kosilice.

UPOZORENJE:
Radno područje ili putanje koje mašina koristi za svoj prijenos moraju biti postavljene tako da ne uključuju javne prostore, područja koja se obično koriste za parkiranje, tranzit vozila ili su pogođena protokom ljudi kako bi se izbjegla šteta na ljudima, imovini ili nesreće vozila.

UPOZORENJE:
Radi vaše vlastite sigurnosti i kako bi se izbjegla šteta ljudima, životinjama ili imovini, operater se mora upoznati s područjem u kojem se robotska kosilica ručno koristi.
Prilikom rukovanja robotom budite oprezni kako biste izbjegli pad.

UPOZORENJE:
Radno područje i općenito područja u kojima se robotska kosilica može kretati moraju biti ograničeni neprohodnom fizičkom barijerom.
Postavite barijeru ili nadzirite robotsku kosilicu tijekom rada.

3.5.8 Mapa vrta

Iz odjeljka "Moj vrt" možete pristupiti mapi vrta i vidjeti:
- Virtualne granice.
- Područja koja treba izbjegavati.
- Rute prijenosa.
- Položaj robotske kosilice u stvarnom vremenu.
- Odgovarajuću povratnu rutu.

3.5.9 Pojedinačno košenje (single cut)

Kada je postavljeno na "Pojedinačno košenje", robotska kosilica izvodi jedan radni ciklus.

NAPOMENA: Kada robotska kosilica završi ciklus koji pokriva cijeli vrt, vraća se na mjesto sakupljanja.

NAPOMENA: Kada robotska kosilica završi ciklus koji pokriva jedno područje, nastavlja izravno na sljedeće područje košnje.

3.5.10 Upravljanje podatkovnim paketom

Provjerite uslove i odredbe podatkovnog paketa na Stiga.com.

3.5.11 Zaključavanje tastataure (App Lock)

Kako biste spriječili djecu ili neovlaštene osobe da koriste robotsku kosilicu, možete zaključati tastaturu. To omogućuje upravljanje robotskom kosilicom isključivo putem aplikacije.

Postupak:

1. Omogućite ili onemogućite funkciju Zaključavanje tastature/App Lock u meniju "Postavke" u aplikaciji.

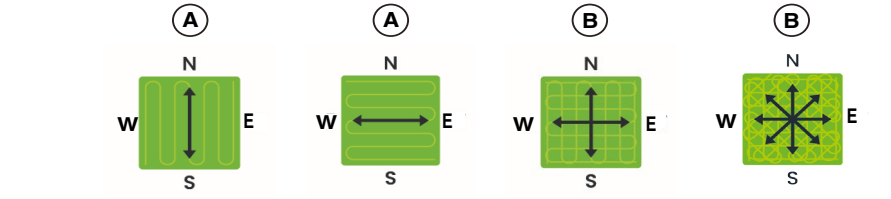
NAPOMENA: Kada je ova funkcija omogućena, zaključavanje tastature ostaje aktivno čak i ako je robotska kosilica isključena.

3.5.12 Postavljanje željenog načina navigacije

Ova funkcija omogućuje postavljanje načina navigacije kojim se robotska kosilica kreće unutar vrta tijekom košnje.

Možete odabrati različite smjerove košnje (A) ili njihovu kombinaciju (B). Također možete fino podesiti odabrani smjer košnje kako biste ga poravnali s bilo kojim strukturama ili oblicima u vrtu. Podešavanje se može izvršiti u rasponu od -90° do +90°, s preciznošću od 0,1°.

Promjena načina navigacije od strane korisnika u području gdje je košnja započeta, ali nije završena, stupa na snagu nakon što je košnja dotičnog područja završena.



Postupak:

1. Odaberite željeni način navigacije iz menija "Postavke" aplikacije.
2. Ako je potrebno, prilagodite smjer košnje pomoću tastera "+" i "-" dok ne postignete željenu postavku.

3.5.13 Košenje ivica (Border Cut)

Odjeljak "Košenje ivica", ako je aktiviran, omogućuje košnju ivica vrta i nepokošenih područja. Robotska kosilica obavlja košnju ivica nakon što završi programirano područje.

Postupak:

1. Aktivirajte funkciju "košenja ivica" iz menija "Postavke" u aplikaciji. Funkciju možete aktivirati zasebno za svaku virtualnu zonu ili programiranu zonu zabrane košnje.

3.5.14 Senzor za kišu

Funkcija "Senzor za kišu" omogućuje omogućavanje ili onemogućavanje senzora kiše na robotskoj kosilici.

Postupak:

1. Aktivirajte funkciju iz menija "Postavke" u aplikaciji.

3.5.15 Ažuriranje softvera (Firmware Update)

Ažuriranja firmvera proizvoda, ako su dostupna, prikazuju se na stranici "Garaža" proizvoda.

3.5.16 Profil / Odabir preferiranog prodavca / Poruke

U odjeljku "Profil" možete urediti podatke o svom nalogu i promijeniti lozinku.

Odjeljak "Prodavač" omogućuje odabir preferiranog servisnog centra.

Odjeljak "Poruke" omogućuje pregled poruka/informacija.

3.5.17 Uređivanje ili bisanje virtualnog perimetra, rute prijenosa i područja izbjegavanja.

Virtualni perimetar različitih zona možete izmijeniti na dva načina:
- Brisanje elementa: element se u potpunosti briše i zahtijeva ponovnu registraciju.
- Izmjena elementa: možete izmijeniti samo dio elementa bez njegovog potpunog brisanja.

Ako trebate izmijeniti rute prijenosa ili područja izbjegavanja, morate ih izbrisati, a zatim ponovno registrirati.

Postupak:
1. Za brisanje elementa ksa mape odaberite ga iz menija "Postavke" u aplikaciji i pritisnite taster "Izbriši".
2. Za izmjenu virtualnog perimetra odaberite željeno virtualno područje iz menija "Postavke" u aplikaciji i pritisnite taster "Uredi". Zatim slijedite uputstva u aplikaciji.

3.5.18 Postavljanje prioriteta košnje vrtnih područja

Različita virtualna vrtna područja kose se prema redoslijedu kojim su zabilježena.

Možete promijeniti prioritet košnje pojedinačnih područja kako biste promijenili njihov redoslijed košnje.

Postupak:

1. Odaberite željenu virtualnu zonu rezanja iz menija "Postavke" u aplikaciji i povucite je na željeni položaj unutar liste zona.

NAPOMENA: Za svako područje vrta prikazuje se i postotak dovršenosti košnje, čime se identifikuju područja koja su već potpuno pokošena i napredak područja koje se trenutno kosi.

3.5.19 Zona privremene zabrane košnje (ako je dostupna)

Funkcija "Zona privremene zabrane košnje" omogućuje vam privremeno isključivanje dijela vrta iz područja košnje. Područje koje se može odabrati mora biti dio perimetra između dvije tačke A i B koje je odabrao korisnik i ravne linije koja ih spaja. Odabrano područje ne smije se sijeći s rutama prijenosa.
Robotska kosilica neće ući u isključenu zonu dok ne istekne postavljeno vrijeme, već će nastaviti raditi u ostalim područjima vrta.

Postupak:

1. Odaberite funkciju iz izbornika "Postavke" u aplikaciji.
2. Slijedite uputstva u aplikaciji za odabir područja vrta koje želite isključiti i postavite željeno trajanje.

3.5.20 Ostani podalje (Stay Away) (ako je dostupno)

Funkcija "Ostani podalje" omogućuje vam privremeno isključivanje dijela vrta iz područja košnje. Područje koje se može odabrati je krug s radijusom koji odabire korisnik i centriran je na GPS položaju mobilnog uređaja ili tačka odabrana na virtualnoj karti. Odabrano područje ne smije se sijeći s rutama prijenosa.
Robotska kosilica neće ući u isključenu zonu dok ne istekne postavljeno vrijeme, već će nastaviti raditi u ostalim područjima vrta.

Postupak:
1. Odaberite funkciju iz menija "postavke" u aplikaciji.
2. Slijedite uputstva u aplikaciji za odabir područja vrta koje želite isključiti i postavite željeno trajanje.

NAPOMENA: Ako koristite GPS lokaciju mobilnog uređaja za postavljanje središta kruga, lokacija te točke, a time i područja koje se ne reže, ovisi o točnosti GPS signala koji prima mobilni uređaj, a koja je obično +/- 5 metara.

4. RAD

Zahtjevi i obaveze:
- Instalacija satelitske referentne stanice, ako je potrebno (vidi Par. 3.4).
- Početna visina trave unutar radnog dometa robotske kosilice: 20-95 mm.
- Baterije su napunjene (Vidi Par. 4.5).
- Prograamiranje virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja (Vidi Par. 3.5.7).
- Visina košnje je odgovarajuće podešena (Vidi Par. 4.7).

4.1 KOMPONENTE ZA PUŠTANJE U RAD

1. Mobilni uređaj (nije uključen) (Sl. 4.C).
2. Baterije (isporučuje se prilikom kupovine mašine) (Sl. 4.B).
3. Punjač (uključen u mašinu) (Sl. 4.A).
4. Radio -komanda (dodatak - nije uključen) (Sl. 4.D).

4.2 PROVJERA SIGURNOSNIH ZNAČAJKI ZA POKRETANJE ROBOTSKE KOSILICE

Za pokretanje robotske kosilice morate programirati virtualne granice, putove prijenosa i područja izbjegavanja (Vidi Par. 3.5.7).

Zahtjevi i obaveze:
- Sigurnosni ključ

Postupak:
1. Provjerite je li sigurnosni ključ umetnut. Ako se izvadi, robotska kosilica se neće pokrenuti.
2. Provjerite je li taster "STOP" neaktivan. Pritiskom se zaustavlja robotska kosilica i otvara zaštitni poklopac upravljačke ploče.
3. Provjerite je li robotska kosilica ispravno postavljena na tlo. U slučaju prevelikog nagiba (≥27%) ili ispupčenja, senzori nagiba (inklinometar) zaustavljaju robotsku kosilicu.

4.3 RUČNI REŽIM RADA ROBOTSKE KOSILICE

U ovom načinu rada, robotska kosilica izvršava radni ciklus, vraća se na početnu tačku i ostaje tamo do sljedećeg ručnog pokretanja.

Za korištenje mašine morate programirati virtualne granice, putove prijenosa i područja izbjegavanja (vidi odjeljak 3.5.7).

Postupak:
1. Postavite robotsku kosilicu unutar oboda instalacije.
2. Pritisnite taster „**STOP**“ (Sl. 2.D) za otvaranje poklopca (Sl. 3.A) i pristup upravljačkoj konzoli (Sl. 3.B).
3. Pritisnite dugme „**ON/OFF**“ (Sl. 3.E) 5 sekundi da biste uključili robotsku kosilicu.
4. Pritisnite dugme „**ODABIR NAČINA RADA**“ (Sl. 3.F) dok ne počne treptati samo ikona „**POJEDINAČNI RADNI CIKLUS**“ (Sl. 3.L).
5. Pritisnite dugme „**POTVRDI**“ (Sl. 3.G). Ikona (Sl. 3.L) svijetli neprestano kako bi potvrdila radnju.
6. Zatvorite poklopac (Sl. 3.A).
7. Robotska kosilica će početi raditi.

NAPOMENA: ako se nakon pritiska tastera „**POTVRDI**“ pritisne i tipka „**ODABIR NAČINA RADA**“, ikone koje se odnose na odabrane funkcije ponovno će početi treptati, što zahtijeva potvrdu upravo odabrane funkcije. Pritisnite dugme „**POTVRDI**“. Ikone će se vratiti na stalno svjetlo.



PAŽNJA:
Ako se poklopac otvori tijekom rada, ikone odabranih funkcija će treptati kako bi naznačile da morate potvrditi radnju prije zatvaranja poklopca. Ako se poklopac zatvori bez pritiska na dugme "POTVRDI", robot neće izvršiti nikakvu radnju dok korisnik ne da novu naredbu.

4.4 OPIS KONTROLA NA ROBOTSKOJ KOSILICI

Spisak konmandi, indikatora i njihovih funkcija:

- Dugme **“STOP”** (Sl. 2.D): koristi se za sigurno zaustavljanje robotske kosilice.
- **„BEZBEDNOSNA PEČURKA“ - DUGME ZA HITNE SLUČAJEVE** (Sl. 2.E): omogućuje vam trenutno zaustavljanje mašine u hitnom slučaju.
  Ovo dugme ima dva položaja:



1. Aktiviranje: ppritiskom na dugme za hitan slučaj zaustavljaju se motori reznih glava i kontrolu proklizavanja.



2. Ponovno aktiviranje: okrenite dugme za hitne slučajeve u smjeru kazaljke na satu kako biste resetirali sve funkcije. Za pokretanje mašine morate ponoviti postupak pokretanja pomoću tastera (par. 4.2).

NAPOMENA: Kada je dugme za slučaj nužde aktivirano, nije moguće startati mašinu.



UPOZORENJE:
Dugme za slučaj nužde nikada se ne smije koristiti kao uobičajena metoda zaustavljanja mašine.

- **“SIGURNOSNI KLJUČ”** (Sl. 3.C): koristi se za sigurno isključivanje robotske kosilice.
- Dugme **“ON/OFF”** (Sl. 3.E): koristi se za uključivanje i isključivanje robotske kosilice te za resetiranje alarma.
- Dugme „**ODABIR NAČINA RADA**“ (Sl. 3.F): koristi se za odabir načina rada robotske kosilice i za prisilni povratak u početnu tačku.
- Dugme „**POTVRDI**“ (Sl. 3.G): koristi se za potvrdu odabranog režima rada.
- Svjetleća ikona „**PLANIRANI PROGRAM**“ (Sl. 3.I): koristi se za prikaz postavki planiranog programa (ako su dostupne).
- Svjetleća ikona „**POJEDINAČNO KOŠENJE**“ (Sl. 3.L): koristi se za prikaz postavki pojedinačnog radnog ciklusa.
- Svjetleća ikona „**POVRATAK NA POČETNU TAČKU**“ (Sl. 3.H): koristi se za prikaz prisilnog povratka na postavku početne tačke robotske kosilice.
- Dugme „**BLUETOOTH®**” (Sl. 3.M): koristi se samo u servisnom centru za dijagnostiku
- Svjetleća ikona „**ALARM**“ (Sl. 3.N): koristi se za prikaz stanja alarma.
- Svjetleća ikona „**BATERIJA**“ (Sl. 3.O): koristi se za prikaz napunjenosti baterije.

4.4.1 Sigurnosno zaustavljanje - Dugme Stop

Dugme "**STOP**" je naredba koja sigurno zaustavlja robotsku kosilicu, bez obzira na njen način rada.

Postupak:
1. Pritisnite dugme "**STOP**" dok se robotska kosilica kreće ili je zaustavljena.
2. Pritiskom na dugme "**STOP**" zaustavlja se robotska kosilica i otvara se poklopac, omogućujući pristup ostalim kontrolama.

4.4.2 Sigurno isključivanje - Sigurnosni ključ

Sigurnosni ključ, kada se izvadi, omogućuje sigurno isključivanje robotske kosilice.

OBAVEZA:
Uvijek izvadite sigurnosni ključ prije bilo kakvog čišćenja, transporta ili održavanja.

Postupak:
1. Pritisnite dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristup upravljačkoj ploči.
2. Pritisnite dugme za isključivanje nekoliko sekundi i pričekajte da se LED na dugmetu ugasi.
3. Tek nakon što se LED ugasi, trebali biste izvaditi sigurnosni ključ kako biste sigurno isključili robotsku kosilicu. Sigurnosni ključ čuvajte na sigurnom mjestu.
4. Nakon održavanja umetnite sigurnosni ključ kako biste uključili robotsku kosilicu.

4.4.3 Uključivanje i isključivanje - Dugme ON/OFF

Dugme **"ON/OFF"** omogućuje ručno uključivanje i isključivanje robotske kosilice.

Postupak:
1. Pritisnite dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristup upravljačkoj ploči.
2. Pritisnite dugme**"ON/OFF"** 5 sekundi kako biste uključili ili isključili robotsku kosilicu.

NAPOMENA: Za uključivanje robotske kosilice potrebno je umetnuti sigurnosni ključ.

NAPOMENA: Ako su neki alarmi aktivni, dvostrukim pritiskom na dugme**"ON/OFF"** resetirate ih.

4.4.4 Odabir jednog radnog ciklusa / prisilni povratak na mjesto - Dugme za odabir načina rada

Robotska kosilica radi prema mogućim odabirima opisanim u nastavku.

ODABIR TASTATURE I RAD ROBOTA

POJEDINAČAN CIKLUS RADA

Robotska kosilica izvodi pojedinačni forsirani radni ciklus i vraća se na mjesto sastanka.
Robotska kosilica ostaje u priključnoj stanici dok korisnik ručno ne intervenira.



POVRATAK NA POČETNO MJESTO

Robotska kosilica vraća se na početno mjesto.
Robotska kosilica ostaje u priključnoj stanici dok korisnik ručno ne intervenira.



Postupak:
1. Pritisnite dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristup upravljačkoj ploči.
2. Pritisnite dugme "**ODABIR NAČINA RADA**" dok ikone funkcija koje želite aktivirati ne počnu treperiti. Ikone odabranih funkcija trepere.
3. Pritisnite dugme „**POTVRDI**". Ikone odabranih funkcija će stalno svijetliti kako bi potvrdile rad.
4. Zatvorite poklopac.
5. Robotska kosilica će početi raditi prema postavljenom načinu rada.

NAPOMENA: Ako se nakon pritiska na dugme „**POTVRDI**“ pritisne dugme „**ODABIR NAČINA RADA**“, ikone koje se odnose na odabrane funkcije ponovno počinju treptati, tražeći potvrdu upravo odabrane funkcije. Pritisnite dugme „**POTVRDI**“. Ikone se vraćaju na stalno svjetljenje.



PAŽNJA:
Ako se poklopac otvori, bilo tijekom rada ili dok je robot na mjestu sastanka, ikone koje se odnose na odabrane funkcije trepere kako bi naznačile da se operacija mora potvrditi prije zatvaranja poklopca. Ako se poklopac zatvori bez pritiska na dugme "POTVRDI", robot neće izvršiti nikakvu radnju dok korisnik ne da novu naredbu.

NAPOMENA: Ako je baterija robota prazna, ikona baterije treperi crveno kako bi pokazala da se izabrana radnja ne može izvršiti.

NAPOMENA: Robotska kosilica pokreće se tek nakon što se poklopac zatvori.

4.4.5 Prikaz statusa Bluetooth® - Dugme Bluetooth®

Robotska kosilica automatski upravlja Bluetooth® vezom s vanjskim mobilnim uređajima. Bluetooth® veza dostupna je cijelo vrijeme kada je robotska kosilica uključena. Samo jedan mobilni uređaj može biti povezan s robotskom kosilicom putem Bluetooth®-a istovremeno. Robotska kosilica se automatski isključuje s uređaja kada se aplikacija zatvori. Dugme "**BLUETOOTH®**" koristi samo servisni centar za dijagnostiku.

NAPOMENA: Za uparivanje uređaja s robotskom kosilicom putem Bluetooth®-a, pogledajte par. 3.5.3 “Uparivanje”.

4.4.6 Prikaz statusa alarma - Ikona alarma

Osvijetljena ikona "**ALARM**" označava anomaliju u radu.

Postupak:

1. Pritisnite dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristup upravljačkoj ploči.
2. Provjerite status alarma gledajući ikonu crvenog svjetla, koja može biti stalno upaljena ili treperiti.
3. Nakon rješavanja problema, isključite robotsku kosilicu pomoću dugmeta "**ON/OFF**", pričekajte nekoliko sekundi, a zatim je ponovno uključite pomoću gumba "**ON/OFF**". Ako problem i dalje postoji, obratite se servisnom centru.

NAPOMENA: Detalji o anomalijama mogu se vidjeti putem aplikacije.

NAPOMENA: Neke vrste pogrešaka mogu se resetirati daljinski putem aplikacije.

NAPOMENA: Neke vrste pogrešaka ne mogu se resetirati daljinski, već se moraju resetirati pomoću tipkovnice robotske kosilice, u skladu s evropskim sigurnosnim standardom EN-50636.

4.5 PUNJENJE BATERIJE

NAPOMENA: Punjenje se mora odvijati isključivo putem punjača baterije (sl. 4.A). Drugi sistemi punjenja mogu trajno oštetiti bateriju.

NAPOMENA: Preporučena temperatura punjenja je 4-40 °C.

4.5.1 Prikaz napunjenosti baterije - Ikona baterije

Osvijetljena ikona "**BATERIJA**" prikazuje status napunjenosti baterije.

Postupak:

1. Pritisnite dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristup upravljačkoj ploči.
2. Provjerite status napunjenosti baterije pomoću svjetleće ikone:
   - Plava ikona: baterija je napunjena (nivo napunjenosti > 40%).
   - Crvena ikona:baterija je skoro prazna (nivo napunjenosti 15-40%).
   - Trepćuća crvena ikona: baterija je skoro prazna (nivo napunjenosti < 15%).
3. Ako se robotska kosilica puni, ikona svjetla treperi plavo (slika 3.O) treperi plavo.

NAPOMENA: Ako ikona baterije (Sl. 3.O) brzo treperi crvenim svjetlom kada se pritisne naredba, operacija se ne može izvršiti i baterije će se morati ručno napuniti (vidi Par. 4.5.3).

4.5.2 Punjenje unutarnjih baterija stroja

Postupak "**PUNJENJE BATERIJ**E" omogućuje vam ručno punjenje robotske kosilice:

1. Postavite robotsku kosilicu blizu utičnice.
2. Pritisnite taster „**STOP**“ (Sl. 2.D) za otvaranje poklopca (Sl. 3.A) i pristupite upravljačkoj konzoli (Sl. 3.B).
3. Izvucite ključ (Sl. 3.C).
4. Spojite isporučeni punjač na utičnicu za punjenje (Sl. 4.A) koristeći odgovarajući bajonetni priključak odgovarajućeg konektora (Sl. 9.A).
5. Spojite punjač na električnu utičnicu umetanjem odgovarajućeg utikača (Sl. 9.B).
6. Svjetleća ikona „**BATERIJA**“ (Sl. 3.O) treperi plavo, što označava da se robotska kosilica puni.
7. Zatvorite poklopac (Sl. 3.A).
8. Ostavite robotsku kosilicu da se puni dok se baterije potpuno ne napune.
9. Nakon što se potpuno napuni, isključite punjač iz utičnice za punjenje.
   - Rotirajte prstenastu maticu konektora suprotno od kazaljke na satu (Sl. 9.C);
   - Izvucite konektor (Sl. 9.D).

Tijekom punjenja, LED indikatori baterije (Sl. 3.O) progresivno trepere. Kada se dosegne svaki prag napunjenosti, odgovarajuća led dioda ostaje stalno upaljena, dok ostale nastavljaju treperiti.

NAPOMENA: Baterije se moraju napuniti prije zimskog skladištenja kako je opisano u Par. 6.2.

4.5.3 Sigurno punjenje vanjskih baterija

Baterija se može puniti nezavisno pomoću istog punjača koji se koristi za punjenje mašine:

1. Izvadite bateriju iz mašine (Sl. 11.E);
2. Bateriju postavite na suho, sigurno i stabilno mjesto.
3. Uklonite gumeni zaštitni poklopac s priključka.
4. Punjač priključite na mrežnu utičnicu umetanjem odgovarajućeg utikača.
5. Priključite isporučeni punjač na priključak za punjenje baterije koristeći odgovarajući bajonetni priključak za pričvršćivanje odgovarajućeg priključka. Pogledajte korisnički priručnik za bateriju.

NAPOMENA: Tijekom punjenja, sve funkcije uređaja su onemogućene.

UPOZORENJE:
Ne punite jednu bateriju unutar mašine.

NAPOMENA: Baterije robotskih kosilica su kvarljivi elementi i njihov kapacitet punjenja se s vremenom smanjuje, smanjujući autonomiju rada robotske kosilice bez ugrožavanja njezina rada.

4.6 UMETANJE I VAĐENJE BATERIJA IZ UREĐAJA

UPOZORENJE:
Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uslovima (vidi par. 2.8).

4.6.1 Umetanje baterija

1. Otvorite poklopac odjeljka za baterije (Sl. 10). Mašina se automatski isključuje kada se otvori poklopac baterije.
2. Umetnite bateriju u odjeljak (Sl. 11.A).
3. Spojite konektor na mašini tako da ga potpuno pritisnete (Sl. 11.B).
4. Zatvorite odjeljak za baterije (Sl. 10).
5. Za rad, ponovno pokrenite mašinu.

4.6.2 Vađenje baterije

1. Otvorite poklopac odjeljka za baterije (Sl. 10).
2. Okrenite spojni prsten suprotno od smjera kazaljke na satu (Sl. 11.C).
3. Izvucite konektor (Sl. 11.D).
4. Izvadite bateriju iz kućišta (Sl. 11.E).
5. Zatvorite odjeljak za baterije (Sl. 10).

4.7 PODEŠAVANJE VISINE KOŠENJA TRAVE

Postupak „**PODEŠAVANJE VISINE KOŠENJA**“ opisuje kako podesiti visinu noževa za košenje.
Za podešavanje visine košnje slijedite uputstva u aplikaciji.

UPOZORENJE:
Ne dodirujte reznu glavu prilikom podešavanja visine košnje.

UPOZORENJE:
Kako biste osigurali pravilan rad sistema za podešavanje visine noževa, provjerite da se u blizini noževa i zaštitnih mijehova motora noževa ne nakuplja trava ili prljavština.

4.8 MODUL KAMERE, MODUL LIDAR SENZORA I ULTRAZVUČNI MODUL

Korištenjem modula kamere (Sl. 22.A), lidar modula i ultrazvučnog modula (vidi Par. 2.2), robotska kosilica može prepoznati prepreke unutar radnog područja i ruba područja košnje kako bi izbjegla sve prepreke u radnom području i poboljšala navigacijske performanse (Sl. 22).

Postupak:
1. Slijedite uputstva u aplikaciji „Stiga.GO“ za podešavanje radnih parametara modula kamere, lidar modula, ultrazvučnog modula i aktiviranje dodatnih funkcija.

NAPOMENA: Radi zaštite vaše privatnosti, slike i videozapisi koje modul kamere snimi tijekom rada obrađuju se u stvarnom vremenu od strane robotske kosilice i ne pohranjuju se u unutarnju memoriju robotske kosilice.

NAPOMENA: Učinkovitost prepoznavanja prepreka i rubova radnog područja ovisi o mnogim faktorima: obliku i veličini objekta, uslovima osvjetljenja, čistoći i istrošenosti leće, vrsti trave, vremenskim uslovima itd.

NAPOMENA: Ako je trava previsoka, modul kamere može protumačiti vegetaciju kao prepreku. Ako se robotska kosilica više puta zaustavlja ili mijenja smjer zbog visoke trave, potrebno je smanjiti visinu trave pomoću tradicionalne kosilice.

NAPOMENA: Sočivo modula kamere uvijek održavajte čistom kako biste osigurali tačan rad sstema prikaza.

UPOZORENJE:
Modul kamere možda neće moći detektirati objekte ako su potpuno okruženi ili prekriveni vegetacijom, na primjer u visokoj, gustoj travi.

UPOZORENJE:
Ne gledajte izravno u led osvjetljivač modula kamere kako biste izbjegli oštećenje vida.

4.9 RAD SATELITSKE REFERENTNE STANICE - INDIKATORSKA LAMPICA STATUSA (AKO POSTOJI)

Satelitska referentna stanica opremljena je indikatorskom lampicom (R) ispod (Sl. 21), koja svijetli na sljedeći način:

- Svjetlo isključeno: Referentna stanica nije uključena ili je svjetlo onemogućeno putem aplikacije.
- Trepćuće zeleno svjetlo: skeniranje satelita u tijeku; pričekajte nekoliko minuta da stanica bude spremna. Tijekom ove faze nije moguće snimiti virtualni perimetar ili pokrenuti robotsku kosilicu. Ako svjetlo nastavi bljeskati dulje vrijeme (više od 30 minuta), stanica nije ispravno instalirana. Ponovno instalirajte stanicu slijedeći upute opisane u Par. 3.4.2.
- Stalno zeleno svjetlo: Referentna stanica je spremna za upotrebu. Moguće je registrirati virtualni perimetar i pokrenuti robotsku kosilicu.
- Trepćuće žuto svjetlo: Referentna stanica nije spojena na mobilnu mrežu. Nije moguće registrirati virtualni perimetar ili pokrenuti robotsku kosilicu. Provjerite jeste li dovršili fazu uparivanja proizvoda putem aplikacije (vidi odjeljak 3.5). Ako problem i dalje postoji, ponovno pokrenite referentnu stanicu (isključite je iz napajanja i ponovno je spojite nakon 30 sekundi).

Ako problem i dalje postoji, obratite se servisnom centru.

- Trepćuće crveno svjetlo: došlo je do kvara na referentnoj stanici. Obratite se servisnom centru.

5. ODRŽAVANJE

UPOZORENJE:
Koristite samo originalne rezervne dijelove.

UPOZORENJE:
Ne mijenjajte, neovlašteno ne mijenjajte, ne zaobilazite i ne uklanjajte instalirane sigurnosne uređaje.

UPOZORENJE:
Opasnost od posjekotina na rukama i nogama.
Koristite zaštitne rukavice i obuću kako biste izbjegli nezgode.

UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli rizik od prašine u očima.

PAŽNJA:
Prekomjerna upotreba vode može uzrokovati curenje i oštećenje električnih komponenti.

ZABRANA:
Ne koristite mlazove vode pod pritiskom.

ZABRANA:
Kako biste izbjegli nepovratno oštećenje električnih i elektroničkih komponenti, nemojte robotsku kosilicu, djelomično ili u potpunosti, uranjati u vodu.

ZABRANA:
Ne perite unutarnje dijelove robotske kosilice kako biste izbjegli oštećenje električnih i elektroničkih komponenti.

ZABRANA:
Ne koristite rastvore ili benzin kako biste izbjegli oštećenje obojenih površina i plastičnih dijelova.

ZABRANA:
Za čišćenje sočiva modula kamere i senzora općenito koristite samo meku, blago vlažnu krpu. Ni pod kojim uslovima nemojte koristiti četke, strugače, abrazivne spužve ili hemijske rastvore.

5.1 PLANIRANO ODRŽAVANJE

Za bolji rad i duži vijek trajanja, redovito čistite proizvod i mijenjajte istrošene dijelove.
Izvodite radove održavanja učestalošću navedenom u tabeli.

UČESTALOST	KOMPONENTA	VRSTA ODRŽAVANJA	REFERENCA
Prije svake upotrebe i najmanje svakih 8 sati rada	Nož	Očistite i provjerite učinkovitost oštrice reznog uređaja.	Vidi Par. 5.3
		Ako je rezni element savijena zbog udara ili je istrošen, zamijenite ga.	Obratite se ovlaštenom servisnom centru.
	Kontakti za punjenje	Očistite i uklonite oksidaciju.	Vidi Par. 5.3
	Modul kamere i senzori	Očistite objektiv	Vidi Par. 5.3
Mjesečno ili svakih 100 sati košnje	Robotska kosilica	Čišćenje	Vidi Par. 5.3
	Kablovi za napajanje	Provjerite ima li istrošenosti ili oštećenja i po potrebi ih zamijenite	Obratite se ovlaštenom servisnom centru
Na kraju sezone košnje ili svakih šest mjeseci ako se robotska kosilica ne koristi	Baterije	Izvršite punjenje baterija prije skladištenja	Vidi Par. 5.4

Godišnje održavanje u ovlaštenom servisnom centru potrebno je kako bi robotska kosilica bila u dobrom radnom stanju.
Servis uključuje niz provjera, uključujući:
- unutarnje i vanjsko čišćenje robotske kosilice;
- opći pregled stanja robotske kosilice;
- zamjenu istrošenih dijelova;
- provjeru stanja baterije;
- provjeru momenta;
- provjeru i, ako je potrebno, zamjenu udarnih i podiznih mehanizama te njihovih zaštitnih mijehova;
- provjeru i, ako je potrebno, zamjenu gumenih mijehova koji štite motor noža kako bi se održale specifikacije zaštite od prodora vode;
- zamjenu brtvi poklopca baterije kako bi se održale specifikacije zaštite od prodora vode.

NAPOMENA: Kvarovi nastali zbog neprovođenja godišnjeg servisa neće biti pokriveni jamstvom.

5.2 ODRŽAVANJE REZNE GLAVE

UPOZORENJE:
Ne dodirujte rezni nastavak dok se ključ za paljenje ne izvuče i rezni nastavak se potpuno ne zaustavi. Pazite budući se rezna glava može kretati čak i kad je izvađen sigurnosni ključ (za modele na bateriju).

PAŽNJA:
Sve operacije vezane za reznu glavu (skidanje, oštrenje, uravnotežavanje, popravka, ponovna montaža i/ili zamjena) jesu zahtjevni radovi za koje je potrebna posebna stručnost kao i upotreba odgovarajućeg alata; iz sigurnosih razloga, potrebno je ove radnje izvršiti uvijek u specijaliziranom servisu.

PAŽNJA:
Uvijek zamijenite reznu glavu koja se oštetila, iskrivila ili istrošila, skupa s njenim vijcima, kako bi se održala uravnoteženost.

VAŽNO *Uvijek koristite originalne alate za rezanje s oznakom navedenom u tablici „Tehnički podaci“ ili u poglavlju „Dodaci na zahtjev”.*

5.3 ČIŠĆENJE

5.3.1 Čišćenje proizvoda

UPOZORENJE:
Opasnost od posjekotina na rukama i nogama.
Koristite zaštitne rukavice i obuću kako biste izbjegli nezgode.

UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli rizik od prašine u očima.

• Zahtjevi i obaveze:

- Spužva
- Neutralni sapun
- Četka
- Voda
- Suha krpa
- Rukavice
- Naočare



OBAVEZNO NOŠENJE RUKAVICA:
Koristite zaštitne rukavice kako biste izbjegli rizik od posjekotina na rukama.



OBAVEZNO NOŠENJE NAOČARA:
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli rizik od prašine u očima.

• Opšće indikacije:

Svaki put nakon upotrebe izvršite čišćenje prema slijedećim upustvima: (Sl. 12)

- Ne koristite mlazove vode i izbjegavajte vlaženje baterija i električnih komponenti.
- Uklonite ostatke trave i blata koji su se nakupili unutar šasije.
- Uvijek obratite pažnju da na otvorima za vazduh nema krša.
- Ne koristite agresivne tekućine za čišćenje šasije.
- Kako biste smanjili rizik od požara, održavajte mašinu čistom od trave, lišća ili prekomjerne masnoće.

- Podignite poklopac motora i komprimiranim zrakom očistite svu prljavštinu ili travu koja se nakuplja na baterijama.

• Postupak:

1. Pritisnite dugme "**STOP**" da biste zaustavili robotsku kosilicu i otvorili zaštitni poklopac.
2. Isključite je iz električne mreže.
3. Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uslovima (vidi par. 2.8).
4. Očistite sve vanjske površine robotske kosilice spužvom navlaženom toplom vodom i neutralnim sapunom.
5. Očistite sočivo modula kamere, lidar i ultrazvučne senzore mekom krpom, pazeći da ne ogrebete staklenu površinu.



PAŽNJA:
Prekomjerna upotreba vode može uzrokovati curenje i oštećenje električnih komponenti.



PAŽNJA:
Ne mijenjajte, neovlašteno ne mijenjajte, ne zaobilazite i ne uklanjajte instalirane sigurnosne uređaje.



ZABRANA:
Ne koristite mlazove vode pod pritiskom.



ZABRANA:
Kako biste izbjegli nepovratno oštećenje električnih i elektroničkih komponenti, nemojte robotsku kosilicu, djelomično ili u potpunosti, uranjati u vodu.



ZABRANA:
Ne perite unutarnje dijelove robotske kosilice kako biste izbjegli oštećenje električnih i elektroničkih komponenti.



ZABRANA:
Ne koristite rastvore ili benzin kako biste izbjegli oštećenje obojenih površina i plastičnih dijelova.



ZABRANA:
Za čišćenje sočivo modula kamere, lidara i ultrazvučnih senzora nikada nemojte koristiti četke, strugače, abrazivne spužve ili kemijska otapala kako biste izbjegli grebanje ili oštećenje staklene površine.

6. Uklonite blato i prljavštinu s pogonskih kotača.
7. Očistite donju stranu robotske kosilice (područje oštrica, prednje i stražnje točkove). Pomoću prikladne četke uklonite sve naslage i/ili ostatke koji bi mogli ometati pravilan rad robotske kosilice. Čišćenje dovršite vlažnom spužvom.
8. Očistite priključak za punjenje baterije.

5.4 ZIMSKO ODRŽAVANJE I SKLADIŠTENJE BATERIJE

Postupak:

1. Čišćenje robotske kosilice (vidi Par. 5.3).
2. Robotsku kosilicu skladištite vodoravno, na suhom mjestu zaštićenom od smrzavanja, pazeći da je isključena i da je sigurnosni ključ izvađen iz robotske kosilice.
3. Isključite satelitsku referentnu stanicu (ako postoji) iz napajanja.

NAPOMENA: Ako želite ukloniti satelitsku referentnu stanicu s mjesta instalacije tijekom zime, morate osigurati da njezin položaj ostane potpuno isti prilikom ponovnog sastavljanja. Ako je instalirana satelitska referentna stanica i premještena je, potrebno je ponovno programirati virtualne granice, rute prijenosa i područja izbjegavanja putem aplikacije.

5.5 ZAMJENA BATERIJA

Vijek trajanja baterije ovisi o duljini sezone košnje i broju sati korištenja robotske kosilice dnevno. Duga sezona košnje ili mnogo sati korištenja zahtijevaće češću zamjenu baterije.
Zamjena baterije isključiva je odgovornost STIGA TEHNIČKOG OSOBLJA ZA PODRŠKU.
Ako je potrebna zamjena baterije, obratite se servisnom centru ili svom prodavacu.

NAPOMENA: Baterije robotskih kosilica su kvarljivi elementi i njihov kapacitet punjenja se s vremenom smanjuje, smanjujući autonomiju rada robotske kosilice bez ugrožavanja njezina rada.

6. TRANSPORT, SKLADIŠTENJE I ZBRINJAVANJE

6.1 TRANSPORT



OBAVEZA:
Robotska kosilica mora se sigurno isključiti prije podizanja ili transporta.



PAŽNJA:
Provjerite da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odjeće ili drugih predmeta koji bi mogli oštetiti opremu.

NAPOMENA: Za transport na velike udaljenosti preporučujemo korištenje originalne ambalaže.

Postupak:
Prilikom ručnog pomicanja mašine:
1. Isključite robotsku kosilicu na siguran način (vidi par. 2.8).
2. Čišćenje robotske kosilice (vidi Par. 5.3.1).
3. Postavite sklop reznih glava u najviši položaj.
4. Isključite mašinu vađenjem ključa za paljenje.
5. Provjerite jeste li na ravnom tlu.
6. Isključite vuču, pogledajte odjeljak 2.9 (Sl. 1.L).
7. Za pomicanje mašine koristite stražnje ručke za pričvršćivanje (Sl. 14).



UPOZORENJE:
Ne koristite ove tačke za podizanje mašine.

Prilikom transporta mašine na vozilu ili prikolici:
1. Koristite pristupne rampe odgovarajuće širine, dužine i čvrstoće za težinu i dimenzije mašine.
2. Podignite rezni disk na maksimalnu visinu košnje putem aplikacije.
3. Nakon što je mašina utovarena, isključite je vađenjem ključa.
4. Osigurajte mašinu na vozilo pomoću dvije prednje kuke i dvije stražnje kuke (Sl. 13). Ne pričvršćujte mašinu na predmete koji bi mogli biti oštećeni.



SIGURNOSNO UPUTSTVO:
Ukoliko smatrate da niste u stanju izvršiti dizanje ili transport mašine u sigurnosnim uslovima, obratite se centru za stručnu pomoć.

6.2 SKLADIŠTENJE

Robotska kosilica mora se skladištiti vodoravno s izvađenim sigurnosnim ključem, na suhom i mjestu zaštićenom od smrzavanja nakon čišćenja i zimskog punjenja baterije. Tijekom dužih razdoblja neaktivnosti, isključite satelitsku referentnu stanicu (ako postoji) iz napajanja.

Kada mašinu trebate uskladištiti na više od 30 dana:
- ostavite uređaj da se ohladi.
- izvadite baterije i čuvajte ih na hladnom i suhom mjestu.
- temeljito očistite uređaj.
- provjerite ima li na uređaju oštećenja.

Ako je potrebno, pozovite ovlaštenu servisnu službu.

U trenutku puštanja mašine u pogon:
- Pripremite mašinu kako je navedeno u poglavlju 4.2.

6.3 ODLAGANJE

Postupak:
1. Ambalažu proizvoda odložite na održiv način u za to predviđene spremnike za prikupljanje ili u ovlaštenim centrima za prikupljanje.
2. Robotsku kosilicu odložite u skladu s lokalnim zakonskim propisima.
3. Obratite se odgovarajućim ustanovama za recikliranje i odlaganje jer je robotska kosilica klasificirana kao EE otpad (Otpadna električna i elektronička oprema).
4. Stare ili korištene baterije odložite na održiv način u za to predviđene spremnike za sakupljanje ili u ovlaštenim centrima za sakupljanje.

7. RJEŠAVANJE PROBLEMA



UPOZORENJE:
Zaustavite robotsku kosilicu i vratite je u sigurno stanje (vidi par. 2.8).

U nastavku je popis glavnih grešaka koje se mogu pojaviti tijekom rada.

NAPOMENA: Dodatni savjeti i postupci za rješavanje problema dostupni su u aplikaciji Stigo.GO.

PROBLEM	UZROK	REŠENJE
Neuobičajene vibracije. Robotska kosilica je bučna.	Reznaa glava je oštećena.	Zamijenite sve oštećene komponente (vidi par. 5.1).
	Rezna glava je blokirana krhotinama (traka, konopac, komadići plastike itd.).	Isključite robotsku kosilicu na siguran način (vidi par. 2.8). Otključajte reznu glavu.
	Robotska kosilica se pokrenula u prisutnosti neočekivanih prepreka (pale grane, zaboravljeni predmeti itd.).	Isključite robotsku kosilicu na siguran način (vidi par. 2.8). Uklonite prepreke i ponovno pokrenite robotsku kosilicu.
	Kvar elektromotora.	Zamijenite motor; obratite se servisnom centru.
	Trava je previsoka.	Povećajte visinu košnje (vidi par. 4.7).
Ikona upozorenja svijetli na tastaturi.	Označava anomaliju/kvar.	Za više informacija provjerite aplikaciju.
Robotska kosilica privremeno se zaustavlja u radnom području.	Slab GPS signal.	Ako problem i dalje postoji, obratite se servisnom centru.

PROBLEM	UZROK	REŠENJE
Radno područje nije potpuno pokošeno.	Rezni element s naslagama i/ili ostacima.	Isključite robota u sigurnim uslovima (vidi Par. 2.8). Očistite rezni element.
	Radno područje je preveliko za kapacitet robotske kosilice.	Smanjite radno područje (vidi Tehničke podatke, Pogl. 8).
	Baterije se bliže kraju svog životnog ciklusa.	Zamijenite baterije originalnim rezervnim dijelovima (vidi Par. 5.5).
	Baterije nisu potpuno napunjene.	Očistite i uklonite oksidaciju s kontaktnih tačaka (vidi Par. 5.3). Napunite baterije.

8. TEHNIČKI PODACI

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01 (vidi naljepnicu na proizvodu)	
Dimenzije (Š x V x D) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot bez rezne ploče	
	1012 x 725 x 2300 robot s reznom pločom	
Težina robotske kosilice [kg]	330 (uključujući 6 baterija i reznu ploču)	
Visina košnje (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Brzina košnje [rpm]	3800	
Brzina kretanja [km/h]	5	
Maksimalni nagib	27%	
Maksimalni nagib duž oboda	20%	
Vrsta sistema košenja	3 noža za košenje	
Detektovani nivo zvučne snage [dB (A)]	98.68	
Nesigurnost emisije buke [dB(A)]	0.83	
Garantovani nivo zvučne snage [dB (A)]	100	
Šifra rezne glave	182004385/0	
IP klasifikacija za robotsku kosilicu	IP64	
Radna temperatura okoline robotske kosilice [°C]	od 0 do 50	
Model baterije	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: ePower Pro baterija od 40 Ah Broj dijela: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologija ćelije: 14S8P	
Punjač Model: 18 A - EU Plug Broj dijela:182050000/0 (279010104/ST1)	V (ulaz)	100-240 VAC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dvije baterije)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Punjač Model: 18 A - UK Plug Broj dijela:182050003/0 (279010104/UKS)	V (ulaz)	100-240 VAC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dvije baterije)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01 (vidi naljepnicu na proizvodu)	
Punjač Model: 30 A - EU Plug Broj dijela:182050001/0 (279010204/ST1)	V (ulaz)	200-240 VAC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dvije baterije)	h (@ V)	~ 3 (220)
Punjač Model: 30 A - UK Plug Broj dijela:182050004/0 (279010204/UKS)	V (ulaz)	200-240 VAC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dvije baterije)	h (@ V)	~ 3 (220)
Povezivost	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01
Klasa snage Moduli RF	Bluetooth LE Izlazna snaga - 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
Frekvencijski raspon - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvencijski interval 2400 - 2483,5 MHz
Frekvencijski raspon - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvencijski raspon - 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).
Frekvencijski raspon - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvencijski interval 2412 - 2484 MHz Maksimalna vučna snaga < 20 dBm

Riječ i logotipi Bluetooth® registrirani su zaštitni znakovi u vlasništvu kompanije Bluetooth SIG, Inc. i svaka upotreba tih znakova od strane kompanije STIGA je pod licencom.

9. DODATNA OPREMA NA ZAHTJEV

NAPOMENA: Sljedeća dodatna oprema ne može se koristiti u autonomnoj vožnji. Smiju se koristiti samo s daljinskim upravljačem.

1	Prikolica	✓
2	Skupljač lišća i trave	✓
3	Fertilizator	✓
4	Plastični valjak	✓
5	Kod montaže električnog reznog elementa (ploča)	110CE I QF

10.GARANCIJA

10.1 POKRIĆE GARANCIJE

Garancija pokriva sve nedostatke kvaliteta materijala i fabričke greške koje u periodu važenja garancije utvrdi ovlašćeni distributer ili specijalizirani servis.
Garancija se primenjuje samo za popravku ili zamjenu komponente za koju se smatra da ima nedostatak.
Preporučuje se da povjerite mašinu jednom godišnje ovlaštenom servisu koji treba izvršiti održavanje, asistenciju i kontrolu sigurnosnih uređaja.
Garancija se može primijeniti pod uslovom da mašinu redovno održavate.

Garancija ne pokriva štetu nastalu iz:

- Nedovoljnog poznavanja propratne dokumentacije (Priručnici s upustvima).
- Nepažnje, nemarnosti.
- Spoljašnjeg uzroka (munje, udarci, strana tijela unutar mašine) ili nezgoda.
- Nepravilna upotreba i montaža nisu dopuštene od strane proizvođača.
- Nedovoljnog održavanja.
- Izmene mašine.
- Upotrebe neoriginalnih rezervnih dijelova (delova koji se mogu prilagoditi).
- Korištenje dodataka koji nije isporučio ili odobrio proizvođač (npr. rezni uređaji).

Garancija nadalje ne pokriva:

- Postupci održavanja (opisani u uputstvima za upotrebu).
- Normalno trošenje potrošnog materijala kao što su rezni elementi i točkovi.
- Uobičajeno trošenje.
- Pogoršanje estetskog izgleda mašine uslijed upotrebe iste.
- Nosači reznih glava.
- Oštećenja nastala zbog instalacije koja nije u skladu s korisničkim priručnikom.
- Oštećenja nastala zbog neispravnog programiranja virtualnih granica, ruta prijenosa i područja izbjegavanja.
- Oštećenja uzrokovana prodiranjem vode zbog korištenja perača pod visokim pritiskom ili uranjanja u vodu, poput lokvi nastalih nakon jake kiše.
- Oštećenja uzrokovana nepravilnim skladištenjem ili korištenjem baterija.
- Oštećenja uzrokovana korištenjem neoriginalnih baterija.
- Svi dodatni troškovi povezani s popravcima u garantnom roku, kao što su prijevoz do lokacije korisnika, prijevoz stroja do prodavača, najam opreme ili angažovanje spoljnih stručnjaka za sve radove održavanja vrta tijekom zastoja mašine.

Kupac je zaštićen zakonima koji su na snazi u njegovoj Zemlji. Prava korisnika predviđena zakonom koji su na snazi u njegovoj Zemlji ni na koji način ne mogu biti ograničeni ovom garancijom.

11.ZAŠTITNI ZNAKOVI I LICENCE

Riječ i logotipi Bluetooth® registrirani su zaštitni znakovi u vlasništvu kompanije Bluetooth SIG, Inc. i svaka upotreba tih znakova od strane kompanije STIGA podliježe licenci.

CS 

UPOZORNĚNÍ! PŘED POUŽITÍM STROJE SI POZORNĚ PŘEČTĚTE TENTO NÁVOD. Uschovejte jej kvůli dalšímu použití.

OBSAH

1. BEZPEČNOSTNÍ POKYNY 2
   - 1.1 Obecná varování týkající se bezpečnosti elektrického nářadí 2
   - 1.2 Informace ohledně bezpečnosti 4
   - 1.3 Bezpečné provozní postupy 6
2. ÚVOD 7
   - 2.1 Obecný úvod 7
   - 2.2 Popis výrobku 8
   - 2.3 Součásti stroje 8
   - 2.4 Rozbalení 9
   - 2.5 Montáž příslušenství 9
   - 2.6 Montáž předního příslušenství 9
   - 2.7 Symboly a štítky (obr. 13) 9
   - 2.8 Bezpečné zastavení a vypnutí robotické sekačky 11
   - 2.9 Páka zařazení/vyřazení pojezdu 11
3. INSTALACE 12
   - 3.1 Kontrola požadavků pro instalaci 12
   - 3.2 Kritéria pro ohraničení pracovních prostorů a tras pro přesun 13
   - 3.3 Instalace součástí 15
   - 3.4 Instalace satelitní referenční stanice (v případě potřeby) 15
   - 3.5 Před aktivací robotické sekačky 18
4. ČINNOST 24
   - 4.1 Součásti pro uvedení do činnosti 24
   - 4.2 Kontrola bezpečnostních zařízení pro zahájení pracovní činnosti robotické sekačky 24
   - 4.3 Manuálně ovládaná činnost robotické sekačky 24
   - 4.4 Popis ovládacích prvků, které se nacházejí na robotické sekačce 25
   - 4.5 Nabíjení akumulátoru 27
   - 4.6 Vložení a vyjmutí akumulátorů do/ze stroje 29
   - 4.7 Nastavení výšky sekání 29
   - 4.8 Modul kamery, modul senzorů LiDAR a ultrazvukový modul 29
   - 4.9 Činnost satelitní referenční stanice – kontrolka indikátoru stavu (je-li součástí) 30
5. ÚDRŽBA 30
   - 5.1 Plánovaná údržba 31
   - 5.2 Údržba sekacího zařízení 32
   - 5.3 Čištění 32
   - 5.4 Zimní údržba a skladování akumulátoru 33
   - 5.5 Výměna akumulátorů 34
6. PŘEPRAVA, USKLADNĚNÍ A LIKVIDACE 34
   - 6.1 Přeprava 34
   - 6.2 Skladování 35
   - 6.3 Likvidace 35
7. ŘEŠENÍ PROBLÉMŮ 35
8. TECHNICKÉ PARAMETRY 36
9. VOLITELNÉ PŘÍSLUŠENSTVÍ 37
10. ZÁRUKA 38
    - 10.1 Záruční podmínky 38
11. OCHRANNÉ ZNÁMKY A LICENCE 38

POZNÁMKA: pokyny uvedené v tomto návodu jsou platné pro autonomní robot v konfiguraci sekačky na trávu. Není-li uvedeno jinak, obrázky se vztahují na model SRHB01.

1. BEZPEČNOSTNÍ POKYNY



PŘÍKAZ:
Před použitím si návod pečlivě přečtěte a uschovejte pro budoucí použití.

1.1 OBECNÁ VAROVÁNÍ TÝKAJÍCÍ SE BEZPEČNOSTI ELEKTRICKÉHO NÁŘADÍ

⚠ **Přečtěte si všechna bezpečnostní varování, pokyny, obrázky a specifikace dodané se strojem.** *Nedodržení níže uvedených pokynů může mít za následek úraz elektrickým proudem, požár a/nebo vážná zranění.*

Uchovávejte všechna upozornění a pokyny, abyste do nich mohly následně nahlédnout.

Výraz „elektrické nářadí“, citovaný ve varováních, se vztahuje na vaše elektrické nářadí napájené z elektrické sítě (s kabelem) nebo napájené z akumulátoru (bez kabelu).

1) Bezpečnost pracovního prostoru

a) **Udržujte pracovní prostor čistý a dobře osvětlený.** *Neuspořádané nebo tmavé prostory usnadňují nehody.*
b) **Nepoužívejte elektrické nářadí ve výbušné atmosféře, například v přítomnosti hořlavých kapalin, plynu nebo prachu.** *Elektrické nářadí způsobuje vznik jisker, které mohou zapálit prach nebo výpary.*
c) **Při používání elektrického nářadí udržujte děti a kolemstojící osoby v dostatečné vzdálenosti.** *Rozptýlení mohou způsobit ztrátu kontroly.*

2) Elektrická bezpečnost

a) **Zástrčka kabelu nabíječky akumulátoru musí být kompatibilní s elektrickou zásuvkou. Nikdy zástrčku nijak neupravujte. Nepoužívejte adaptéry s uzemněným kabelem nabíječky.** *Neměněné zástrčky, vhodné pro daný druh zásuvky, snižují riziko zásahu elektrickým proudem.*
b) **Zabraňte styku těla s ukostřenými nebo uzemněnými povrchy, jako jsou trubky, radiátory, sporáky, chladničky.** *Riziko zásahu elektrickým proudem se zvyšuje při ukostřeném nebo uzemněném těle.*
c) **Nevystavujte elektrické nářadí dešti nebo mokrému prostředí.** *Voda, která vnikne do elektrického nářadí, zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem.*
d) **Nepoužívejte kabel nesprávným způsobem. Nepoužívejte kabel pro přepravu elektrického nářadí, netahejte za něj ani jej nepoužívejte pro vytažení zástrčky ze zásuvky. Udržujte kabel v dostatečné vzdálenosti od zdrojů tepla, oleje, ostrých hran nebo pohybujících se součástí.** *Poškozený nebo zamotaný kabel zvyšuje riziko zásahu elektrickým proudem.*
e) **Při používání elektrického nářadí venku použijte prodlužovací kabel vhodný pro venkovní použití.** *Použití prodlužovacího kabelu vhodného pro venkovní použití snižuje riziko úrazu elektrickým proudem.*
f) **Pokud se nelze vyhnout používání elektrického nářadí ve vlhkém prostředí, použijte elektrickou zásuvku chráněnou proudovým chráničem (RCD).** *Použití proudového chrániče snižuje riziko úrazu elektrickým proudem.*

3) Osobní bezpečnost

a) **Při použití elektrického nářadí buďte opatrní, dávejte pozor na to, co se děje, a chovejte se rozumně. Nepoužívejte elektrické nářadí, pokud jste unaveni nebo pod vlivem drog, alkoholu nebo léků.** *Okamžik nepozornosti při použití elektrického nářadí může způsobit vážné osobní ublížení na zdraví.*
b) **Používejte osobní ochranné prostředky (OOP). Vždy používejte ochranné brýle.** *Používání ochranných prostředků, jako jsou protiprachové masky, protiskluzová obuv, ochranné přilby nebo chrániče sluchu, snižuje počet zranění.*

c) **Vyhněte se neúmyslnému uvedení do činnosti. Před zapojením, uchopením nebo přenášením elektrického nářadí zkontrolujte, zda je vypínač v poloze „OFF“ (VYP.).** *Přenášení elektrického nářadí s prstem na vypínači nebo jeho připojení do zásuvky elektrické sítě s vypínačem v poloze „ON“ (ZAP.) usnadňuje nehody.*

d) **Před zapnutím elektrického nářadí odstraňte z nářadí všechny seřizovací klíče nebo nástroje.** *Klíč nebo nástroj, který se dostane do kontaktu s otáčející se částí elektrického nářadí, může způsobit vážné zranění osob.*

e) **Nevyklánějte se. Neustále udržujte vhodné opření a rovnováhu.** *Umožňují lepší kontrolu elektrického nářadí v neočekávaných situacích.*

f) **Vhodně se oblečte. Nenoste volné oblečení ani šperky. Udržujte vlasy a oblečení mimo dosah pohyblivých částí.** *Volné oblečení, šperky nebo dlouhé vlasy se mohou zachytit o pohyblivé části.*

g) **Pokud jsou součástí zařízení, která mají být připojena k technologickým přívodům pro odsávání a sběr prachu, ujistěte se, že jsou připojena a používána vhodným způsobem.** *Použití těchto součástí může snížit rizika související s prachem.*

h) **Nikdy nedopusťte, aby vám znalost získaná častým používáním elektrického nářadí umožnila zpohodlnět a ignorovat jeho bezpečnostní principy.** *Nedbalé řízení může ve zlomku sekundy způsobit vážné zranění.*

4) Použití elektrického nářadí a péče o něj

a) **Elektrické nářadí nepřetěžujte. Používejte správné elektrické nářadí pro specifickou aplikaci.** *Správné elektrické nářadí odvede práci lépe a bezpečněji, a při rychlosti, pro kterou bylo navrženo.*

b) **Nářadí nepoužívejte, pokud ho vypínačem nedokážete spustit nebo zastavit.** *Elektrické nářadí, které nemůže být uvedeno ovládáno vypínačem, je nebezpečné a musí být opraveno.*

c) **Před jakýmkoli seřizováním, výměnou příslušenství nebo opětovným uskladněním elektrického nářadí odpojte jeho zástrčku od zdroje napájení a/nebo z něj vyjměte akumulátor.** *Tato preventivní bezpečnostní opatření snižují riziko náhodného spuštění elektrického nářadí.*

d) **Nepoužívané elektrické nářadí uskladněte mimo dosah dětí a nedovolte, aby jej používaly osoby, které nejsou seznámeny s nářadím a s tímto návodem.** *Elektrická nářadí jsou nebezpečná v rukou neškolených uživatelů.*

e) **Pečujte o údržbu elektrického nářadí a příslušenství. Zkontrolujte, zda jsou pohyblivé součásti slícovány a zda se volně pohybují, zda nedošlo k poškození jednotlivých součástí a zda neexistuje nic dalšího, co by mohlo negativně ovlivnit činnost elektrického nářadí. V případě poškození musí být elektrické nářadí před opětovným použitím opraveno.** *Mnoho nehod je zapříčiněno nedostatečnou údržbou.*

f) **Udržujte sekací zařízení ostrá a čistá.** *Řádná údržba sekacích zařízení s dobře nabroušenými ostřím snižuje jejich náchylnost k zasekávání a usnadňuje jejich ovládání.*

g) **Používejte elektrické nářadí a jeho příslušenství, a to dle dodaných pokynů, mějte přitom na paměti pracovní podmínky a druh práce, kterou je třeba provést.** *Použití elektrického nářadí pro jiné účely, než je předepsáno, může způsobit vznik nebezpečných situací.*

h) **Rukojeti a uchopovací povrchy udržujte suché, čisté a bez oleje a tuku.** *Rukojeti a úchopové plochy neumožňují bezpečnou manipulaci a ovládání nářadí v nepředvídaných situacích.*

5) Použití a péče o akumulátorové nářadí

a) **Pro nabití akumulátoru používejte výhradně nabíječky akumulátoru doporučené výrobcem.** *Nabíječka vhodná pro jeden typ akumulátoru může při použití s jiným akumulátorem způsobit riziko požáru, úrazu elektrickým proudem, přehřátí nebo únik korozivní kapaliny z akumulátoru.*

b) **Používejte pouze specifické akumulátory určené pro vaše elektrické nářadí.** *Použití jakékoli jiné akumulátorové jednotky může způsobit vznik rizika poranění a požáru.*

c) **Když se akumulátorová jednotka nepoužívá, je třeba ji udržovat v dostatečné vzdálenosti od ostatních kovových předmětů, jako sponky, mince, klíče, hřebíky, šrouby nebo jiné malé kovové předměty, které by mohly způsobit zkrat kontaktů.** *Zkrat mezi kontakty akumulátoru může způsobit hoření nebo požár.*

d) **Akumulátor ve špatném stavu může způsobit únik kapaliny. Vyhněte se styku s kapalinou. V případě náhodného styku omyjte zasažené místo vodou. V případě vniknutí kapaliny do očí vyhledejte lékařskou pomoc.** *Kapalina uniklá z akumulátoru může způsobit podráždění kůže nebo vznik popálenin.*

e) **Nepoužívejte poškozený nebo změněný akumulátor nebo elektrické nářadí.** *Poškozené nebo upravené akumulátory mohou vykazovat nepředvídatelné chování, které může vést k požáru výbuchu nebo riziku poranění.*
f) **Nevystavujte akublok nebo elektrické nářadí ohni nebo nadměrné teplotě.** *Vystavení ohni nebo teplotám nad 130 °C může způsobit výbuch.*
g) **Dodržujte veškeré pokyny pro nabíjení akumulátoru nebo elektrického nářadí mimo teplotní interval uvedený v návodu.** *Nesprávné nabíjení nebo nabíjení při teplotách mimo specifikovaný rozsah může poškodit akumulátor a zvýšit riziko požáru.*

6) Servisní služba

a) **Opravu elektrického nářadí svěřte kvalifikovanému personálu a trvejte na výhradním použití originálních náhradních dílů.** *To umožní zachování bezpečnosti elektrického nářadí.*
b) **Akumulátor neopravujte.** *Činnost spojená s opravou musí být provedena výrobcem nebo specializovaným servisním střediskem.*

1.2 INFORMACE OHLEDNĚ BEZPEČNOSTI

Při návrhu zařízení byla věnována zvláštní pozornost aspektům, které mohou ohrozit bezpečnost a zdraví osob. Účelem těchto informací je upozornit uživatele na jakékoli riziko a vyhnout se chování, které nesplňuje požadavky.



NEBEZPEČÍ:
Před použitím robotické sekačky se musíte seznámit se všemi informacemi, které jsou uvedeny v tomto dokumentu.



NEBEZPEČÍ:
Tato robotická sekačka není určena k použití dětmi a osobami s omezenými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi nebo nedostatečnými zkušenostmi a znalostmi.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Před prováděním jakýchkoli úprav nebo údržby odpojte elektrický napájecí zdroj a uveďte do provozu bezpečnostní zařízení.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Nepoužívejte robotickou sekačku s poškozeným napájecím kabelem transformátoru. Poškozený kabel může vést ke kontaktu s částmi pod napětím. Kabel musí být vyměněn výrobcem, jeho asistenční službou nebo osobou s přiměřenou kvalifikací, aby se zabránilo jakémukoli riziku.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodaný výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájecího zdroje může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.



VAROVÁNÍ:
Pokud z akumulátoru vytéká kapalina, je třeba postižené součásti omýt vodou/ neutralizačním prostředkem.
Vyvarujte se jakéhokoli přímého kontaktu s kapalinou z akumulátoru.
V případě zasažení očí vyhledejte lékaře.



VAROVÁNÍ:
Během provozu robotické sekačky se ujistěte, že se v pracovní oblasti nenacházejí žádné osoby, zejména děti a/nebo domácí zvířata. Pokud tomu tak není, naprogramujte činnost robotické sekačky v hodinách, kdy se v této oblasti nenachází žádné osoby.



VAROVÁNÍ:
Provozní prostor a obecně prostory, ve kterých se robotická sekačka může pohybovat, musí být ohraničeny nepřekročitelnou fyzickou bariérou.



VAROVÁNÍ:
Provozní prostor nebo trasy, používané zařízením pro jeho přesun, musí být nastaveny tak, aby nezahrnovaly veřejné prostory, a aby se zabránilo ublížení na zdraví osob, škodám na majetku, nebo nehodám vozidel.



VAROVÁNÍ:
Z bezpečnostních důvodů nesmí být satelitní referenční stanice nikdy přemístěna následně po naprogramování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout. Robotická sekačka by totiž mohla vyjít ven z naprogramovaného pracovního prostoru. V případě přemístění referenční stanice je potřebné její opětovné naprogramování.



VAROVÁNÍ:
Při nastavování výšky sekání se nedotýkejte sekacího zařízení.



VAROVÁNÍ:
Pro vlastní bezpečnost a pro zabránění ublížení na zdraví osob a zvířat, a škod na majetku, musí operátor předem znát prostor, ve kterém bude robotická sekačka vedená manuálně (například během instalace). Během řízení robota kráčejte opatrně, abyste přitom nespadli.



VAROVÁNÍ:
Používejte pouze originální náhradní díly.



VAROVÁNÍ:
Neprovádějte neoprávněné zásahy do nainstalovaných bezpečnostních zařízení, nevyřazujte je z činnosti ani je neodstraňujte.



UPOZORNĚNÍ:
Zkontrolujte, zda se na trávníku nenachází žádné hračky, nástroje, větve, oblečení nebo jiné předměty, které by mohly zařízení poškodit.



ZÁKAZ:
Nesedejte si na robotickou sekačku.



ZÁKAZ:
Je-li robotická sekačka spuštěna, nikdy ji nezvedejte ke kontrole nože nebo pro přepravu. Nevkládejte ruce ani nohy pod zařízení.



ZÁKAZ:
Nepoužívejte robotickou sekačku, pokud je v provozu zavlažovač.



ZÁKAZ:
Nemyjte robotickou sekačku vysokotlakými tryskami vody a neponořujte jí, a to ani částečně, do vody.



ZÁKAZ:
Robotickou sekačku nepoužívejte, pokud nejsou všechny její části neporušené. Pokud jsou některé části poškozené, vyměňte je.



ZÁKAZ:
Je absolutně zakázáno použití a nabíjení robotické sekačky ve výbušném a hořlavém prostředí.



PŘÍKAZ:
Pravidelně provádějte vizuální kontrolu robotické sekačky, abyste se ujistili, že nože a sekací mechanismus nejsou opotřebené nebo poškozené. Zkontrolujte, zda je robotická sekačka v dobrém provozním stavu.



PŘÍKAZ:
Pečlivě si přečtěte celý návod, zejména všechny bezpečnostní informace, a ujistěte se, že mu zcela rozumíte. Pečlivě dodržujte pokyny pro provoz, údržbu a opravy.



PŘÍKAZ:
Pracovníci, kteří provádí údržbu a opravy, musí být plně seznámeni se specifickými vlastnostmi a bezpečnostními předpisy.



POVINNOST POUŽÍVAT RUKAVICE:
Používejte osobní ochranné prostředky určené Výrobcem, zejména při zásahu do sekacího mechanizmu používejte ochranné rukavice.

1.3 BEZPEČNÉ PROVOZNÍ POSTUPY

Školení



Je přísně zakázáno používat stroj bez namontovaného předního příslušenství.

a. Pečlivě si přečtěte pokyny, seznamte se s ovládacími prvky a správným používáním stroje.
b. Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo mentálními schopnostmi nebo bez zkušeností a znalostí nebo osobám, které nejsou obeznámeny s těmito pokyny, aby stroj používaly. Věk obsluhy mohou omezit místní předpisy.
c. Obsluha nebo uživatel je odpovědný za nehody nebo nebezpečí, které mohou vzniknout třetí straně nebo na zařízení třetí strany.

Příprava

a. Zkontrolujte, zda je systém automatického vymezování obvodu správně naprogramován podle pokynů.
b. Pravidelně kontrolujte oblast, ve které se stroj používá, a odstraňte kameny, tyče, kabely a jiné cizí předměty, které by mohly bránit provozu.
c. Pravidelně vizuálně kontrolujte opotřebení nebo poškození nožů, šroubů nožů a sekací jednotku. Opotřebené nebo poškozené nože a šrouby vyměňte v párech, aby bylo zachováno vyvážení stroje.
d. Výstražné značky by měly být umístěny kolem pracovního prostoru stroje, pokud se používá na veřejných místech nebo přístupných veřejnosti. Značky musí obsahovat následující text: „Pozor! Automatická sekačka na trávu! Dodržujte bezpečnou vzdálenost od stroje! Dohlížejte na děti!“.

1.3.1 Provoz

Všeobecné informace

a. Neprovozujte stroj s vadnými kryty nebo chybějícími bezpečnostními zařízeními, například bez krytů.
b. Nepřibližujte ruce a nohy do blízkosti otáčejících se částí. Vždy se zdržujte v dostatečné vzdálenosti od výstupního otvoru.
c. Nedotýkejte se pohyblivých částí stroje, dokud se úplně nezastaví.
d. Při práci se strojem vždy noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
e. Nezvedejte ani nepřepravujte stroj, když je elektromotor v činnosti.

f. Vyjměte deaktivační zařízení z jednotky:
- před odstraněním ucpání;
- před kontrolou, čištěním nebo prací na stroji;
- při zasažení cizím předmětem zkontrolujte případná poškození zařízení.
- Pokud zařízení začne neobvykle vibrovat, vypněte jej a před opětovným uvedením do chodu zkontrolujte případné škody.

g. Nenechávejte stroj bez dozoru v blízkosti domácích zvířat, dětí nebo jiných osob.

Údržba a uschování

a. Utáhněte všechny šrouby a matice, aby byl stroj v bezpečném provozním stavu.
b. Často kontrolujte opotřebení robotické sekačky.
c. Opotřebované nebo poškozené součásti je nutné z bezpečnostních důvodů vyměnit.
d. Ujistěte se, že nože byly vyměněny pouze za vhodné náhradní díly.
e. Ujistěte se, že jsou akumulátory nabíjené pouze pomocí správné nabíječky doporučené výrobcem. Nevhodné použití může způsobit zásah elektrickým proudem, přehřátí nebo únik korozivních kapalin z akumulátoru.
f. V případě úniku elektrolytu omyjte vodou/neutralizačním prostředkem a v případě kontaktu s očima vyhledejte lékařskou pomoc atd.
g. Údržba stroje musí být provedena v souladu s pokyny výrobce.

Zbytková rizika

- I když výrobek splňuje všechna bezpečnostní nařízení, mohou přesto existovat další rizika způsobená nevhodnou instalací a/nebo nepředvídatelnými situacemi. Proto je nutné udržovat prostor, ve kterém výrobek pracuje, bez předmětů, osob a zvířat a informovat všechny osoby, které mohou mít, byť jen příležitostně, přístup do pracovního prostoru, o možných nebezpečích.
- Nebezpečí vymrštění předmětů proti osobám, zvířatům a věcem. Během činnosti stroje si od něj zachovávejte bezpečnostní vzdálenost nejméně 8 metrů.
- V případě bouřky s nebezpečím blesků a obecně při očekávání špatných povětrnostních podmínek se doporučuje výrobek nepoužívat a odpojit všechna periferní zařízení od elektrické sítě. Pro opětovné používání výrobku znovu připojte periferní zařízení k elektrické síti podle pokynů uvedených v návodu.

2. ÚVOD

2.1 OBECNÝ ÚVOD

2.1.1 Účel návodu

POZNÁMKA: Tento návod podléhá aktualizaci a pravidelné revizi. Před použitím stroje se ujistěte, že jste si stáhli nejnovější dostupnou verzi.

Tento návod je nedílnou součástí zařízení a je určen k poskytování nezbytných informací k jeho používání.
Uchovávejte tento návod po celou dobu životnosti zařízení, aby byl v případě potřeby vždy k dispozici.
Příjemce návodu je uživatel zařízení, který si musí pečlivě přečíst informace v něm obsažené a přísně je aplikovat, aby byla chráněna bezpečnost osob a aby nedošlo k poškození.
Následující symboly byly použity ke zdůraznění důležitých textů.



NEBEZPEČÍ \ VAROVÁNÍ \ UPOZORNĚNÍ:
Piktogramy obsažené v trojúhelníku se žlutým pozadím a černou čárou označují nebezpečí \ varování \ upozornění.



ZÁKAZ:
Piktogramy v přeškrtnutém kruhu s bílým pozadím a červenou čárou označují zákaz.



PŘÍKAZ:
Piktogramy obsažené v modrém kruhu označují povinnost.

POZNÁMKA: Texty uvedené touto formou označují technické informace zvláštního významu, které nelze přehlížet.

2.2 POPIS VÝROBKU

Robotická sekačka (obr. 1 a 2) je navržena a vyrobena pro automatické sekání trávy v zahradách kdykoli během dne nebo v noci.
V závislosti na odlišných vlastnostech povrchu, který má být posekán, lze robotickou sekačku naprogramovat tak, aby pracovala v několika zónách vymezených virtuálním ohraničením a pospojovaných virtuálními trasami pro přesun.
Ve fázi pracovní činnosti robotická sekačka provádí sekání na ploše, vymezené virtuálním ohraničením (obr. 7.A).
Když se robotická sekačka nachází v blízkosti virtuálního ohraničení (obr. 7.A) nebo když narazí na překážku (obr. 7.B) změní dráhu pohybu v souladu s vybranou strategií pohybu.
Robotická sekačka provede automatické a kompletní sekání vymezeného trávníku.
Použití speciálního příslušenství, které je určeno Výrobcem jako originální výbava, nebo příslušenství, které lze zakoupit samostatně, umožňuje provést tuto pracovní činnost v různých provozních režimech, které jsou ilustrovány v tomto návodu nebo v pokynech, které jsou dodávány spolu s konkrétním příslušenstvím.
Výrobek funguje prostřednictvím satelitního signálu a přijímá data satelitní korekce z cloudu STIGA. Technologie činnosti robotické sekačky je založená na komunikaci dat mezi cloudem STIGA a samotnou robotickou sekačkou.
K používání výrobku je rovněž zapotřebí mobilní zařízení (chytrý telefon/tablet), s výjimkou manuálního sekání trávy a použití příslušenství, pro které je zapotřebí rádiové ovládání (kód 2RR001004/ST1), které je k dispozici jako příslušenství a skládá se z vysílače a přijímače.
Robotická sekačka je vybavena kamerovým modulem, senzory LiDAR a ultrazvukovými senzory, aby se vyhnula překážkám v pracovním prostoru a zlepšila navigační výkon.
Jakákoli jiné použití může být nebezpečné a může způsobit ublížení na zdraví osob a/nebo škody na majetku. Mezi nevhodné použití patří (jako příklad, ale nejen): přeprava osob, dětí nebo zvířat na stroji; nechat se přepravovat strojem; používat stroj k tažení nebo tlačení břemen bez použití náležitého příslušenství, které je určeno pro tahání; používat stroj pro sečení netravnaté vegetace; kromě použití specifického určeného a doporučeného příslušenství.

POZNÁMKA: Pro provoz robotické sekačky je nutné připojení k mobilní síti v místě instalace. Na internetové stránce stiga.com nebo prostřednictvím aplikace si předem ověřte, zda je pokrytí mobilní sítí dostatečné. Poskytovatel síťového připojení se může kdykoli změnit v souladu s obchodními dohodami.

POZNÁMKA: Pro svou činnost robotická sekačka přijímá data satelitní korekce, která jsou vysílána prostřednictvím cloudu STIGA. Signál satelitní korekce je dostupný v mnoha zemích. Předem ověřte na internetové stránce stiga.com nebo prostřednictvím aplikace, zda je signál satelitní korekce přítomen na místě instalace. V případě, kdyby signál satelitní korekce nebyl k dispozici na místě instalace, je třeba nainstalovat satelitní referenční stanici, která je dostupná formou příslušenství.

2.3 SOUČÁSTI STROJE

a. Hnací kola (obr. 1.G)
b. Otočná kola (obr. 1.H)
c. Ovládací panel (obr. 2.D)
d. Kryt prostoru pro akumulátory (obr. 1.F)
e. Akumulátory (obr. 2.B)
f. Držáky s rychlým odpojením pro příslušenství (obr. 1.E)
g. Konektory pro vysoký výkon 56 V (obr. 1.C)
h. Konektor pro nízký výkon 12 V (obr. 1.D)

i. Montážní celek sekacích zařízení (obr. 1.A)
j. Sekací zařízení (nože) (obr. 1.B)
k. Motor nožů (obr. 2.A)
l. Pojezd (obr. 1.I)
m. Rádiové ovládání (obr. 4.D) (příslušenství – není součástí)
n. Kontrolka (obr. 2.C)
o. Senzory LiDAR (obr. 2.G)
p. Ultrazvukové senzory (obr. 2.H)
q. Kamera (obr. 2.F)
r. Zastavovací tlačítko STOP (obr. 2.E)
s. Světlomety (obr. 1.M)
t. Nabíjecí konektor (obr. 1.N)
u. Tažné zařízení (obr. 2.I)

2.4 ROZBALENÍ

Zde jsou všechny pokyny ke správnému vybalení:
1. Otevřete balení robotické sekačky.
2. Vyjměte příslušenství.
3. Vyjměte robotickou sekačku.



VAROVÁNÍ:
Ujistěte se, že jste z robotické sekačky před použitím odstranili veškerý obalový materiál.



UPOZORNĚNÍ:
Pro zabránění poranění nebo škod věnujte pozornost rozbalování robotické sekačky, abyste se nedostali do styku s nebezpečnými prvky.

2.5 MONTÁŽ PŘÍSLUŠENSTVÍ

Přečtěte si samostatnou příručku pro montáž, dodávanou spolu s každým příslušenstvím.

2.6 MONTÁŽ PŘEDNÍHO PŘÍSLUŠENSTVÍ

Viz pokyny k montáži příslušenství (obr. 15, obr. 24).

POZNÁMKA *Viz návod k přednímu příslušenství.*

2.7 SYMBOLY A ŠTÍTKY (OBR. 13)



UPOZORNĚNÍ:
Před spuštěním výrobku si přečtěte pokyny pro uživatele.



UPOZORNĚNÍ:
Nebezpečí vymrštění předmětů proti tělu.



UPOZORNĚNÍ:
Během činnosti stroje si od něj zachovávejte bezpečnostní vzdálenost nejméně 8 metrů.



UPOZORNĚNÍ:
Nepokládejte ruce ani nohy do blízkosti otvoru sekacího zařízení nebo pod něj.



UPOZORNĚNÍ:
Zdržujte se v dostatečné vzdálenosti od horkých povrchů.



UPOZORNĚNÍ:
Před provedením jakéhokoli úkonu údržby nebo opravy odstraňte deaktivační zařízení a přečtěte si příslušné pokyny.



Maximální přípustná hmotnost taženého nákladu (100 kg) (obr. 13.C).
Udává maximální hmotnost, kterou může stroj táhnout.



UPOZORNĚNÍ:
riziko přitlačení (obr. 13.B).
Štítek se nachází v blízkosti držáku pro příslušenství s rychlým odepínáním.



UPOZORNĚNÍ:
Na stroj nestoupejte.



ZÁKAZ:
Během provozu stroje se ujistěte, že se v pracovní oblasti nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší osoby nebo osoby se zdravotním postižením) a domácí zvířata.
Během provozu stroje udržujte domácí zvířata, děti a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti.



ZÁKAZ:
K čištění nebo mytí stroje nepoužívejte vysokotlaké čisticí prostředky.



Používejte originální napájecí zdroj s parametry uvedenými na identifikačním štítku.



Symbol stejnosměrného napájení.

IPXX

Stupeň krytí proti vniknutí pevných těles a vody.



Odpad z elektrických a elektronických zařízení, určený k předání do příslušných zařízení k recyklaci a likvidaci.



Zaručená úroveň akustického výkonu



Používejte ochranné brýle



Používejte chrániče sluchu



Používejte ochranné rukavice



Používejte ochrannou obuv

2.8 BEZPEČNÉ ZASTAVENÍ A VYPNUTÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY



PŘÍKAZ:
Před čištěním, přepravou nebo údržbou robotickou sekačku vždy bezpečně vypněte.

Postup:

1. Pokud se stroj pohybuje, automaticky zastaví pojezd a otáčení nožů, pokud je vzdálenost od překážky menší než 1,10 m. Pokud se stroj nezastaví, stiskněte tlačítko nouzového zastavení (obr. 2.E).
2. Stiskněte zastavovací tlačítko **„STOP“** (obr. 3.D) pro bezpečné zastavení robotické sekačky a otevření ochranného krytu (obr. 3.A).
3. Stiskněte vypínací tlačítko (obr. 3.E) na několik sekund a počkejte, až kontrolka LED stejného tlačítka zhasne.
4. Teprve po zhasnutí kontrolky LED (obr. 3.E) vytáhněte bezpečnostní klíč (obr. 3.C) kvůli bezpečnému vypnutí robotické sekačky.
5. Zavřete ochranný kryt (obr. 3.A).
6. Robotická sekačka je bezpečně zastavená nebo vypnutá.

2.9 PÁKA ZAŘAZENÍ/VYŘAZENÍ POJEZDU

Páka zařazení/vyřazení pojezdu (obr. 1.L) umožňuje přesunout stroj ručně, bez provedení zapnutí.
Tato ovládací páka má dvě polohy označené následujícími symboly:



1. Zařazený pojezd: s pákou ve vodorovné poloze lze pohybovat zapnutým strojem prostřednictvím motorů.



2. Vyřazený pojezd: s pákou přemístěnou směrem dolů lze strojem pohybovat ručně, bez provedení zapnutí.



VAROVÁNÍ:
Nenechávejte stroj bez dozoru s pákou v poloze 2 (vyřazený pojezd).



VAROVÁNÍ:
Strojem pohybujte ručně pouze na rovném povrchu.



BEZPEČNOSTNÍ POKYN:
Páka zařazení/vyřazení se nikdy nesmí nacházet v mezipoloze. V tomto stavu se zahřívá a poškozuje pojezd.

3. INSTALACE



UPOZORNĚNÍ:
Neprovádějte neoprávněné zásahy do nainstalovaných bezpečnostních zařízení, nevyřazujte je z činnosti ani je neodstraňujte.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Zásuvka se musí připravit v souladu se zákony platnými v zemi.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Dodávaný obvod musí být chráněn diferenciálním spínačem (RCD) s aktivačním proudem nepřesahujícím 30 mA.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Napájecí zdroj nepřipojujte do elektrické zásuvky, pokud jsou zástrčka nebo kabel poškozeny.
Poškozený kabel nepřipojujte a nedotýkejte se jej, dokud není odpojen od napájení.
Poškozený kabel může vést ke kontaktu s částmi pod napětím.



UPOZORNĚNÍ:
Napájecí kabel, napájecí zdroj, prodlužovací kabel i jakýkoli jiný elektrický kabel, který není součástí výrobku, musí zůstat na vnější straně prostoru sekání kvůli jejich udržení v bezpeční vzdálenosti od nebezpečných součástí v pohybu a kvůli zabránění poškození kabelů, které by mohlo vést ke styku se součástmi pod napětím.

POZNÁMKA: Pro svou činnost robotická sekačka přijímá data satelitní korekce, která jsou vysílána prostřednictvím cloudu STIGA. Signál satelitní korekce je dostupný v mnoha zemích. Předem ověřte na internetové stránce stiga.com nebo prostřednictvím aplikace, zda je signál satelitní korekce přítomen na místě instalace. V případě, kdyby signál satelitní korekce nebyl k dispozici na místě instalace, je třeba nainstalovat satelitní referenční stanici, která je dostupná formou příslušenství (viz kap. 3.4).

3.1 KONTROLA POŽADAVKŮ PRO INSTALACI

Následující postup slouží k ověření požadavků a přípravě zahrady před zahájením instalace.

3.1.1 Kontrola zahrady

- Zkontrolujte stav zahrady kvůli zjištění virtuálního ohraničení, překážek a prostor, které je třeba vyloučit.
- Zkontrolujte, zda je sekaný trávník rovnoměrný, bez jamek, kamenů nebo jiných překážek, a v případě potřeby proveďte příslušné rekultivační práce.
- Vyrovnejte povrch tak, aby se v po dešti netvořily louže.
- Při první instalaci musí být počáteční výška trávy v provozním rozsahu robotické sekačky: 20–95 mm. V případě potřeby připravte zahradu pomocí tradiční sekačky na trávu.

Robotická sekačka funguje prostřednictvím satelitní signál. Přesnost satelitního signálu může být ovlivněna:
- Přítomností překážek po obvodu instalace nebo v pracovním prostoru, jako jsou: stromy s hustým olistěním, živé ploty, ohraničující zdi, kovové ploty, budovy a reflexní povrchy, jako jsou skleněné nebo kovové stěny.
- Nepříznivými povětrnostními podmínkami, jako je: hustá mlha, vysoká oblačnost, silný déšť nebo sněžení.

V případě nesprávné činnosti vylučte pracovní prostor robotické sekačky.

3.1.2 Kontroly pro určení virtuálního ohraničení

1. Zkontrolujte, zda je maximální sklon pracovního prostoru menší nebo roven 27 % (viz odst. 8 „TECHNICKÉ PARAMETRY“). Pro určení virtuálního ohraničení dodržujte pravidla, uvedená na obr. 5.

a. je-li sklon ≤ 15 %, je možné umístit virtuální ohraničení podle obrázku;
b. je-li sklon > 15 %, instalace musí zahrnovat prostor na svahu za dodržení vzdálenosti uvedené na obrázku;
c. je-li sklon < 27 % a plocha na svahu není součástí zahrady, která má být posekaná, musí být dodržena vzdálenost uvedená na obrázku;
d. je-li sklon > 27 %, je třeba vyloučit plochu na svahu za dodržení vzdálenosti, která je uvedena na obrázku.

UPOZORNĚNÍ:
Robot může sekat povrchy s maximálním sklonem 27 %.
Pokud nebudete postupovat podle pokynů, robot by mohl sklouznout a opustit pracovní prostor

UPOZORNĚNÍ:
Oblasti se sklonem vyšším, než jsou jeho přípustné hodnoty, nelze sekat. Proto umístěte virtuální ohraničení před sklonem a vylučte tak daný prostor trávníku ze sekání.

2. Zkontrolujte celý pracovní povrch: zkontrolujte překážky a prostory, které mají být vyloučeny z pracovního prostoru a které musí být naprogramovány jako prostory, kterým je třeba se vyhnout (obr. 7.B).

3.2 KRITÉRIA PRO OHRANIČENÍ PRACOVNÍCH PROSTORŮ A TRAS PRO PŘESUN

UPOZORNĚNÍ:
Při programování virtuálního ohraničení, tras přesunu a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, je nutné dodržet vzdálenost alespoň 6 metrů od sekačky.

UPOZORNĚNÍ:
Vzdálenosti uvedené v tomto návodu se vztahují na stroj v konfiguraci sekačky na trávu. Pokud je přítomno jiné příslušenství, vycházejte ze specifického návodu.

3.2.1 Minimální vzdálenosti virtuálního ohraničení a vzdálenosti pro vymezení

Postup:

1. Za přítomnosti dlažby nebo přístupového chodníku na stejné úrovni jako trávník se virtuální ohraničení může shodovat s okrajem dlažby (obr. 6.A).
2. Když je přítomen bazén, jezírko nebo výkop, virtuální ohraničení musí být naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 3 metry (obr. 6.B). Když se bazén, jezírko nebo výkop nachází na konci svahu, virtuální ohraničení musí být naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 5 metru (obr. 6.C).
3. V případě stromů s vyčnívajícími kořeny musí být virtuální ohraničení naprogramováno tak, aby se zabránilo přechodu robotické sekačky po nerovných površích (obr. 6.D).
4. Virtuální ohraničení musí být naprogramováno tak, aby se robotická sekačka udržovala ve vzdálenosti nejméně 1,10 m od prostor se štěrkem nebo drobným kamením kameny (obr. 6.E).
5. V případě prostor na svazích dodržujte pokyny uvedené v odst. 3.1.2.
6. V případě nepřetržitých strukturálních prvků (zídky, ploty, živé ploty apod.) s výškou větší než 50 cm musí být virtuální ohraničení naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 1,10 m od uvedených prvků (obr. 6.F).
7. Ve všech ostatních případech musí být virtuální ohraničení určeno se zohledněním minimální vzdálenosti 1,10 m mezi robotickou sekačkou a překážkou (obr. 6.G/H).
8. V případě ohraničení překážek, které se nacházejí ve vzájemné vzdálenosti menší než 150 cm, ohraničte je jako jedinou překážku za dodržení výše uvedených vzdáleností (obr. 6.I).

VAROVÁNÍ:
Provozní prostor a obecně prostory, ve kterých se robotická sekačka může pohybovat, musí být ohraničeny nepřekročitelnou fyzickou bariérou.

UPOZORNĚNÍ:
Když je sklon větší než 27 %, je třeba prostor sklonu vyloučit ze sekání (viz odst. 3.1.2).

3.2.2 Úzké průchody

Postup:
1. V případě úzkých průchodů musí být vzdálenost mezi dvěma virtuálními hranicemi Z ≥ 2 m (obr. 7.C).
2. V případě průchodu, ve kterém by vzdálenost mezi virtuálními hranicemi byla Z < 2 m, část oblasti za zúžením (obr. 7.D) nebude dosažitelná robotickou sekačkou automaticky. V tomto případě je třeba naprogramovat dva samostatné virtuální sekací prostory (obr. 7.E) a propojit je virtuální trasou pro přesun (obr. 7.F).
3. Pokud není možné propojit oba prostory trasou virtuálního přesunu, považuje se část prostoru za úzkým místem za „uzavřený prostor“ (viz odst. 3.2.3).

3.2.3 Uzavřené prostory

Prostory, do kterých se robotická sekačka nemůže dostat samostatně prostřednictvím virtuálního přesunu, musí být naprogramované jako „uzavřené prostory“ (možnost v aplikaci).
Každý uzavřený prostor může mít určenou maximální plochu (viz tabulka technických parametrů). Pokud je třeba pokrýt větší plochu, než je maximální plocha spravovatelná jedním uzavřeným prostorem, rozdělte povrch na více uzavřených prostorů.
Pro registraci uzavřených prostorů je třeba dodržovat stejná kritéria, jaká jsou uvedena v odst. 3.2.1.
Robotickou sekačku je třeba do každého uzavřeného prostoru přivést manuálně a manuálně ji i spustit.

3.2.4 Trasy pro přesun

Prostory v zahradě, vzájemně oddělené plochami, které nemají být sekány, musí být pospojovány prostřednictvím tras pro přesun. Trasy pro přesun musí respektovat maximální sklon 20 %.

1. Vyhledejte mezi možnými průchody nejpohodlnější trasu pro přesun, která umožňuje udržovat stále větší vzdálenost od případných překážek, a která se nekříží s prostory, které jsou obvykle vyhrazené pro parkování, pro přechod vozidel, nebo kterými procházejí proudy osob.
2. Trasa pro přesun zahrnuje manévrovací prostor v rozsahu 2 m vpravo a 2 m vlevo od zaznamenané trasy (obr. 8.D). Je třeba dodržovat následující minimální vzdálenosti mezi manévrovacím prostorem a jednotlivými prvky zahrady:
- 1,10 m od překážek ohraničených virtuálními obvody prostory bez sekání (obr. 8.A);
- 1,10 m od pevných neohraničených překážek nebo souvislých konstrukčních prvků (obr. 8.B);
- 1,10 m od veřejných komunikací (obr. 8.C);
- 1,10 m od bazénů (obr. 8.E);
- 1,10 m od tras pro pěší (obr. 8.F);
- 1,10 m od srázů nebo od strmých svahů (obr. 8.G);
- 1,10 m od chodníků (obr. 8.H).
3. V případě úzkých průchodů, kde nelze dodržet výše uvedené vzdálenosti, musí být průchod ohraničen nepřechodnými zábranami, nejsou-li již přítomné.

POZNÁMKA: Trasy pro přesun zaznamenané v úzkých průchodech by se mohly vyznačovat nedostatečným příjmem satelitního signálu, což ovlivňuje přesnost práce robotické sekačky.

3.3 INSTALACE SOUČÁSTÍ



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodaný výrobcem. Nevhodné použití může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.



VAROVÁNÍ:
Nebezpečí pořezání rukou a nohou.
Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou a nohou, používejte ochranné rukavice a ochrannou obuv.



VAROVÁNÍ:
Nebezpečí odletků do očí.
Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Elektrické napájení připojte až po dokončení všech instalačních operací. V případě potřeby během instalace vypněte hlavní elektrické napájení.



NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:
Aby bylo možné provést elektrické připojení, je nutné, aby byla v blízkosti místa instalace nainstalována elektrická zásuvka. Ujistěte se, že připojení k napájecímu zdroji je v souladu se zákony platnými v zemi, ve které se používá.



VAROVÁNÍ:
Dodávaný obvod musí být chráněn diferenciálním spínačem (RCD) s aktivačním proudem nepřesahujícím 30 mA.

3.3.1 Dobíjení robotické sekačky po instalaci

Před prvním použitím výrobku nechte kompletně nabít akumulátory (viz odst. 4.5).

3.4 INSTALACE SATELITNÍ REFERENČNÍ STANICE (V PŘÍPADĚ POTŘEBY)

Pro svou činnost robotická sekačka přijímá data satelitní korekce, která jsou vysílána prostřednictvím cloudu STIGA. Signál satelitní korekce je dostupný v mnoha zemích. Předem ověřte na internetové stránce stiga.com nebo prostřednictvím aplikace, zda je signál satelitní korekce přítomen na místě instalace. V případě, kdyby signál satelitní korekce nebyl k dispozici na místě instalace, je třeba nainstalovat satelitní referenční stanici, která je dostupná formou příslušenství.
Pro ověření přítomnosti signálu satelitní korekce v místě instalace robotické sekačky dodržte postup s průvodcem v aplikaci.
V případě, kdyby signál satelitní korekce nebyl k dispozici na místě instalace, postupujte dle následujících pokynů pro instalaci satelitní referenční stanice (není součástí).



VAROVÁNÍ:
Z bezpečnostních důvodů nesmí být satelitní referenční stanice nikdy přemístěna následně po naprogramování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout. Robotická sekačka by totiž mohla vyjít ven z naprogramovaného pracovního prostoru. V případě přemístění referenční stanice je potřebné její opětovné naprogramování.



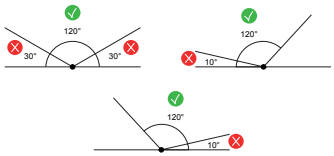
VAROVÁNÍ:
Z bezpečnostních důvodů bylo programování virtuálních hranic, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, provedeno prostřednictvím signálu satelitní korekce, a když si přejete následně používat robotickou sekačku prostřednictvím satelitní referenční stanice, je potřebné přeprogramování. Obdobně platí, že když bylo programování virtuálních hranic, tras přesunu a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, provedeno s použitím satelitní referenční stanice, a následně si přejete používat robotickou sekačku prostřednictvím signálu satelitní korekce, je také potřebné přeprogramování.

3.4.1 Ověření před instalací satelitní referenční stanice

NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM: Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodaný výrobcem. Nevhodné použití může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.	**NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM: Dodávaný obvod musí být chráněn diferenciálním spínačem (RCD) s aktivačním proudem nepřesahujícím 30 mA.**
NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM: Aby bylo možné provést elektrické připojení, je nutné, aby byla v blízkosti místa instalace nainstalována elektrická zásuvka. Ujistěte se, že připojení k napájecímu zdroji je v souladu se zákony platnými v zemi, ve které se používá.	**NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM: Elektrické napájení připojte až po dokončení všech instalačních operací. V případě potřeby během instalace vypněte hlavní elektrické napájení.**
POVINNOST POUŽÍVAT RUKAVICE: Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.	**POVINNOST POUŽÍVAT BRÝLE: Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.**
NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM: Nepřipojujte napájecí zdroj do elektrické zásuvky, pokud je poškozena zástrčka nebo kabel. Nepřipojujte kabel a nedotýkejte se poškozeného kabelu dříve, než bude odpojen od elektrického napájení. Poškozený kabel může způsobit styk se součástmi pod napětím.	

Satelitní referenční stanice musí být povinně umístěna v prostoru, ve kterém je plně viditelná obloha. Satelitní referenční stanice musí být umístěna nad rušícími prvky, jako jsou: stromy s hustou korunou, živé ploty, obvodové zdi, kovová oplocení, budovy a reflexní povrchy, jako jsou skleněné tabule nebo kovové zdi. Je potřebné připojení k elektrické zásuvce (obr. 17).

POZNÁMKA: Obloha se považuje za zcela viditelnou, když je volná pod úhlem nejméně 120° ve všech směrech.



3.4.2 Postup pro instalaci satelitní referenční stanice

S odvoláním se na obr. 16, instalace satelitní referenční stanice (A) musí být provedena prostřednictvím upevňovací konzoly (E). Pro napájení je potřebný napájecí zdroj (F) a připojení do elektrické zásuvky.

Připravte prostor pro instalaci napájecího zdroje (F) tak, aby byl chráněn před slunečním zářením, a aby se za žádných atmosférických podmínek nemohl ocitnout ponořený do vody.

VAROVÁNÍ:
Napájecí kabel, napájecí zdroj, prodlužovací kabel i jakýkoli jiný elektrický kabel, který není součástí výrobku, musí zůstat na vnější straně prostoru sekání kvůli jejich udržení v bezpeční vzdálenosti od nebezpečných součástí v pohybu a kvůli zabránění poškození kabelů, které by mohlo vést ke styku se součástmi pod napětím.

VAROVÁNÍ:
Kabel elektrického napájení a napájecí zdroj musí být umístěny tak, aby nepředstavovali nebezpečí pro děti, osoby nebo zvířata.

VAROVÁNÍ:
Z bezpečnostních důvodů nesmí být satelitní referenční stanice nikdy přemístěna následně po naprogramování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout. Robotická sekačka by totiž mohla vyjít ven z naprogramovaného pracovního prostoru. V případě přemístění referenční stanice je potřebné její opětovné naprogramování.

Požadavky a povinnosti:

Budou potřebné následující součásti (viz obr. 16):
(A) satelitní referenční stanice;
(E) upevňovací konzola;
(H) třmen pro upevnění konzoly na sloup nebo upevňovací šrouby pro připevnění na stěnu (nejsou součástí);
(G) šrouby pro upevnění satelitní referenční stanice na konzolu;
(F) napájecí zdroj;
(L) prodlužovací kabel.

Postup (obr. 18):

1. Zkontrolujte požadavky pro instalaci v odst. 3.4.1.
2. Připevněte konzoli (E) na stěnu (N) s použitím upevňovacích šroubů (nejsou součástí balení) a ujistěte se, že se nachází ve vodorovné poloze. V případě montáže na sloup (M) použijte třmen (H), který je součástí, k upevnění konzole (E).
3. Připevněte satelitní referenční stanici (A) ke konzole (E) s konektorem (C) obráceným směrem dolů, použitím šroubů (G). Ujistěte se, že se stanice nachází perfektně ve vodorovné poloze. Připojte satelitní referenční stanici k napájecímu zdroji (F) nebo k prodlužovacímu kabelu prostřednictvím konektoru (C) a přišroubujte kruhovou matici.
4. Připevněte napájecí kabel tak, aby se nemohl poškodit nebo způsobit nebezpečí.
5. Připojte zástrčku napájecího zdroje (F) do elektrické zásuvky.

POZNÁMKA: Horní část satelitní referenční stanice se musí nacházet co nejblíže k horní části stěny nebo sloupu (obr. 18/19).

POZNÁMKA: V případě potřeby je možné prodloužit kabel, který napájí satelitní referenční stanici, prostřednictvím prodlužovacích kabelů dostupných jako příslušenství. Je dovoleno použít maximálně dva 5m nebo jeden 15m prodlužovací kabel.

POZNÁMKA: Aby se předešlo rušení, měla by být satelitní referenční stanice nainstalována alespoň 400 cm od ostatních satelitních referenčních stanic, které se mohou nacházet v blízkosti.

UPOZORNĚNÍ:
Povrch nebo sloup, na který má být připevněna satelitní referenční stanice, musí být stabilní a nesmí se pohybovat, kmitat nebo se otáčet, například při silném větru nebo jiné nepřízni počasí. Pohyb satelitní referenční stanice ovlivňuje přesnost činnosti robotické sekačky.

UPOZORNĚNÍ:
Během instalace satelitní referenční stanice postupujte opatrně. Hrozí riziko pádu z velké výšky nebo pád předmětů do prázdna.

UPOZORNĚNÍ:
Při přesunu satelitní referenční stanice je třeba prostřednictvím aplikace znovu naprogramovat virtuální ohraničení, trasy pro přesun a prostory, kterým je třeba se vyhnout.

UPOZORNĚNÍ:
Ujistěte se, že je satelitní referenční stanice nainstalovaná perfektně ve vodorovné poloze.

3.5 PŘED AKTIVACÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY

Automatická činnost robotické sekačky vyžaduje řadu nastavení, která lze provést pomocí mobilního zařízení (smartphone) s operačním systémem iOS nebo Android s nainstalovanou aplikací „STIGA GO“ (obr. 23).
Aplikaci pro iOS lze stáhnout z iOS App Store. Aplikaci pro Android lze stáhnout z Google Play Store.
Během instalace je třeba spárovat robotickou sekačku s APLIKACÍ „STIGA.GO“. Postupujte podle postupu s průvodcem v APLIKACI „STIGA.GO".

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Přípravné přihlášení

Při prvním přihlášení do aplikace můžete:
- Vstoupit na informační stránky o prodejcích a výrobcích značky STIGA.
- Provést první registraci.
- Registrovaní uživatelé se mohou přihlásit.

3.5.2 Registrace (sign up)

Sekce „Zaregistrujte se“ umožňuje uživateli zaregistrovat se a získat přístup ke všem funkcím aplikace.
Uživatel se může přihlásit pomocí svého účtu Google, Facebook a Apple nebo si může vytvořit nový účet vyplněním požadovaných polí.
Proces registrace vyžaduje ověření prostřednictvím e-mailu.

3.5.3 Párování zařízení (Pairing)

Sekce „Párování zařízení“ umožňuje prostřednictvím připojení Bluetooth® spárovat vlastní mobilní zařízení s robotickou sekačkou a se satelitní referenční stanicí (je-li součástí).

Pro provedení párování je třeba, aby byla robotická sekačka a satelitní referenční stanice (je-li součástí) zapnuta a aby se nacházela ve vzdálenosti menší než 8 metrů od mobilního zařízení.
Pro přidání nové robotické sekačky STIGA stiskněte tlačítko „přidat zařízení“ (+) a postupujte dle postupu s průvodcem.
Po dokončení párování se zobrazí hlavní stránka výrobku, ze které je možný přístup na jednotlivé dostupné nabídky.

POZNÁMKA: Pokud mobilní zařízení nedetekuje robotickou sekačku, zkontrolujte, zda robotická sekačka není již spárovaná prostřednictvím Bluetooth® s jiným zařízením.

3.5.4 Vzdálená připojitelnost a aktivace karty SIM

Robotická sekačka je vybavena modulem pro připojení k mobilní síti s kartou SIM, který umožňuje připojení ke cloudu STIGA a vzdálené ovládání robotické sekačky. Po dokončení přiřazení zařízení k uživatelskému účtu je třeba aktivovat kartu SIM.

Postup:

Postupujte podle postupu s průvodcem v APLIKACI.

3.5.5 Garáž a stránka výrobku (Device page)

V sekci „Garáž“ jsou zobrazeny všechny výrobky značky Stiga, které jsou přiřazené danému uživatelskému profilu. Přiřazené výrobky jsou zobrazovány napravo a nalevo na jednotlivých stránkách.
Pro každý ze zobrazených výrobků je možný přístup k sérii možností, které umožňují:
- Přejmenovat nebo odstranit zařízení z uživatelského účtu.
- Přistupovat k informacím o výrobku a k návodům.
- Ověřovat stav připojitelnosti mobilní sítě a stav signálu GNSS robotické sekačky a referenční stanice (je-li součástí).
- Provádět aktualizace firmwaru.

Z části „Garáž“ je možný přístup na „Stránku výrobku“ každého přiřazeného výrobku.
Stránka výrobku robotická sekačka je rozdělena do tří sekcí:
- Robotická sekačka.
- Nastavení.
- Moje zahrada.

Sekce „Robotická sekačka“ umožňuje:
- Zkontrolovat stav robotické sekačky (úroveň nabití akumulátoru, stav činnosti, nastavený režim sekání).
- Zahájit a zastavit činnost robotické sekačky.
- Vynutit návrat robotické sekačky do výchozího bodu.
- Zahájit pracovní činnost robotické sekačky v prostoru, do kterého se nelze dostat samostatně.

Sekce „Nastavení“ umožňuje:
- Zvolit režim sekání „Jednorázové sekání“ nebo „Plánované sekání“ (je-li součástí).
- Nastavit nebo změnit pracovní program.
- Nastavit nebo změnit výšku sekání.
- Zahájit postup hibernace pro zimní skladování.
- Aktivovat a nastavit citlivost snímače dešťového senzoru.
- Aktivovat vedlejší funkce.

Sekce „Moje zahrada“ umožňuje:
- Zaregistrovat virtuální ohraničení, trasy pro přesun a prostory, kterým je třeba se vyhnout, prostřednictvím postupů s průvodcem v aplikaci.
- Zobrazit mapu zahrady s případnými zaregistrovanými prvky a polohou robotické sekačky v reálném čase.
- Nastavit požadovaný směr sekání.
- Zahájit pracovní činnost robotické sekačky ve specifickém prostoru zahrady.

3.5.6 Inicializace robotické sekačky

Inicializace robotické sekačky je povinná a vyžadovaná v aplikaci:
- Při prvním zahájení činnosti výrobku.
- Při zapnutí robotické sekačky nebo při jejím opětovném uvedení do činnosti.
- Při manuálním přesunu robotické sekačky.

Postup při prvním zahájení činnosti výrobku:
1. Zahajte inicializaci, jak vyžaduje aplikace, a vyčkejte na dokončení postupu. Robotická sekačka pokračuje v chodu dopředu a provede tři kroky v rozsahu přibližně 1 m.

Postup v případě zapnutí nebo manuálního přesunu robotické sekačky:

1. Umístěte robotickou sekačku dovnitř naprogramovaného prostoru tak, aby se mohla pohybovat dopředu nejméně 3 m a přitom zůstala uvnitř virtuálního ohraničení bez toho, aby zaznamenala překážky.
2. Zahajte inicializaci, jak vyžaduje aplikace, a vyčkejte na dokončení postupu. Robotická sekačka se bude pohybovat dopředu a provede tři kroky v rozsahu přibližně 1 m.

3.5.7 Programování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout

Před pokračováním s programováním se ujistěte o dokončení fází: párování zařízení (odst. 3.5.3) a inicializace robotické sekačky (odst. 3.5.6).

Programování virtuálního ohraničení jednotlivých prostor sekání, uzavřených prostorů, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, se provádí prostřednictvím příslušných postupů s průvodcem v aplikaci STIGA.GO. Uvedené postupy vyžadují vést robotickou sekačku manuálně, kráčejíc vedle ní (odst. 3.2).

Požadavky a povinnosti:

- Mobilní zařízení s operačním systémem Android nebo iOS, připojené na internet (není součástí) (obr. 20.A).

Robotická sekačka může být vedena:

- prostřednictvím virtuálního joysticku v aplikaci (obr. 20.B).

Níže jsou uvedeny nejdůležitější kroky:

1. Stáhněte si APLIKACI „STIGA GO“ z Google Play Store pro zařízení s operačním systémem Android nebo z App Store pro zařízení s iOS.
2. Postupujte podle postupu zahájení robotické sekačky, uvedeného v aplikaci.
3. Veďte robotickou sekačku virtuálním joystickem do bodu, ve kterém chcete zahájit programování.
4. Zahajte registraci virtuálního ohraničení nebo virtuálních tras stisknutím příslušného tlačítka.
5. Veďte robotickou sekačku virtuálním joystickem po celém obvodě nebo trase, která má být naprogramována. Počáteční a koncový bod virtuálního obvodu se musí shodovat. Je také možné zaznamenávat obvod nebo virtuální trasy metodou „point to point“. V tomto případě robotická sekačka zaznamená obvod nebo trasu jako posloupnost přímočarých úseků body vybranými uživatelem.

VAROVÁNÍ:
Dodržujte minimální vzdálenosti od překážek a pokyny uvedené v odst. 3.2.1.

6. Potvrzení registrace

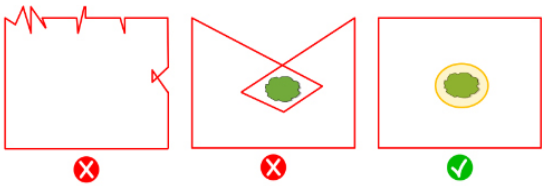
POZNÁMKA: Po ukončení programování virtuálního ohraničení přejde robotická sekačka celý virtuální obvod kvůli ověření správnosti provedení programování.

POZNÁMKA: pro odlišnou správu jednotlivých prostorů zahrady je možné naprogramovat více virtuálních prostorů.

POZNÁMKA: Před programováním tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, je třeba naprogramovat virtuální ohraničení.

POZNÁMKA: nepřemísťujte robotickou sekačku ručně, protože každý manuální přesun robotické sekačky vyžaduje postup inicializace.

POZNÁMKA: aby robotická sekačka správně fungovala, vyhněte se překřížení a/nebo překrývání ve virtuálním obvodu.





VAROVÁNÍ:
Při programování virtuálního ohraničení, tras přesunu a prostorů, kterým je třeba se vyhnout, je nutné dodržet vzdálenost alespoň 6 metrů od sekačky.



VAROVÁNÍ:
Provozní prostor nebo trasy, používané strojem pro jeho přesun, musí být nastaveny tak, aby nezahrnovaly veřejné prostory, prostory, které jsou obvykle určeny pro parkování, pro přechod vozidel nebo prostory, kterými procházejí proudy osob, aby se zabránilo ublížení na zdraví osob, škodám na majetku, nebo nehodám vozidel.



VAROVÁNÍ:
Pro vlastní bezpečnost a pro zabránění ublížení na zdraví osob a zvířat, a škod na majetku, musí operátor předem znát prostor, ve kterém bude robotická sekačka vedená manuálně.
Během řízení robota kráčejte opatrně, abyste přitom nespadli.



VAROVÁNÍ:
Provozní prostor a obecně prostory, ve kterých se robotická sekačka může pohybovat, musí být ohraničeny nepřekročitelnou fyzickou bariérou.
Zajistěte, aby byla bariéra vhodná, nebo na robotickou sekačku během činnosti dohlížejte.

3.5.8 Mapa zahrady

Ze sekce „Moje zahrada“ je možný přístup k mapě zahrady a k zobrazení:
- Virtuálního ohraničení.
- Prostorů, kterým je třeba se vyhnout.
- Trasy pro přesun.
- Polohy robotické sekačky v reálném čase.
- Příslušné trasy pro návrat.

3.5.9 Jednorázové sekání (spot cut)

Při nastavení na „Jednorázové sekání“ robotická sekačka pracuje a provede jednorázový pracovní cyklus.

POZNÁMKA: Když robotická sekačka dokončí cyklus pokrytí celé zahrady, vrátí se na sběrné místo.

POZNÁMKA: Když robotická sekačka dokončí cyklus sekání, během kterého pokryje jeden samostatný prostor, pokračuje přímo do následujícího prostoru sekání.

3.5.10 Správa datového balíčku

Zkontrolujte podmínky použití datového balíčku na webové stránce Stiga.com.

3.5.11 Zablokování klávesnice (App Lock)

Aby se zabránilo použití robotické sekačky dětmi nebo neoprávněnými osobami, je možné zablokovat činnost klávesnice. Tímto způsobem je možné ovládat robotickou sekačku pouze prostřednictvím aplikace.

Postup:
1. Aktivujte nebo deaktivujte funkci Zablokování klávesnice / App Lock z nabídky „nastavení“ v aplikaci.

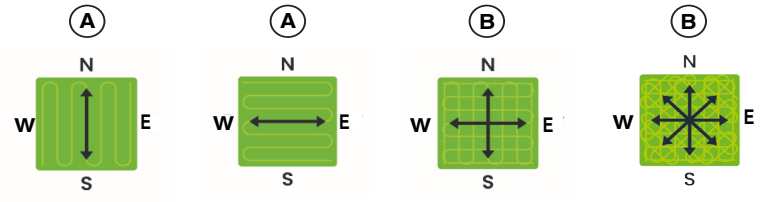
POZNÁMKA: je-li funkce aktivní, zablokování klávesnice zůstane aktivní, i když je robotická sekačka vypnutá.

3.5.12 Nastavení požadovaného režimu navigace

Tato funkce umožňuje nastavit režim strategie pohybu, se kterou se robotická sekačka pohybuje uvnitř zahrady během sečení trávy.

Je možné vybrat různé směry sekání (A) nebo režimy tvořené jejich kombinacemi (B). Dále je možné provést jemnou regulaci vybraného směru sekání, aby se přizpůsobil jakýmkoli konstrukcím nebo tvarům v zahradě. Nastavení lze provádět v intervalu -90° až +90° s přesností 0,1°.

Změna režimu strategie pohybu provedená uživatelem v prostoru, kde bylo sečení zahájeno, ale nebylo dokončeno, se projeví po dokončení sečení daného prostoru.



Postup:
1. Vyberte požadovaný režim navigace v aplikaci, z nabídky „nastavení".
2. V případě potřeby nastavte směr sekání pomocí tlačítek „+" a „-", dokud nedosáhnete požadovaného nastavení.

3.5.13 Sekání okraje (Border Cut)

Když je aktivovaná sekce „Sekání okraje", aktivuje sekání okraje zahrady a prostorů bez sekání. Sekání okraje provádí robotická sekačka poté, co dokončila sečení naprogramovaného prostoru.

Postup:

1. Aktivujte funkci „sekání okraje" v aplikaci, v nabídce „nastavení". Je možné samostatně aktivovat funkci pro každý virtuální prostor nebo naprogramovaný prostor bez sekání.

3.5.14 Dešťový senzor

Funkce „Dešťový senzor" umožňuje aktivovat nebo deaktivovat dešťový senzor na robotické sekačce.

Postup:
1. Aktivujte funkci z nabídky „nastavení" v aplikaci.

3.5.15 Aktualizace softwaru (Firmware update)

Aktualizace firmwaru výrobku, jsou-li dostupné, jsou oznamovány na stránce pro zobrazení výrobku v „Garáži".

3.5.16 Profil / Výběr oblíbeného prodejce / Zprávy

Ze sekce „Profil" je možné změnit údaje účtu i změnit heslo.

Sekce „Dealer" umožňuje zvolit servisní středisko.

Sekce „Zprávy" umožňuje zobrazovat zprávy\informace.

3.5.17 Změna nebo vymazání virtuálního obvodu, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout

Virtuální obvod jednotlivých prostorů lze upravit dvěma způsoby:
- Vymazání prvku: prvek je celý vymazán a je potřebný nový záznam.
- Změna prvku: je možné upravit pouze část prvku, aniž by došlo k jeho úplnému vymazání.

Pokud je třeba upravit trasy pro přesun nebo prostory, kterým je třeba se vyhnout, je třeba je odstranit a poté je znovu zaznamenat.

Postup:
1. Pokud chcete vymazat prvek mapy, vyberte jej z nabídky „Nastavení“ v aplikaci a stiskněte tlačítko „Odstranit“.
2. Pro úpravu virtuálního obvodu vyberte požadovaný virtuální prostor v nabídce „Nastavení“ v aplikaci a stiskněte tlačítko „Upravit“. Poté postupujte podle postupu s průvodcem v aplikaci.

3.5.18 Nastavení priority sečení zahradních prostorů

Jednotlivé virtuální prostory zahrady se sečou v pořadí, v jakém jsou zaznamenány.

Je možné změnit prioritu sečení jednotlivých prostorů tak, aby došlo ke změně pořadí jejich sečení.

Postup:

1. V nabídce „Nastavení“ v aplikaci vyberte požadovaný virtuální prostor a přetáhněte jej na požadované místo v seznamu prostorů.

POZNÁMKA: Pro každou plochy zahrady je také uvedeno procento dokončení sečení, čímž je možné určit plochy, které již byly kompletně posekány, a postup na ploše, která se právě seče.

3.5.19 Dočasná zóna bez sekání (je-li součástí)

Funkce „Dočasná zóna bez sekání“ umožňuje dočasně vyloučit část zahrady z prostoru sekání. Prostor, který lze vybrat, musí být částí obvodu, zahrnutou mezi dvěma body A a B, které vybere uživatel, a přímočarým segmentem který je spojuje. Vybraný prostor nesmí protínat trasy pro přesun.
Robotická sekačka nevstoupí do vyloučeného prostoru až do uplynutí nastavené doby, ale bude pokračovat v práci v ostatních částech zahrady.

Postup:

1. Vyberte funkci z nabídky „Nastavení“ v aplikaci.
2. Podle postupu s průvodcem v aplikaci vyberte část zahrady, kterou je třeba vyloučit, a nastavte požadovanou dobu trvání.

3.5.20 Drž se dál (Stay away) (je-li součástí)

Funkce „Drž se dál“ (Stay Away) umožňuje dočasně vyloučit část zahrady z prostoru sečení. Zvolitelný prostor je kruh o poloměru vybraném uživatelem, jehož středem je poloha GPS mobilního zařízení nebo bod vybraný na virtuální mapě. Vybraný prostor nesmí protínat trasy pro přesun.
Robotická sekačka nevstoupí do vyloučeného prostoru až do uplynutí nastavené doby, ale bude pokračovat v práci v ostatních částech zahrady.

Postup:
1. Vyberte funkci z nabídky „Nastavení“ v aplikaci.
2. Podle postupu s průvodcem v aplikaci vyberte část zahrady, kterou je třeba vyloučit, a nastavte požadovanou dobu trvání.

POZNÁMKA: Pokud se k nastavení středu kruhu používá poloha GPS mobilního zařízení, závisí poloha tohoto bodu, a tedy i nesečeného prostoru, na přesnosti signálu GPS přijímaného z mobilního zařízení, která je obvykle ±5 metrů.

4. ČINNOST

Požadavky a povinnosti:
- Instalace satelitní referenční stanice – v případě potřeby (viz odst. 3.4).
- Počáteční výška trávy v provozním rozsahu robotické sekačky: 20–95 mm.
- Nabité akumulátory (viz odst. 4.5).
- Programování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout (viz odst. 3.5.7).
- Vhodně nastavená výška sečení (viz odst. 4.7).

4.1 SOUČÁSTI PRO UVEDENÍ DO ČINNOSTI

1. Mobilní zařízení (není součástí) (obr. 4.C).
2. Akumulátory (dodávají se při zakoupení přístroje) (obr. 4.B).
3. Nabíječka (součást stroje) (obr. 4.A).
4. Rádiové ovládání (příslušenství – není součástí) (obr. 4.D).

4.2 KONTROLA BEZPEČNOSTNÍCH ZAŘÍZENÍ PRO ZAHÁJENÍ PRACOVNÍ ČINNOSTI ROBOTICKÉ SEKAČKY

Pro zahájení pracovní činnosti robotické sekačky je třeba provést programování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout (viz odst. 3.5.7).

Požadavky a povinnosti:
- Bezpečnostní klíč.

Postup:
1. Zkontrolujte, zda je zasunutý bezpečnostní klíč. Pokud není zasunutý, robotická sekačka se nespustí.
2. Zkontrolujte, zda není aktivní zastavovací tlačítko **„STOP“**. Je-li stisknuto, zastaví robotickou sekačku a otevře ochranný kryt ovládacího panelu.
3. Zkontrolujte, zda je robotická sekačka správně umístěna na zemi. V případě nadměrného sklonu (≥ 27 %) nebo v případě zvednutí zastaví snímače náklonu (sklonoměr) robotickou sekačku.

4.3 MANUÁLNĚ OVLÁDANÁ ČINNOST ROBOTICKÉ SEKAČKY

V tomto režimu vykoná robotická sekačka pracovní cyklus, vrátí se do nabíjecí základny a zůstane tam až do následujícího manuálního spuštění.

Pro použití stroje je třeba provést programování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout (viz odst. 3.5.7).

Postup:
1. Umístěte robotickou sekačku dovnitř obvodu instalace.
2. Stiskněte zastavovací tlačítko **„STOP“** (obr. 2.D) pro otevření krytu (obr. 3.A) a pro získání přístupu k ovládacímu panelu (obr. 3.B).
3. Stiskněte tlačítko **„ZAP./VYP.“** (obr. 3.E) na 5 sekund kvůli zapnutí robotické sekačky.
4. Stiskněte tlačítko **„VÝBĚR REŽIMU“** (obr. 3.F) a držte jej stisknuto až do blikání jediné ikony **„JEDNORÁZOVÝ PRACOVNÍ CYKLUS“** (obr. 3.L).
5. Stiskněte tlačítko **„POTVRZENÍ“** (obr. 3.G). Ikona (obr. 3.L) se rozsvítí stálým světlem kvůli potvrzení provedení požadované operace.
6. Zavřete kryt (obr. 3.A).
7. Robotická sekačka zahájí svou pracovní činnost.

POZNÁMKA: Když bude po stisknutí tlačítka **„POTVRZENÍ“** stisknuto tlačítko **„VÝBĚR REŽIMU“**, ikony týkající se vybraných funkcí začnou znovu blikat, požadujíc potvrzení právě vybrané funkce. Stiskněte tlačítko **„POTVRZENÍ“**. Ikony se znovu rozsvítí.



UPOZORNĚNÍ:
Pokud dojde k otevření krytu během pracovní činnosti, ikony týkající se vybraných funkcí blikají, aby informovaly, že je potřebné potvrzení operace před opětovným zavřením krytu. Pokud je kryt znovu zavřen bez stisknutí tlačítka „POTVRZENÍ“, robot neprovede žádnou operaci až do nového příkazu ze strany uživatele.

4.4 POPIS OVLÁDACÍCH PRVKŮ, KTERÉ SE NACHÁZEJÍ NA ROBOTICKÉ SEKAČCE

Seznam příkazů, indikátorů a jejich funkcí:

- Tlačítko **„STOP“** (obr. 2.D): slouží k bezpečnostnímu zastavení robotické sekačky.
- **„BEZPEČNOSTNÍ TLAČÍTKO VE TVARU HŘIBU“ – TLAČÍTKO NOUZOVÉHO ZASTAVENÍ“** (obr.2.E) umožňuje okamžité zastavení stroje v případě nouze.
  Tlačítko má dvě polohy:



1. Aktivace nouzového zastavení: stisknutím tlačítka nouzového zastavení dojde k zastavení motorů sekacích zařízení a ovládání pojezdu.



2. Obnovení činnosti: pro obnovení všech funkcí otočte tlačítkem nouzového zastavení ve směru hodinových ručiček. Pro uvedení stroje do činnosti zopakujte postup uvedení do činnosti prostřednictvím klíče (odst. 4.2).

POZNÁMKA: Pokud je nouzové tlačítko aktivováno, nelze stroj spustit.



VAROVÁNÍ:
Nouzové tlačítko by se nikdy nemělo používat jako obvyklý způsob zastavení stroje.

- **„BEZPEČNOSTNÍ KLÍČ“** (obr. 3.C): slouží k bezpečnostnímu vypnutí robotické sekačky.
- Tlačítko **„ZAP./VYP.“** (obr. 3.E): slouží k zapnutí a vypnutí robotické sekačky a k vynulování alarmů.
- Tlačítko **„VÝBĚR REŽIMU“** (obr. 3.F): slouží k výběru provozního režimu robotické sekačky a k nastavení nuceného návratu do výchozího bodu.
- Tlačítko **„POTVRZENÍ“** (obr. 3.G): slouží k potvrzení nastaveného provozního režimu.
- Podsvícená ikona **„NAPLÁNOVANÝ PROGRAM“** (obr. 3.I): slouží k zobrazení nastavení naplánovaného programu (je-li součástí).
- Podsvícená ikona **„JEDNORÁZOVÉ SEKÁNÍ“** (obr. 3.L): slouží k zobrazení nastavení jednorázového pracovního cyklu.
- Podsvícená ikona **„NÁVRAT DO VÝCHOZÍHO BODU“** (obr. 3.H): slouží k zobrazení nuceně nastaveného návratu robotické sekačky do výchozího bodu.
- Tlačítko **„Bluetooth®“** (obr. 3.M): používá jej výhradně servisní středisko pro diagnostické činnosti.
- Podsvícená ikona **„ALARM“** (obr. 3.N): slouží k zobrazení stavů alarmu.
- Podsvícená ikona **„AKUMULÁTOR“** (obr. 3.O): slouží k zobrazení nabití akumulátoru.

4.4.1 Bezpečnostní zastavení – Tlačítko STOP

Tlačítko **„STOP“** je ovládací prvek, který zastaví robotickou sekačku v bezpečném stavu, bez ohledu na její aktuální provozní stav.

Postup:
1. Stiskněte tlačítko **„STOP“**, zatímco je robotická sekačka v pohybu nebo zastavena.
2. Při stisknutí tlačítka **„STOP“** se robotická sekačka zastaví a otevře kryt, který umožňuje přístup k jejím ostatním ovládacím prvkům.

4.4.2 Bezpečnostní vypnutí – Bezpečnostní klíč

Vyjmutí bezpečnostního klíče umožňuje bezpečnostní vypnutí robotické sekačky.



PŘÍKAZ:
Před každým úkonem čištění, přepravy a údržby vždy vyjměte bezpečnostní klíč.

Postup:
1. Stiskněte tlačítko **„STOP“** pro otevření krytu a přístupu k ovládacímu panelu.
2. Stiskněte na pár sekund vypínací tlačítko a počkejte na zhasnutí LED podsvícení stejného tlačítka.
3. Pouze po zhasnutí LED vytáhněte bezpečnostní klíč pro bezpečné vypnutí robotické sekačky. Bezpečnostní klíč uložte na bezpečném místě.
4. Po dokončení údržby zasuňte bezpečnostní klíč, aby se robotická sekačka mohla zapnout.

4.4.3 Zapnutí a vypnutí – tlačítko ZAP./VYP.

Tlačítko **„ZAP./VYP.“** umožňuje manuální zapnutí a vypnutí robotické sekačky.

Postup:
1. Stiskněte tlačítko **„STOP“** pro otevření krytu a přístupu k ovládacímu panelu.
2. Stisknutím tlačítka **„ZAP./VYP.“** na 5 sekund zapněte, nebo vypněte robotickou sekačku.

POZNÁMKA: Pro zapnutí robotické sekačky musí být bezpečnostní klíč zasunutý.

POZNÁMKA: V případě aktivních alarmů lze vynulovat alarmy dvojitým stisknutím tlačítka **„ZAP./VYP.“**.

4.4.4 Výběr jednorázového pracovního cyklu / nuceného návratu na sběrné místo – Tlačítko výběru režimu

Robotická sekačka se chová podle níže popsaných možných výběrů.

VÝBĚR KLÁVESNICE A ČINNOSTI ROBOTICKÉ SEKAČKY

JEDNORÁZOVÝ PRACOVNÍ CYKLUS

Robotická sekačka provede jeden nuceně nastavený pracovní cyklus a vrátí se na sběrné místo.
Robotická sekačka zůstane na základně až do manuálního zákroku uživatele.



NÁVRAT NA SBĚRNÉ MÍSTO

Robotická sekačka se vrátí na sběrné místo.
Robotická sekačka zůstane na základně až do manuálního zákroku uživatele.



Postup:
1. Stiskněte tlačítko **„STOP“** pro otevření krytu a přístupu k ovládacímu panelu.
2. Stiskněte tlačítko **„VÝBĚR REŽIMU“** a držte jej stisknuté až do blikání ikon týkajících se funkcí, které chcete aktivovat. Ikony týkající se zvolených funkcí blikají.
3. Stiskněte tlačítko **„POTVRZENÍ“**. Ikony týkající se zvolených funkcí se rozsvítí kvůli potvrzení provedení požadované operace.

4. Zavřete víko.
5. Robotická sekačka zahájí svou pracovní činnost v nastaveném režimu.

POZNÁMKA: Když bude po stisknutí tlačítka „**POTVRZENÍ**“ stisknuto tlačítko „**VÝBĚR REŽIMU**“, ikony týkající se zvolených funkcí začnou znovu blikat, požadujíc potvrzení právě vybrané funkce. Stiskněte tlačítko „**POTVRZENÍ**“. Ikony se znovu rozsvítí.



UPOZORNĚNÍ:
Když je kryt otevřený, a to během pracovní činnosti i s robotickou sekačkou na sběrném místě, ikony týkající se vybraných funkcí blikají, aby informovaly, že je potřebné potvrzení operace před opětovným zavřením krytu. Pokud je kryt znovu zavřen bez stisknutí tlačítka „POTVRZENÍ“, robot neprovede žádnou operaci až do nového příkazu ze strany uživatele.

POZNÁMKA: Když je akumulátor robotické sekačky vybitý, ikona akumulátoru bliká červeně, aby informovala, že není možné provést zvolený úkon.

POZNÁMKA: Robotická sekačka bude spuštěna pouze po zavření krytu.

4.4.5 Zobrazení stavu Bluetooth® – Tlačítko Bluetooth®

Robotická sekačka automaticky spravuje připojení Bluetooth® s externími mobilními zařízeními. Připojení Bluetooth® je dostupné vždy, když je robotická sekačka zapnutá. Prostřednictvím Bluetooth® je možné najednou připojit k mobilnímu zařízení pouze jedno zařízení. Po zavření aplikace se robotická sekačka automaticky odpojí od zařízení. Tlačítko „**BLUETOOTH®**“ používá výhradně servisní středisko pro diagnostické činnosti.

POZNÁMKA: Ohledně párování zařízení s robotickou sekačkou prostřednictvím Bluetooth® si přečtěte odst. 3.5.3 „Párování”.

4.4.6 Zobrazení stavu alarmu – Ikona alarmu

Podsvícená ikona **„ALARM“** signalizuje poruchu činnosti.

Postup:
1. Stiskněte tlačítko **„STOP“** pro otevření krytu a přístupu k ovládacímu panelu.
2. Zkontrolujte stav alarmu prostřednictvím červené ikony, která může svítit nebo blikat.
3. Po vyřešení poruchy vypněte robotickou sekačku tlačítkem **„ZAP./VYP.“**, vyčkejte pár sekund a poté robotickou sekačku znovu zapněte stejným tlačítkem. Pokud problém přetrvává, obraťte se na servisní středisko.

POZNÁMKA: Podrobnosti o poruchách lze zobrazit prostřednictvím aplikace.

POZNÁMKA: Některé druhy chyb lze vynulovat dálkově, prostřednictvím aplikace.

POZNÁMKA: Některé druhy chyb nelze vynulovat dálkově, ale musí být povinně vynulovány prostřednictvím klávesnice robotické sekačky, ve shodě s evropským bezpečnostním předpisem EN 50636.

4.5 NABÍJENÍ AKUMULÁTORU

POZNÁMKA: Nabíjení se smí provádět pouze prostřednictvím nabíječky akumulátorů (obr. 4.A). Jiné systémy nabíjení by mohly akumulátor trvale poškodit.

POZNÁMKA: Doporučená teplota nabíjení je 4–40 °C.

4.5.1 Zobrazení nabití akumulátoru – ikona akumulátoru

Podsvícená ikona **„AKUMULÁTOR“** umožňuje zobrazit stav nabití akumulátoru.

Postup:

1. Stiskněte tlačítko **„STOP“** pro otevření krytu a přístupu k ovládacímu panelu.
2. Zkontrolujte stav nabití akumulátoru pomocí podsvícené ikony:
   - Modrá ikona: akumulátor je nabitý (úroveň nabití > 40 %).
   - Červená ikona: akumulátor je skoro vybitý (úroveň nabití 15–40 %).
   - Blikající červená ikona: akumulátor je vybitý (úroveň nabití < 15 %).
3. Pokud se robotická sekačka nabíjí, podsvícená ikona (obr. 3.O) bliká modrým světlem.

POZNÁMKA: Pokud při stisknutí ovládacího prvku ikona akumulátoru (obr. 3.O) provede rychlé blikání červeným světlem, operaci nelze provést a bude třeba nabít akumulátor manuálně (viz odst. 4.5.3).

4.5.2 Nabíjení interních akumulátorů stroje

Postup **„NABÍJENÍ AKUMULÁTORU“** umožňuje manuální nabíjení robotické sekačky:

1. Umístěte robotickou sekačku do blízkosti elektrické zásuvky.
2. Stiskněte zastavovací tlačítko **„STOP“** (obr. 2.D) pro otevření krytu (obr. 3.A) a přistupte k ovládacímu panelu (obr. 3.B).
3. Vyjměte klíč (obr. 3.C).
4. Připojte nabíječku akumulátorů dodanou ve výbavě do nabíjecí zásuvky (obr. 4.A) s příslušným bajonetovým upevněním příslušného konektoru (obr. 9.A).
5. Připojte nabíječku akumulátorů k elektrické zásuvce zasunutím příslušné zástrčky (obr. 9.B).
6. Podsvícená ikona **„AKUMULÁTOR“** (obr. 3.O) bliká moře a robotická sekačka se nabíjí.
7. Zavřete kryt (obr. 3.A).
8. Nechte robotickou sekačku nabíjet až do úplného nabití akumulátorů.
9. Po úplném nabití odpojte nabíječku akumulátorů od nabíjecí zásuvky.
   - Otočte kruhovou maticí konektoru proti směru hodinových ručiček (obr. 9.C).
   - Vytáhněte konektor (obr. 9.D).

Během nabíjení postupně blikají signalizační LED akumulátoru (obr. 3.O). Po dosažení každé jedné mezní hodnoty nabíjení zůstane příslušná LED rozsvícena, zatímco ostatní nadále blikají.

POZNÁMKA: Nabití akumulátorů před zimním skladováním musí být provedeno podle pokynů, které jsou uvedeny v odst. 6.2.

4.5.3 Nabíjení externích akumulátorů stroje v bezpečném stavu

Akumulátor lze dobíjet nezávisle pomocí stejné nabíječky, která se používá k dobíjení stroje:

1. Vyjměte akumulátor ze stroje (obr. 11.E).
2. Akumulátor umístěte na suché, bezpečné a stabilní místo.
3. Odstraňte pryžovou ochrannou krytku konektoru.
4. Připojte nabíječku akumulátorů k elektrické zásuvce zasunutím příslušné zástrčky.
5. Připojte dodanou nabíječku akumulátoru k nabíjecí zásuvce na akumulátoru pomocí bajonetového upevnění příslušného konektoru. Viz návod k použití akumulátoru.

POZNÁMKA: Během nabíjení jsou všechny funkce stroje deaktivovány.



VAROVÁNÍ:
Nenabíjejte na stroji samostatný akumulátor.

POZNÁMKA: Akumulátory robotické sekačky jsou prvky podléhající opotřebení a kapacita nabití časem klesá, čímž dochází ke snižování pracovní autonomie robotické sekačky, avšak bez ohrožení její činnosti.

4.6 VLOŽENÍ A VYJMUTÍ AKUMULÁTORŮ DO/ZE STROJE

VAROVÁNÍ:
Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8).

4.6.1 Vložení akumulátorů

1. Otevřete kryt prostoru pro akumulátory (obr. 10). Při otevření krytu prostoru pro akumulátory se stroj automaticky vypne.
2. Vložte akumulátor do uložení (obr. 11.A).
3. Připojte konektor na stroji a zatlačte jej na doraz (obr. 11.B).
4. Zavřete prostor pro akumulátory (obr. 10).
5. Chcete-li zahájit práci, uveďte stroj do činnosti.

4.6.2 Vyjmutí akumulátorů

1. Otevřete kryt prostoru pro akumulátory (obr. 10).
2. Otočte kruhovou maticí konektoru proti směru hodinových ručiček (obr. 11.C).
3. Vytáhněte konektor (obr. 11.D).
4. Vyjměte akumulátor z prostoru pro akumulátory (obr. 11.E).
5. Zavřete prostor pro akumulátory (obr. 10).

4.7 NASTAVENÍ VÝŠKY SEKÁNÍ

Postup **„NASTAVENÍ VÝŠKY SEKÁNÍ“** popisuje, jak se provádí nastavení výšky sekacích nožů.
Při nastavení výšky sekání dodržte postup s průvodcem, uvedený v APLIKACI.

VAROVÁNÍ:
Při nastavování výšky sekání se nedotýkejte sekacího zařízení.

VAROVÁNÍ:
Aby byla zaručena správná funkčnost systému nastavení výšky nožů, ujistěte se, že se v blízkosti nožů a ochranného měchu motoru nožů nehromadí žádné zbytky trávy nebo nečistot.

4.8 MODUL KAMERY, MODUL SENZORŮ LIDAR A ULTRAZVUKOVÝ MODUL

Prostřednictvím modulu kamery (obr. 22.A), modulu LiDAR a ultrazvukového modulu (viz odst. 2.2) je robotická sekačka schopna rozeznávat překážky, které se nacházejí v pracovním prostoru, a rozeznat okraj prostoru sekání kvůli vyhnutí se případným překážkám přítomným v pracovním prostoru, a kvůli zlepšení výkonu navigace (obr. 22).

Postup:

1. Postupujte dle postupu s průvodcem v APLIKACI „Stiga.GO“ a upravte provozní parametry modulu kamery, modulu LiDAR a ultrazvukového modulu, a aktivujte volitelné funkce.

POZNÁMKA: Pro ochranu soukromí jsou snímky i videa zachyceny modulem kamery, zpracovávány v reálném čase a nejsou ukládány do interní paměti robotické sekačky.

POZNÁMKA: Výkon při identifikaci překážek a okraje pracovního prostoru závisí na mnoha faktorech: tvaru a rozměrů předmětu, stavu osvětlení, čistoty a opotřebení čočky, typu trávního porostu, atmosférických podmínek apod.

POZNÁMKA: Pokud je travnatý porost nadměrný, modul kamery může interpretovat vegetaci jako překážku. Pokud se robotická sekačka opakovaně zastavuje nebo změní směr kvůli vysoké trávě, je třeba snížit výšku trávy použitím klasické sekačky.

POZNÁMKA: Vždy udržujte čočku modulu kamery v čistém stavu, aby umožňovala přesnou činnost systému strojového vidění.



VAROVÁNÍ:
Modul kamery nemusí být schopen zaznamenat předměty, které jsou úplně obaleny nebo zakryty vegetací, například v případě vysoké a husté trávy.



VAROVÁNÍ:
Nedívejte se přímo do osvětlovače s LED modulu kamery, aby se zabránilo poškození zraku.

4.9 ČINNOST SATELITNÍ REFERENČNÍ STANICE – KONTROLKA INDIKÁTORU STAVU (JE-LI SOUČÁSTÍ)

Satelitní referenční stanice je vybavena kontrolkou (R) v níže uvedené části (obr. 21), s následujícími stavy:

- Zhasnutá kontrolka: napájení referenční stanice je vypnuté, nebo byla kontrolka deaktivována prostřednictvím APLIKACE.
- Zeleně blikající kontrolka: probíhá skenování satelitů; vyčkejte pár minut, než bude stanice připravena. V této fázi není možné zaregistrovat virtuální obvod, ani zahájit pracovní činnost robotické sekačky. Pokud kontrolka bliká delší dobu (déle než 30 minut), stanice není správně nainstalována. Znovu nainstalujte stanici podle pokynů popsaných v odst. 3.4.2.
- Zeleně svítící kontrolka: referenční stanice je připravena k použití. Je možné zaregistrovat virtuální obvod a zahájit pracovní činnost robotické sekačky.
- Žlutě blikající kontrolka: referenční stanice není připojena k mobilní síti. Není možné zaregistrovat virtuální obvod nebo zahájit pracovní činnost robotické sekačky. Ujistěte se, že jste dokončili fázi přiřazení produktu prostřednictvím aplikace (viz odst. 3.5). Pokud problém přetrvává, restartujte referenční stanici (odpojte ji od elektrické sítě a po 30 s ji znovu připojte).

Pokud problém přetrvává, obraťte se na servisní středisko.

- Červeně blikající kontrolka: došlo k výskytu poruchy referenční stanice. Obraťte se na servisní středisko.

5. ÚDRŽBA



VAROVÁNÍ:
Používejte pouze originální náhradní díly.



VAROVÁNÍ:
Neprovádějte neoprávněné zásahy do nainstalovaných bezpečnostních zařízení, nevyřazujte je z činnosti ani je neodstraňujte.



VAROVÁNÍ:
Nebezpečí pořezání rukou a nohou.
Používejte ochranné rukavice a ochrannou obuv, abyste předešli nehodám.



VAROVÁNÍ:
Nebezpečí odletků do očí.
Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.



UPOZORNĚNÍ:
Použití nadměrného množství vody může způsobit vniknutí vody a poškození elektrických komponent.



ZÁKAZ:
Nepoužívejte proudy vody pod tlakem.

ZÁKAZ:
Aby nedošlo k trvalému poškození elektrických a elektronických komponent, neponořujte robotickou sekačku, a to ani částečně, do vody.

ZÁKAZ:
Neumývejte vnitřní části robotické sekačky, aby nedošlo k poškození elektrických a elektronických komponent.

ZÁKAZ:
Nepoužívejte rozpouštědla nebo benzin, aby nedošlo k poškození lakovaných povrchů a plastových komponent.

ZÁKAZ:
K čištění čočky modulu kamery a senzorů obecně používejte výhradně mírně navlhčený jemný hadřík. V žádném případě nepoužívejte kartáče, škrabky, abrazivní houby nebo chemická rozpouštědla.

5.1 PLÁNOVANÁ ÚDRŽBA

Pro lepší provoz a delší životnost produktů pravidelně čistěte a vyměňujte opotřebované díly.
Zákroky provádějte s četností uvedenou v tabulce.

ČETNOST	KOMPONENTA	TYP ÚKONU	ODKAZ
Před každým použitím a nejméně každých 8 hodin pracovní činnosti	Nůž	Vyčistěte a zkontrolujte účinnosti nože sekacího zařízení.	Viz odst. 5.3
		V případě ohnutí nože sekacího zařízení v důsledku nárazu nebo v případě jeho nadměrného opotřebení proveďte jeho výměnu.	Obraťte se na autorizované středisko servisní služby
	Nabíjecí kontakty	Vyčistěte a odstraňte případné oxidace	Viz odst. 5.3
	Modul kamery a senzory	Vyčistěte čočku	Viz odst. 5.3
Měsíčně nebo každých 100 hodin sečení	Robotická sekačka	Proveďte vyčištění	Viz odst. 5.3
	Napájecí kabely	Zkontrolujte opotřebení nebo poškození a v případě potřeby je vyměňte	Obraťte se na autorizované středisko servisní služby
Na konci sezóny sekání nebo každých šest měsíců, pokud se robotická sekačka nepoužívá	Akumulátory	Dobijte akumulátory před uskladněním	Viz odst. 5.4

Aby byla robotická sekačka v dobrém provozním stavu, musí se každoročně provádět údržba v autorizovaném servisním středisku.
Servisní prohlídka zahrnuje řadu kontrol, včetně:
- vnitřního a vnějšího čištění robotické sekačky;
- všeobecné kontroly stavu robotické sekačky;
- výměny opotřebovaných součástí;
- ověření stavu akumulátorů;
- kontroly utahovacích momentů;
- kontroly a případné výměny nárazového a zvedacího kinematického mechanismu a ochranných měchů;
- kontroly a případné výměny pryžových vlnovců chránících motor sekacích nožů, aby byla zachována ochrana proti vniknutí vody;
- výměny těsnění zavírání krytu prostoru pro akumulátory kvůli zachování specifikací ochrany před průsakem vody.

POZNÁMKA: v rámci záruky nebude uznána porucha způsobená neprovedením servisní prohlídky.

5.2 ÚDRŽBA SEKACÍHO ZAŘÍZENÍ

VAROVÁNÍ:
Nedotýkejte se sekacího zařízení, dokud nevyjmete klíč zapalování a sekací zařízení nebude úplně zastaveno. Dávejte pozor, protože sekací zařízení se může pohybovat, i když je klíč vytažen (u modelů s akumulátorem).

UPOZORNĚNÍ:
Všechny úkony týkající se sekacích zařízení (demontáž, ostření, vyvažování, oprava, zpětná montáž a/nebo výměna) představují velice náročné práce, které vyžadují specifické znalosti a použití příslušného vybavení; z bezpečnostních důvodů je proto zapotřebí, aby byly pokaždé provedeny ve Specializovaném středisku.

UPOZORNĚNÍ:
Poškozené, ohnuté nebo opotřebované sekací zařízení nechte vždy vyměnit jako celek spolu s příslušnými šrouby, aby bylo zachováno vyvážení.

DŮLEŽITÁ INF. *Vždy používejte originální sekací zařízení s kódem uvedeným v tabulce „Technické parametry“ nebo v kapitole „Volitelné příslušenství”.*

5.3 ČIŠTĚNÍ

5.3.1 Čištění výrobku

VAROVÁNÍ:
Nebezpečí pořezání rukou a nohou.
Používejte ochranné rukavice a ochrannou obuv, abyste předešli nehodám.

VAROVÁNÍ:
Nebezpečí odletků do očí.
Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.

• Požadavky a povinnosti:

- Houba
- Neutrální mýdlo
- Kartáč
- Voda
- Suchý hadr
- Rukavice
- Brýle



POVINNOST POUŽÍVAT RUKAVICE:
Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.



POVINNOST POUŽÍVAT BRÝLE:
Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.

• Obecné pokyny

Po každém použití vyčistěte dle níže uvedených pokynů: (obr. 12)

- Nepoužívejte proudy vody a vyhněte se namočení akumulátoru a elektrických součástí.
- Odstraňte zbytky trávy a bahna zachycené uvnitř skříně.
- Pokaždé se ujistěte, že jsou otvory pro nasávání vzduchu volné a nejsou ucpané úlomky.

- Nepoužívejte agresivní kapaliny pro čištění rámu.
- Abyste snížili riziko požáru, udržujte stroj zbaven zbytků trávy, listí a přebytečného mastnoty.
- Zvedněte kryt prostoru pro akumulátory a stlačeným vzduchem vyčistěte případné zbytky nečistot nebo trávy, které se hromadí nad akumulátory.

• Postup:

1. Stisknutím tlačítka **„STOP“** zastavte robotickou sekačku a otevřete ochranný kryt.
2. Odpojte ji od elektrické sítě.
3. Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8).
4. Vyčistěte všechny vnější povrchy robotické sekačky houbičkou navlhčenou ve vlažné vodě a v neutrálním saponátu.
5. Jemným hadříkem očistěte čočku modulu kamery, senzory LiDAR a ultrazvukový senzor a dávejte přitom pozor, aby nedošlo k poškrábání skleněného povrchu.



UPOZORNĚNÍ:
Použití nadměrného množství vody může způsobit vniknutí vody a poškození elektrických komponent.



UPOZORNĚNÍ:
Neprovádějte neoprávněné zásahy do nainstalovaných bezpečnostních zařízení, nevyřazujte je z činnosti ani je neodstraňujte.



ZÁKAZ:
Nepoužívejte proudy vody pod tlakem.



ZÁKAZ:
Aby nedošlo k trvalému poškození elektrických a elektronických komponent, neponořujte robotickou sekačku, a to ani částečně, do vody.



ZÁKAZ:
Neumývejte vnitřní části robotické sekačky, aby nedošlo k poškození elektrických a elektronických komponent.



ZÁKAZ:
Nepoužívejte rozpouštědla nebo benzin, aby nedošlo k poškození lakovaných povrchů a plastových komponent.



ZÁKAZ:
K čištění čočky modulu kamery, senzorů LiDAR a ultrazvukového modulu v žádném případě nepoužívejte kartáče, škrabky, abrazivní houby nebo chemická rozpouštědla, aby nedošlo k poškrábání nebo poškození skleněného povrchu.

6. Odstraňte bahno a nečistoty z hnacích kol.
7. Očistěte spodní část robotické sekačky (prostor sekacího nože, přední a zadní kola). Pomocí vhodného kartáče odstraňte vodní kámen nebo nečistoty, které by mohly robotické sekačce bránit v řádném provozu. Dokončete čištění navlhčenou houbičkou.
8. Očistěte konektor nabíjení akumulátorů.

5.4 ZIMNÍ ÚDRŽBA A SKLADOVÁNÍ AKUMULÁTORU

Postup:

1. Vyčistěte robotickou sekačku (viz odst. 5.3).
2. Robotickou sekačku skladujte ve vodorovné poloze, na suchém místě, které je chráněno před mrazem, a ujistěte se, že je vypnuta a že bezpečnostní klíč je z ní vytažen.
3. Odpojte satelitní referenční stanici (je-li součástí) od elektrické sítě.

POZNÁMKA: Pokud chcete nabíjecí satelitní referenční stanici na zimu odložit z místa instalace, musíte zajistit, aby její poloha při opětovné montáži zůstala přesně stejná. Pokud byla nainstalována satelitní referenční stanice, a tato je přesunuta, je třeba prostřednictvím APLIKACE znovu naprogramovat virtuální ohraničení, trasy pro přesun a prostory, kterým je třeba se vyhnout.

5.5 VÝMĚNA AKUMULÁTORŮ

Životnost akumulátorů závisí na trvání sezóny sekání a na počtu hodin denního použití robotické sekačky. Dlouhá sezóna sekání nebo mnoho hodin použití mají za následek častější výměnu akumulátoru.
Výměna akumulátorů je ve výhradní kompetenci PERSONÁLU SERVISNÍ SLUŽBY STIGA.
Kdyby bylo třeba provést výměnu akumulátorů, obraťte se na servisní středisko nebo na svého prodejce.

POZNÁMKA: Akumulátory robotické sekačky jsou prvky podléhající opotřebení a kapacita nabití časem klesá, čímž dochází ke snižování pracovní autonomie robotické sekačky, avšak bez ohrožení její činnosti.

6. PŘEPRAVA, USKLADNĚNÍ A LIKVIDACE

6.1 PŘEPRAVA



PŘÍKAZ:
Robotická sekačka musí být před zvedáním nebo přepravou bezpečně vypnuta.



UPOZORNĚNÍ:
Zkontrolujte, zda se na trávníku nenachází žádné hračky, nástroje, větve, oblečení nebo jiné předměty, které by mohly zařízení poškodit.

POZNÁMKA: Pro přepravu na velké vzdálenosti se doporučuje použít původní obal.

Postup:
Při ruční manipulaci se strojem postupujte níže uvedeným způsobem:
1. Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8).
2. Vyčistěte robotickou sekačku (viz odst. 5.3.1).
3. Zvedněte montážní celek sekacích zařízení do nejvyšší polohy.
4. Vypněte stroj a vyjměte klíč zapalování.
5. Ujistěte se, že jste na rovné ploše.
6. Vyřaďte pojezd podle odst. 2.9 (obr. 1.L).
7. K přemístění stroje použijte zadní úchyty (obr. 14).



VAROVÁNÍ:
Nepoužívejte tyto body ke zvedání stroje.

Při přepravě stroje na kamionu nebo přívěsu je třeba:
1. Použít přístupové rampy s vhodnou šířkou, délkou a mohutností s ohledem na hmotnost a rozměry stroje.
2. Zvedněte skříň sekačky do maximální výšky prostřednictvím aplikace.
3. Po nabití vypněte stroj vyjmutím klíče.
4. Zajistěte stroj o vozidlo pomocí dvou úchytů v přední části a dvou úchytů v zadní části (obr. 13). Nezajišťujte stroj o prvky, které mohou být poškozeny.

BEZPEČNOSTNÍ POKYN:
Pokud nelze strojem bezpečně manipulovat nebo jej přepravovat, obraťte se na servisní středisko.

6.2 SKLADOVÁNÍ

Robotická sekačka musí být uskladněna ve vodorovné poloze, s vyjmutým bezpečnostním klíčem, na suchém místě a mimo dosah mrazu, po očištění a po zimním nabití akumulátoru. Během dlouhých období nečinnosti odpojte satelitní referenční stanici (je-li součástí) od elektrické sítě.

Když má být stroj skladován po dobu delší než 30 dnů:
- nechte stroj vychladnout;
- odložte akumulátory a uložte je na suché a chladné místo;
- důkladně jej vyčistěte;
- zkontrolujte, zda stroj neutrpěl škody.

V případě potřeby se obraťte na autorizované servisní středisko.

Při opětovném uvádění stroje do provozu:
- připravte stroj podle pokynů uvedených v kapitole 4.2.

6.3 LIKVIDACE

Postup:
1. Obal produktu zlikvidujte udržitelným způsobem ve vhodných sběrných nádobách nebo jej odevzdejte do příslušných středisek autorizovaných pro sběr.
2. Robotickou sekačku zlikvidujte v souladu s místními předpisy.
3. Obraťte se na speciální střediska pro recyklaci a likvidaci, protože robotická sekačka je klasifikovaná jako odpad OEEZ (Odpadní elektrická a elektronická zařízení).
4. Zlikvidujte staré nebo vyčerpané akumulátory udržitelným způsobem do sběrných nádob nebo je odevzdat v příslušných střediscích autorizovaných pro sběr.

7. ŘEŠENÍ PROBLÉMŮ

VAROVÁNÍ:
Zastavte robotickou sekačku a uveďte ji do bezpečného stavu (viz odst. 2.8).

Níže je uveden seznam hlavních poruch, které by se mohly vyskytnout během pracovní činnosti.

POZNÁMKA: Další doporučení a postupy pro odstraňování problémů jsou k dispozici v aplikaci Stiga.GO.

ZÁVADA	PŘÍČINY	ŘEŠENÍ
Abnormální vibrace. Robotická sekačka je hlučná.	Poškozené sekací zařízení	Vyměňte poškozené součásti (viz odst. 5.1).
	Sekací zařízení je zanesené zbytky (pásky, šňůrky, plastové úlomky apod.).	Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8). Odjistěte sekací zařízení.
	Při uvedení robotické sekačky do provozu se nečekaně vyskytly překážky (spadlé větve, zapomenuté předměty apod.).	Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8). Odstraňte překážky a restartujte robotickou sekačku.
	Porucha elektromotoru.	Obraťte se na servisní středisko a nechte vyměnit motor.
	Příliš vysoká tráva.	Zvyšte výšku sekání (viz odst. 4.7).
Na klávesnici svítí ikona Varování.	Označuje stav poruchy/poškození.	Ohledně podrobnějších informací si prohlédněte aplikaci.

ZÁVADA	PŘÍČINY	ŘEŠENÍ
Robotická sekačka se dočasně zastaví v pracovním prostoru.	Signál GPS je slabý.	Pokud problém přetrvává, obraťte na servisní středisko.
Pracovní plocha není zcela posekaná.	Na sekacím zařízení jsou inkrustace a/nebo zbytky.	Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 2.8). Očistěte sekací zařízení.
	Příliš velká pracovní plocha vzhledem ke kapacitě robotické sekačky.	Zmenšete pracovní plochu (viz Technické parametry v kap. 8).
	Blíží se konec životnosti akumulátorů.	Vyměňte akumulátory za originální náhradní díly (viz odst. 5.5).
	Nabití akumulátorů není kompletní.	Očistěte a odstraňte případnou oxidaci z kontaktních bodů (viz odst. 5.3). Nabijte akumulátory.

8. TECHNICKÉ PARAMETRY

SPECIFIKACE	model SRHB01 (viz štítek výrobku)	
Rozměry (Š x V x H) [mm]	1012 × 725 × 1442 robot bez skříně sekačky	
	1012 × 725 × 2300 robot se skříní sekačky	
Hmotnost robotické sekačky [kg]	330 (s 6 akumulátory a skříní sekačky)	
Výška sekání (min. – max.) [mm]	20–95	
Rychlost sekání [ot./min]	3800	
Rychlost pohybu [km/h]	5	
Maximální sklon	27%	
Maximální sklon po obvodu	20%	
Typ sekacího systému	3 sekací nože	
Naměřená úroveň akustického výkonu [dB(A)]	98,68	
Nepřesnost měření emisí hluku [dB(A)]	0,83	
Zaručená úroveň akustického výkonu [dB(A)]	100	
Kód sekacího zařízení	182004385/0	
Klasifikace IP robotické sekačky	IP 64	
Okolní teplota při provozu robotické sekačky [°C]	0 až +50	
Model akumulátoru	Typ: BT 40 Li 56 (*) Model: Akumulátor ePower Pro s kapacitou 40 Ah Č. dílu: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologie článku: 14S8P	
Nabíječka akumulátorů Model: 18 A – zástrčka EU Č. dílu: 182050000/0 (279010104/ST1)	V (vstup)	100–240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maximální doba nabíjení (jeden akumulátor)	h (při V)	~ 2,5 (220)
Maximální doba nabíjení (dva akumulátory)	h (při V)	~ 4,5 (220)
Nabíječka akumulátorů Model: 18 A – zástrčka UK Č. dílu: 182050003/0 (279010104/UKS)	V (vstup)	100–240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maximální doba nabíjení (jeden akumulátor)	h (při V)	~ 2,5 (220)
Maximální doba nabíjení (dva akumulátory)	h (při V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKACE	model SRHB01 (viz štítek výrobku)	
Nabíječka akumulátorů Model: 30 A – zástrčka EU Č. dílu: 182050001/0 (279010204/ST1)	V (vstup)	200–240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maximální doba nabíjení (jeden akumulátor)	h (při V)	~ 1,5 (220)
Maximální doba nabíjení (dva akumulátory)	h (při V)	~ 3 (220)
Nabíječka akumulátorů Model: 30 A – zástrčka UK Č. dílu: 182050004/0 (279010204/UKS)	V (vstup)	200–240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maximální doba nabíjení (jeden akumulátor)	h (při V)	~ 1,5 (220)
Maximální doba nabíjení (dva akumulátory)	h (při V)	~ 3 (220)
Připojení	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigační technologie	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKACE	model SRHB01
Třída výkonu Moduly RF	Výstupní výkon Bluetooth LE – 9 dBm; 2G GSM / E-GSM – třída 4 – 33 dBm; 2G DCS/PCS – třída 1 – 30 dBm; 2G GSM/E-GSM – třída E2 – 27 dBm; 2G DCS/PCS – třída E2 – 26 dBm; 4G – třída 3 – 23 dBm
Frekvenční rozsah – Bluetooth®	Bluetooth LE – Frekvenční rozsah 2 400 – 2 483,5 MHz
Frekvenční rozsah – 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvenční rozsah – 4G	Pásmo 1 (2100 MHz); pásmo 2 (1900 MHz); pásmo 3 (1800 MHz); pásmo 4 (2100 MHz); pásmo 5 (850 MHz); pásmo 7 (2600 MHz); pásmo 8 (900 MHz); pásmo 12 (700 MHz); pásmo 13 (750 MHz); pásmo 17 (700 MHz); pásmo 18 (850 MHz); pásmo 19 (850 MHz). Pásmo 20 (800 MHz); pásmo 26 (850 MHz); pásmo 28 (800 MHz); pásmo 34 (2000 MHz); pásmo 38 (2500 MHz); pásmo 39 (1900 MHz); pásmo 40 (2300 MHz); pásmo 41 (2500 MHz); pásmo 66 (2100 MHz).
Frekvenční rozsah – Wi-Fi	Wi-Fi – Frekvenční rozsah 2412–2484 MHz Maximální trakční výkon < 20 dBm

Slovní značka a logo Bluetooth® jsou registrované ochranné známky ve vlastnictví společnosti Bluetooth SIG, inc. a jakékoli použití těchto známek společností STIGA podléhá licenci.

9. VOLITELNÉ PŘÍSLUŠENSTVÍ

POZNÁMKA: následující příslušenství nesmí být používáno při autonomním řízení. Musí být používáno pouze s rádiovým ovládáním.

1	Přívěsný vozík	✓
2	Sběrač listí a trávy	✓
3	Rozmetadlo hnojiv	✓
4	Plastový válec	✓
5	Kód montážního celku elektrického sekacího zařízení (deck)	110CE E QF

10.ZÁRUKA

10.1 ZÁRUČNÍ PODMÍNKY

Záruka se vztahuje na všechny vady materiálů a výroby, které byly potvrzeny během záručního období vaším Prodejcem nebo Specializovaným střediskem.
Aplikace záruky je omezena na opravu nebo výměnu komponentu, který je považován za vadný.
Doporučuje se svěřit stroj jednou ročně autorizované servisní dílně za účelem provedení údržby, servisu a kontroly bezpečnostních zařízení.
Aplikace záruky je podmíněna pravidelnou údržbou stroje.

Záruka se nevztahuje na škody způsobené:

- Chybějícím seznámením s průvodní dokumentací (Návody).
- Nepozorností, nedbalostí.
- Externí příčinou (blesk, nárazy, přítomnost cizích těles uvnitř stroje) nebo nehodou.
- Použitím a montáží, které jsou nevhodné a/nebo nejsou dovolené výrobcem.
- Nedostatečnou údržbou.
- Změnou stroje.
- Použitím neoriginálních náhradních dílů (přizpůsobitelné díly).
- Použitím příslušenství, které nebylo dodáno nebo schváleno výrobcem (např. řezací zařízení).

Záruka se dále nevztahuje na:

- Údržbářské zákroky (popsané v návodu k použití).
- Běžné opotřebení spotřebního materiálu, jako jsou sekací zařízení a kola.
- Běžné opotřebení.
- Zhoršení stavu stroje estetického charakteru, způsobené jeho použitím.
- Držáky sekacích zařízení.
- Škody způsobené instalací, která není v souladu s návodem k použití.
- Škody způsobené nesprávným naprogramováním virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostorů, kterým je třeba se vyhnout.
- Škody způsobené vniknutím vody v důsledku použití vysokotlakého mycího zařízení nebo ponoření do vody, například kaluže tvořené po silném dešti.
- Škody způsobené nesprávným uskladněním nebo použitím akumulátoru.
- Škody způsobené použitím neoriginálních akumulátorů.
- Veškeré další náklady, které mohou být spojeny se záruční opravou, jako je přesun stroje k uživateli, přeprava stroje k prodejci, pronájem zařízení nebo přivolání externích firem na veškeré práce spojené s údržbou zahrady během odstávky stroje.

Uživatel je chráněn vlastními národními zákony. Práva uživatele vyplývající z vlastních národních zákonů nejsou touto zárukou nijak omezena.

11.OCHRANNÉ ZNÁMKY A LICENCE

Slovní známka a logo Bluetooth® jsou registrované ochranné známky společnosti Bluetooth SIG, inc. a jakékoli použití těchto známek společností STIGA je podmíněno licencí.

DA

GIV AGT!: LÆS INSTRUKTIONSBOGEN OMHYGGELIGT IGENNEM, FØR DU TAGER DENNE MASKINE I BRUG. Opbevares til eventuel senere brug.

INDHOLDSFORTEGNELSE

1. SIKKERHEDSFORSKRIFTER 2
   - 1.1 Generelle advarsler om de elektriske værktøjers sikkerhed 2
   - 1.2 Oplysninger om sikkerhed 4
   - 1.3 Sikre driftsmæssige fremgangsmåder 6
2. INDLEDNING 7
   - 2.1 Generel indledning 7
   - 2.2 Produktbeskrivelse 8
   - 2.3 Maskinens komponenter 8
   - 2.4 Udpakning 9
   - 2.5 Montering af tilbehør 9
   - 2.6 Montering af det forreste tilbehør 9
   - 2.7 Symboler og skilte (Fig.13) 9
   - 2.8 Standsning og slukning af robotplæneklipperne under sikre forhold 11
   - 2.9 Håndtag til ind-/udkobling af transmissionen 11
3. INSTALLATION 12
   - 3.1 Kontrol af forudsætningerne for installationen 12
   - 3.2 Kriterier til afgrænsningen af arbejdsområderne og de omlagte strækninger 13
   - 3.3 Installation af komponenterne 15
   - 3.4 Installation af satellitreferencestationen (efter behov) 15
   - 3.5 Før aktivering af robotplæneklipperen 18
4. FUNKTION 24
   - 4.1 Komponenter til idriftsættelse 24
   - 4.2 Kontrol af sikkerhedsanordningerne til start af robotplæneklipperen 24
   - 4.3 Manuel funktion af robotplæneklipperen 24
   - 4.4 Beskrivelse af betjeningsanordningerne på robotplæneklipperen 25
   - 4.5 Opladning af batteri 27
   - 4.6 Isætning og udtagning af maskinens batterier 29
   - 4.7 Justering af skærehøjde 29
   - 4.8 Modul til videokamera og modul til lidar-sensorer og ultralydsmodul 29
   - 4.9 Satellitreferencestationens funktion - kontrollampe til statusindikator (hvis monteret) 30
5. VEDLIGEHOLDELSE 30
   - 5.1 Programmeret vedligeholdelse 31
   - 5.2 Vedligeholdelse af skæreanordningen 32
   - 5.3 Rengøring 32
   - 5.4 Vedligeholdelse om vinteren og opbevaring af batteriet 33
   - 5.5 Udskiftning af batterierne 34
6. TRANSPORT, OPLAGRING OG BORTSKAFFELSE 34
   - 6.1 Transport 34
   - 6.2 Opmagasinering 35
   - 6.3 Bortskaffelse 35
7. UDBEDRING AF PROBLEMERNE 35
8. TEKNISKE DATA 36
9. TILBEHØR 37
10. GARANTI 38
    - 10.1 Garantidækning 38
11. REGISTREREDE MÆRKER OG LICENSER 38

BEMÆRK: Anvisningerne i denne instruktionsbog gælder for fjernstyret robot i plæneklipperkonfiguration. Figurerne, uden specifikation, henviser til modellen SRHB01.

1. SIKKERHEDSFORSKRIFTER



FORPLIGTELSE:
Skal læses grundigt før brug og opbevares til fremtidige henvisninger.

1.1 GENERELLE ADVARSLER OM DE ELEKTRISKE VÆRKTØJERS SIKKERHED

⚠ **Læs alle sikkerhedsadvarsler, instruktioner, illustrationer og specifikationer, der følger med maskinen.** *Manglende overholdelse af de nedenstående anvisninger kan medføre elektrisk stød, brand og/eller alvorlige personskader.*

Gem alle sikkerheds- og brugsanvisningerne for at rådføre med dem på et senere tidspunkt.

Udtrykket "elektrisk værktøj", som er nævnt i brugsanvisningen, henviser til dit elektriske værktøj drevet med netstrøm (med kabel) eller med batteri (uden kabel).

1) Sikkerhed i arbejdsområdet

a) **Hold arbejdsområdet rent og godt oplyst.** *Rodede eller mørke områder fremmer ulykker.*
b) **De elektriske værktøjer må ikke anvendes i eksplosionsfarlige omgivelser, for eksempel i nærvær af brandfarlige væsker, gas eller støv.** *Elektrisk værktøj producerer gnister, som kan antænde støv eller dampe.*
c) **Hold børn og andre personer på afstand, når du bruger det elektriske værktøj.** *Distraktion kan medføre, at herredømmet mistes.*

2) Elektrisk sikkerhed

a) **Stikket på batteriopladerkablet skal være kompatibelt med stikkontakten. Du må aldrig ændre stikket på nogen måde. Brug ikke adaptere med et jordet batteriopladerkabel.** *Uændrede stik, der passer i stikkontakten, reducerer risikoen for elektrisk stød.*
b) **Undgå at komme i kontakt med jordforbundne flader, såsom rør, radiatorer, komfurer og køleskabe.** *Risikoen for elektrisk stød forøges, hvis kroppen er i kontakt med objekter, som er stel- eller jordforbundet.*
c) **Elektriske værktøjer må ikke udsættes for regn eller våde omgivelser.** *Vand, der trænger ind i et elektrisk værktøj, øger risikoen for elektrisk stød.*
d) **Ledningen skal kun anvendes til det tilsigtede formål. Kablet må ikke bruges til at transportere det elektriske værktøj eller til at trække i dette, og heller ikke til at hive stikket ud af kontakten. Hold ledningen i passende afstand fra varme, olie, skarpe hjørner og bevægelige dele.** *Et beskadiget eller sammenfiltret kabel øger risikoen for elektrisk stød.*
e) **Når man bruger et elektrisk værktøj udendørs, skal en eventuel forlængerledning være egnet til udendørsbrug.** *Brug af et forlængerkabel, der er egnet til udendørs brug, reducerer risikoen for elektrisk stød.*
f) **Hvis det ikke er muligt at undgå brugen af et elektrisk værktøj i et fugtigt område, skal man anvende en stikkontakt der er beskyttet med en fejlstrømsafbryder (RCD).** *Brugen af en fejlstrømsafbryder reducerer risikoen for elektrisk stød.*

3) Personlig sikkerhed

a) **Vær forsigtig, pas på, hvad du gør, og vær fornuftig, når du bruger et elektrisk værktøj. Anvend ikke det elektriske værktøj, når De er træt eller under påvirkning af alkohol, euforiserende stoffer eller medicin.** *En kortvarig distraktion under anvendelse af et elektrisk værktøj kan medføre alvorlige kvæstelser.*
b) **Brug personlige værnemidler (PPE). Bær altid beskyttelsesbriller.** *Brug af beskyttelsesudstyr som f.eks. støvmasker, skridsikkert fodtøj, beskyttelseshjelme eller høreværn reducerer personskader.*

c) **Undgå utilsigtet start. Kontrollér, at afbryderen er i positionen "OFF", inden du sætter stikket i stikkontakten, eller tager fat i og/eller transporterer det elektriske værktøj.** *Transport af det elektriske værktøj med en finger på afbryderen, eller sætte det i stikket i positionen "ON", øger muligheden for ulykker.*

d) **Fjern alle nøgler og/eller justeringsværktøjer, inden du tænder det elektriske værktøj.** *En skruenøgle eller et værktøj, der kommer i kontakt med en roterende del af det elektriske værktøj, kan forårsage alvorlige personskader.*

e) **Man må ikke læne sig ud over maskinen. Hold altid en god balance og fodfæste.** *Dette giver bedre kontrol over det elektriske værktøj i tilfælde af uventede situationer.*

f) **Vær iført egnet tøj. Brug ikke løstsiddende tøj eller smykker. Hold hår og tøj væk fra debevægelige dele.** *Løstsiddende tøj, smykker eller langt hår kan sætte sig fast i de bevægelige dele.*

g) **Hvis der er udstyr, der skal tilsluttes støvudsugnings- og opsamlingsanlæg, skal du sørge for, at det er tilsluttet og bruges korrekt.** *Brug af dette udstyr kan begrænse de risici, som er forbundet med støvet.*

h) **Lad ikke den fortrolighed, der opnås ved hyppig brug af de elektriske værktøjer, gøre dig for afslappet, så du ignorerer det elektriske værktøjs sikkerhedsprincipper.** *En uagtsom handling kan forårsage alvorlige kvæstelser på en brøkdel af et sekund.*

4) Brug og beskyttelse af det elektriske værktøj

a) **Det elektriske værktøj må ikke overbelastes. Korrekt brug af det elektriske værktøj med hensyn til det specifikke anvendelsesområde.** *Det korrekte elektriske værktøj vil udføre arbejdet bedre og mere sikkert ved den hastighed, den er designet til.*

b) **Anvend ikke det elektriske værktøj, hvis afbryderen ikke er i stand til at starte og standse det.** *Et elektrisk værktøj, som ikke kan betjenes ved hjælp af en afbryder, er farligt og skal repareres.*

c) **Tag stikket ud af stikkontakten og/eller fjern batteriet fra det elektriske værktøj, før du foretager eventuelle justeringer, udskifter tilbehør eller tager maskinen i brug igen.** *Disse forebyggende sikkerhedsforanstaltninger reducerer risikoen for utilsigtet opstart af det elektriske værktøj.*

d) **Opbevar det elektriske værktøj uden for børns rækkevidde, når det ikke er i brug, og giv ikke personer, der ikke er fortrolige med maskinen og denne vejledning tilladelse til at bruge den.** *Elektriske værktøjer er farlige, når de kommer i hænderne på uerfarne brugere.*

e) **Sørg for en hensigtsmæssig vedligeholdelse af elektriske værktøjer og tilbehøret. Kontrollér, at de bevægelige dele er placeret korrekt og kan bevæge sig frit. Kontrollér i øvrigt, at der ikke er revner i delene og/eller enhver anden tilstand, som kan påvirke det elektriske værktøjs funktion. Er der skader ved det elektriske værktøj, skal det repareres, før det anvendes.** *Mange ulykker skyldes utilstrækkelig vedligeholdelse.*

f) **Hold skæreudstyret skarpt og rent.** *Korrekt vedligeholdelse af skæreelementerne med velslebne skærekanter gør dem mindre tilbøjelige til at sætte sig fast og lettere at styre.*

g) **Det elektriske værktøj og det pågældende tilbehør skal anvendes i henhold til de medfølgende anvisninger under hensyntagen til arbejdsbetingelserne og den type arbejde, der skal udføres.** *Anvendelse af et elektrisk værktøj til procedurer, som det ikke er beregnet til, kan medføre risikosituationer.*

h) **Hold håndtag og gribeflader tørre, rene og fri for olie og fedt.** *Glatte håndtag og gribeflader giver ikke mulighed for sikker håndtering og kontrol af værktøjet i uforudsete situationer.*

5) Brug og forholdsregler for brug af værktøjer med batteri

a) **Batteriet må kun oplades ved hjælp af batteriopladere, som er anbefalet af producenten.** *En oplader, der er egnet til en type batteri, kan skabe risiko for brand, elektrisk stød, overophedning eller lækage af ætsende batterivæske, når den bruges sammen med et andet batteri.*

b) **Anvend kun de batterier, der specifikt er beregnet til dit elektriske værktøj.** *Brug af enhver anden type batteri kan forårsage risiko for kvæstelser og brand.*

c) **Batteriet skal holdes væk fra andre metalgenstande såsom papirklips, mønter, nøgler, søm, skruer og andre mindre metalgenstande, som kan skabe en kortslutning mellem batteriklemmerne, når batteriet ikke er i brug.** *En kortslutning mellem batteriklemmerne kan medføre forbrændinger eller brandfare.*

d) **Et batteri i dårlig tilstand kan resultere i udslip af væske. Undgå kontakt med denne væske. I tilfælde af utilsigtet kontakt skylles med vand. Søg læge, hvis væsken kommer i kontakt med øjnene.** *Udslip af væske fra batteriet kan medføre hudirritation eller forbrændinger.*

e) **Brug ikke et batteri eller et elektrisk redskab, som er beskadiget eller ændret.** *Beskadigede eller ændrede batterier kan medføre en uforudsigelig situation med medfølgende brand, eksplosion eller risiko for kvæstelser.*

f) **Batteripakken eller det elektriske værktøj må ikke komme i kontakt med ild eller udsættes for høje temperaturer.** *Kontakt med ild eller udsættelsen for temperaturer over 130 °C kan medføre en eksplosion.*
g) **Følg alle opladningsinstruktioner og genoplad ikke batteriet eller det elektriske værktøj uden for det temperaturinterval, der er angivet i instruktionerne.** *En forkert opladning eller ved en temperatur uden for det specificerede område kan muligvis beskadige batteriet, og øge risikoen for brand.*

6) Service

a) **Det elektriske værktøj må udelukkende repareres af kvalificeret personale ved brug af originale reservedele.** *Herved er det muligt at opretholde det elektriske værktøjs sikkerhed.*
b) **Der må ikke udføres reparationer på batteriet.** *Reparationer skal udføres af fabrikanten eller af et specialiseret servicecenter.*

1.2 OPLYSNINGER OM SIKKERHED

I forbindelse med apparatets konstruktion er der blevet lagt særlig vægt på aspekter, som kan udgøre en risiko for brugernes og andre personers sikkerhed og sundhed. Formålet med disse oplysninger er at bevidstgøre brugerne om at udvise særlig opmærksomhed for at undgå enhver risiko, og undgå adfærd der ikke overholder de anførte forudsætninger.



FARE:
Før robotplæneklipperen bruges, skal man kende til alle oplysningerne i dette dokument.



FARE:
Denne robotplæneklipper er ikke beregnet til at blive brugt af børn eller af personer med begrænsede fysiske, sensoriske eller mentale egenskaber eller med manglende erfaring og kendskab.



FARE FOR STØD:
Før man foretager ethvert indgreb ifm. regulering eller vedligeholdelse, afbrydes strømforsyningen og sikkerhedsanordningen aktiveres.



FARE FOR STØD:
Brug ikke robotplæneklipperen, hvis transformatorens forsyningskabel er beskadiget. Et beskadiget kabel kan medføre kontakt med spændingsførende dele. Kablet skal udskiftes af fabrikanten eller dennes servicecenter eller af en person med relevante kvalifikationer for at forebygge enhver risiko.



FARE FOR STØD:
Brug kun batterioplader og strømforsyningsenhed som leveres af fabrikanten. Brugen af en uhensigtsmæssig batterioplader og strømforsyningsenhed kan foranledige elektriske stød og/eller overophedning.



ADVARSEL:
Hvis batterivæsken siver ud, skal de berørte komponenter vaskes med vand/ neutraliseringsmiddel.
Undgå enhver direkte kontakt med batteriets væske.
Søg læge, hvis væsken kommer i kontakt med øjnene.



ADVARSEL:
Man skal sikre sig at der ikke befinder sig personer i arbejdsområdet, mens robotplæneklipperen er i brug, især børn og/eller kæledyr. I modsat fald programmeres robotplæneklipperens aktiviteter i løbet af timer, hvor der ikke findes personer i det pågældende område.



ADVARSEL:
Arbejdsområdet og generelt områderne, hvor robotplæneklippen kan køre, skal begrænses med en fysisk barriere, som man ikke kan kravle over.



ADVARSEL:
Driftsområdet eller de strækninger, som maskiner bruger til at flytte rundt, skal indstilles på en måde der udelukker offentlige områder for at undgå skader på personer, ting eller ulykker på køretøjer.



ADVARSEL:
Af sikkerhedsmæssige grunde må satellitreferencestationen aldrig flyttes efter programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås. Robotplæneklipperen kan køre ud af det programmerede arbejdsområde. Hvis referencestationen flyttes, skal man gentage programmeringen.



ADVARSEL:
Man må ikke røre skæreanordningen til reguleringen af klippehøjden.



ADVARSEL:
Af hensyn til egen sikkerhed og for at forebygge skader på personer eller ting, skal brugeren først gøre sig bekendt med området, hvor robotplæneklipperen bruges manuelt (f.eks. under installationsfasen). Under robottens betjening skal man gå forsigtigt for at undgå at falde.



ADVARSEL:
Brug kun originale reservedele.



ADVARSEL:
Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.



GIV AGT:
Kontrollér at der ikke findes legetøj, redskaber, grene, tøj eller andre genstande på plænen, som kan beskadige apparatet.



FORBUDT:
Man må ikke sidde på robotplæneklipperen.



FORBUDT:
Løft aldrig robotplæneklipperen for at kontrollere kniven, og flyt den ikke, mens den er i brug. Stik aldrig fødder eller hænder under apparatet.



FORBUDT:
Brug ikke robotplæneklipperen, når der anvendes vandingsmaskine.



FORBUDT:
Robotten ikke vaskes med vandstråler under højt tryk. Robotten må heller ikke nedsænkes i vand, helt eller delvist.



FORBUDT:
Robotplæneklipperen må ikke bruges med mindre alle dens komponenter er intakte. Udskift de berørte dele, hvis de er beskadigede.



FORBUDT:
Det er strengt forbudt at bruge og oplade robotplæneklipperen i eksplosive og brandfarlige omgivelser.



FORPLIGTELSE:
Undersøg jævnligt robotplæneklipperen for at sikre at knivene og skæremekanismen ikke er slidte eller beskadigede. Sørg for at robotplæneklipperen er driftsdygtig.



FORPLIGTELSE:
Læs hele manualen grundigt, ikke mindst alle oplysningerne vedrørende sikkerheden, og sørg for at forstå den fuldt ud. Overhold på det strengeste anvisningerne vedrørende funktion, vedligeholdelse og reparationer.



FORPLIGTELSE:
Operatørerne der foretager indgreb ifm. vedligeholdelse og reparation, skal have fuldt kendskab til apparatets specifikke egenskaber og sikkerhedsforskrifter.



HANDSKER PÅKRÆVET:
Anvend personligt beskyttelsesudstyr som angivet af fabrikanten, og bl.a. beskyttelseshandsker, når der foretages indgreb i skæremekanismen.

1.3 SIKRE DRIFTSMÆSSIGE FREMGANGSMÅDER

Uddannelse



Det er strengt forbudt at bruge maskinen uden monteret fronttilbehør.

a. Læs anvisningerne grundigt, kend til betjeningsanordningerne og korrekt brug af maskinen.
b. Maskinen er ikke beregnet til at blive brugt af børn eller af personer med begrænsede fysiske, sensoriske eller mentale egenskaber eller med manglende erfaring og kendskab, eller personer uden kendskab til disse anvisninger. De lokale forordninger kan muligvis begrænse operatørens alder.
c. Operatøren eller brugeren anses som ansvarlig for ulykker eller risici, der involverer andre personer eller andre personers udstyr.

Klargøring

a. Sørg for at systemet til automatisk afgrænsning af området er programmeret korrekt iht. anvisningerne.
b. Undersøg jævnligt området hvor maskinen bruges, og fjern sten, stave, kabler og ethvert andet fremmedlegeme, som eventuelt kan hindre funktionen.
c. Undersøg jævnligt knivene, knivenes bolte og skæreenheden for at kontrollere, at de ikke er slidte eller beskadigede. Udskift knivene og de bolte der er slidte eller beskadigede parvis for at bevare maskinens ligevægt.
d. Advarselssignaler skal placeres omkring maskinens arbejdsområde, hvis den bruges på offentlige områder eller områder der er åbne for offentligheden. Signalerne skal omfatte følgende tekst: "Advarsel! Automatisk plæneklipper! Hold afstand fra maskinen! Hold opsyn med børnene!"

1.3.1 Funktion

Generelle oplysninger

a. Maskinen må ikke bruges med defekte reparationer eller manglende sikkerhedsanordninger, f.eks. uden beskyttelsesværn.
b. Anbring ikke hænder eller fødder i nærheden af eller under de roterende dele. Hold dig på afstand fra udkastningsåbningen.
c. Man må ikke røre maskinens bevægende dele, før de er standset helt.
d. Man skal altid anvende kraftigt fodtøj og lange bukser under maskinens drift.
e. Løft eller transportér aldrig maskinen, mens elmotoren kører.

f. Afmontér enhedens inaktiveringsmekanisme:
- Før en tilstopning fjernes
- Inden kontrol, rengøring eller reparation af maskinen
- Hvis maskinen rammes af et fremmedlegeme, skal du kontrollere, om den er beskadiget
- Hvis maskinen begynder at vibrere på en usædvanlig måde for at kontrollere den for skader, før den genstartes.

g. Maskinen må ikke efterlades uden opsyn i nærheden af kæledyr, børn eller andre personer.

Vedligeholdelse og opbevaring

a. Stram alle møtrikker, bolte og skruer godt for at sikre maskinens drift.
b. Kontrollér jævnligt om robotplæneklipperen er slidt eller ødelagt.
c. Af sikkerhedsmæssige hensyn skal man udskifte slidte eller beskadigede dele.
d. Sørg for at knivene kun udskiftes med egnede reservedele.
e. Sørg for at batterierne genoplades med den korrekte batterioplader, som anbefales af fabrikanten. En forkert brug kan medføre elektriske stød, overophedning eller udsivning af ætsende væske fra batteriet.
f. I tilfælde af udsivning af elektrolyt, skal man vaske med vand/neutraliseringsmiddel og opsøge læge, hvis væsken kommer i kontakt med øjnene osv.
g. Maskinens vedligeholdelse skal udføres i overensstemmelse med fabrikantens anvisninger.

Tilbageværende risici

- Selvom produktet overholder alle sikkerhedskrav. Der kan stadig være yderligere risici på grund af forkert installation og/eller uforudsigelige situationer. Det er derfor nødvendigt at holde det område, hvor produktet anvendes fri for genstande, mennesker og dyr, og informere alle personer, der kan have adgang til arbejdsområdet, selv lejlighedsvis, om de mulige farer.
- Fare for udslyngning af genstande mod kroppen, dyr eller ting. Man skal holde sikker afstand på mindst 8 meter fra maskinen under brug.
- I tilfælde af tordenvejr med risiko for lynnedslag og generelt i forventning om dårlige vejrforhold, frarådes det at bruge produktet og at frakoble alle perifere enheder fra strømforsyningen. For at bruge produktet skal du tilslutte de perifere enheder til strømforsyningen igen i henhold til instruktionerne i brugsanvisningen.

2. INDLEDNING

2.1 GENEREL INDLEDNING

2.1.1 Formålet med brugervejledningen

BEMÆRK: Denne brugervejledning kan jævnligt blive opdateret og revideret. Sørg for at downloade den tilgængelige version inden brug af maskinen.

Denne brugervejledning er en integreret del af apparatet, og har til formål at formidle oplysningerne som er nødvendige til dets brug.
Man skal gemme brugervejledningen i løbet af hele apparatets levetid, således at den altid er til rådighed, når behovet opstår.
Brugervejledningen henvender sig til brugeren af apparatet, som skal læse oplysningerne heri grundigt, og overholde dem nøje for at værne om personers sikkerhed og undgå ulykker.
De nedenstående symboler er blevet anvendt for at fremhæve tekster med særlig betydning.



FARE \ FORSIGTIG \ ADVARSEL:
Piktogrammerne i en trekant med gul baggrund og sort streg angiver fare \ forsigtig \ advarsel.



FORBUDT:
Piktogrammerne i en cirkel med streg igennem og hvid baggrund og rød streg angiver forbud.



FORPLIGTELSE:
Piktogrammerne i en cirkel med blå baggrund angiver forpligtelse.

BEMÆRK: Teksterne i dette format angiver særligt vigtige tekniske oplysninger, der ikke bør overses.

2.2 PRODUKTBESKRIVELSE

Robotplæneklipperen (Fig. 1 og 2) er konstrueret og fremstillet til automatisk at slå græsset på et hvilket som helst tidspunkt af døgnet.
Afhængigt af de forskellige egenskaber for den overflade, der skal klippes, kan robotplæneklipperen programmeres til at arbejde i flere områder, der afgrænses af en virtuel grænse og forbundet med de virtuelle omlagte strækninger. I løbet af arbejdet klipper robotplæneklipperen græsset i det område, der afgrænses af den virtuelle grænse (Fig. 7.A). Når robotplæneklipperen befinder sig i nærheden af den virtuelle grænse (Fig. 7.A) eller støder imod en forhindring (Fig. 7.B) skifter den retning i henhold til den valgte navigationsstrategi.
Robotplæneklipperen udfører automatisk og fuldstændig klipning af den afgrænsede græsplæne.
Ved anvendelse af det særlige tilbehør, som fabrikanten leverer sammen med maskinen, eller som kan købes separat, er det muligt at udføre dette arbejde på forskellige måder som beskrevet i maskinens brugsanvisning eller brugsanvisningen for det enkelte tilbehør.
Produktet fungerer via satellitsignal, og modtager korrektionsdata fra satellit fra Cloud STIGA. Robotplæneklipperens driftsteknologi baseres på kommunikation af data mellem Cloud STIGA og selve robotten. En mobil enhed (smartphone/tablet) er også påkrævet for at bruge produktet, med undtagelse af manuel græsslåning, hvor der kræves en radiostyring (kode 2RR001004/ST1), der fås som tilbehør, og som består af en sender og en modtager.
Robotplæneklipperen er udstyret med et kameramodul, lidar- og ultralydssensorer med henblik at undgå eventuelle forhindringer i arbejdsområdet og forbedre navigationen.
Enhver anden brug er farlig og kan medføre kvæstelser og/eller materielle skader. Uegnet brug er for eksempel følgende (men ikke udelukkende): Transport af personer, børn eller dyr på maskinen, at lade sig transportere af maskinen, anvendelse af maskinen til at trække eller skubbe laster uden brug af det hensigtsmæssige tilbehør til træk, bruge maskine til klipning af grønne planter, som ikke er græs, hvis man ikke bruger de forudsete og anbefalede specifikke redskaber.

BEMÆRK: Tilstedeværelsen af en mobilnetværksforbindelse på installationsstedet er obligatorisk for robotplæneklipperens funktion. Tjek på forhånd, at mobilnetværkets dækning er tilstrækkelig på stiga.com eller via APP. Udbyderen af netværksforbindelsen kan til enhver tid ændres i henhold til kommercielle aftaler.

BEMÆRK: I forbindelse med funktionen modtager robotplæneklipperen korrektionsdata fra satellitten, som overføres via Cloud STIGA. Korrektionssignalet fra satellitten er tilgængeligt i mange lande. Kontrollér først, at korrektionssignalet fra satellitten er til stede på installationsstedet på stiga.com eller via APP. Hvis korrektionssignalet fra satellitten ikke er tilgængeligt på installationsstedet, skal man installere en Referencestation til satellit, der kan fås som tilbehør.

2.3 MASKINENS KOMPONENTER

a. Drivhjul (Fig. 1.G)
b. Drejelige hjul (Fig. 1.H)
c. Konsol (betjeningspanel) (Fig. 2.D)
d. Batteriets motorhjelm (Fig. 1.F)
e. Batterier (Fig. 2.B)
f. Snapbeslag til afmontering af tilbehør (Fig. 1.E)
g. Højeffektstik 56 V (Fig. 1.C)
h. Konnektor med lav effekt 12 V (Fig. 1.D)

i. Enhed med skæreanordninger (Fig. 1.A)
j. Skæreanordninger (knive) (Fig. 1.B)
k. Knivmotor (Fig. 2.A)
l. Trækkraft (Fig. 1.I)
m. Radiostyring (Fig. 4.D) (tilbehør - ikke inkluderet)
n. Signaleringslampe (Fig. 2.C)
o. Lidar-sensorer (Fig. 2.G)
p. Ultralyd (Fig. 2.H)
q. Videokamera (Fig. 2.F)
r. Knappen STOP (Fig. 2.E)
s. Forlygter (Fig. 1.M)
t. Opladningsstik (Fig. 1.N)
u. Anhængertræk (Fig. 2.I)

2.4 UDPAKNING

Nedenfor vises alle faserne til udpakning af produktet:
1. Åbn robotplæneklipperens kasse;
2. Tag tilbehøret ud;
3. Tag robotplæneklipperen ud.



ADVARSEL:
Sørg for at fjerne al emballeringsmateriale fra robotplæneklipperen, før den bruges.



GIV AGT:
Vær opmærksom under udpakning af robotplæneklipperen, og undgå kontakt med andre farlige elementer for at forebygge kvæstelser eller skader.

2.5 MONTERING AF TILBEHØR

Se den separate monteringsvejledning, som følger med hver enkelt tilbehør.

2.6 MONTERING AF DET FORRESTE TILBEHØR

Se tilbehørets installationsvejledning (Fig. 15, Fig. 24).

BEMÆRK *Se manualen til det forreste tilbehør.*

2.7 SYMBOLER OG SKILTE (FIG.13)



GIV AGT:
Læs brugsanvisningerne, før produktet igangsættes.



GIV AGT:
Fare for udslyngning af genstande mod kroppen.



GIV AGT:
Man skal holde sikker afstand på mindst 8 meter fra maskinen under brug.



GIV AGT:
Placer ikke hænder eller fødder i nærheden af eller under skæreanordningens åbning.



GIV AGT:
Sørg for at holde dig på afstand af de varme overflader.



GIV AGT:
Fjern deaktiveringsanordningen og læs anvisningerne inden udførelse af vedligeholdelse eller reparationer.



Maksimal tilladt trækbelastning (100 kg) (Fig. 13.C).
Angiver den maksimale vægt, der kan trækkes af maskinen.



GIV AGT:
Advarsel: Risiko for knusning (Fig. 13.B).
Etiketten er placeret ved siden af tilbehøret til hurtig frakobling.



GIV AGT:
Stig ikke op på maskinen.



FORBUDT:
Sørg for, at der ikke findes personer (især børn, ældre eller mennesker med handicap) samt kæledyr i arbejdsområdet, når maskinen er i brug.
Hold børn, andre personer og husdyr på sikker afstand, mens maskinen arbejder.



FORBUDT:
Brug ikke højtryksrensere på maskinen for at rengøre eller vaske den.



Brug den originale strømforsyningsenhed med specifikationerne på typeskiltet.



Symbol for jævnstrømsforsyning.

IPXX

Graden af beskyttelse mod indtrængen af faste legemer og vand.



Affald fra elektrisk og elektronisk udstyr skal afleveres hos passende faciliteter til genbrug og bortskaffelse.



Garanteret lydeffektniveau



Brug beskyttelsesbriller



Brug høreværn



Brug beskyttelseshandsker



Brug sikkerhedssko

2.8 STANDSNING OG SLUKNING AF ROBOTPLÆNEKLIPPERNE UNDER SIKRE FORHOLD



FORPLIGTELSE:
Robotplæneklipperen skal altid slukkes under sikre forhold før enhver form for rengøring, transport eller vedligeholdelse.

Fremgangsmåde:

1. Hvis maskinen er i bevægelse, stopper den automatisk knivenes fremføring og rotation, hvis afstanden til forhindringen er mindre end 1,10 m. Hvis maskinen ikke stopper, skal du trykke på nødknappen (Fig.2.E).
2. Tryk på knappen **"STOP"** (Fig. 3.D) for at standse robotplæneklipperen under sikre forhold, og åbne beskyttelsesdækslet (Fig. 3.A).
3. Tryk på afbryderknappen (Fig. 3.E) i et par sekunder, og vent på, at lysdioden på den samme knap slukker.
4. Først når lysdioden er slukket (Fig. 3.E), slå sikkerhedsnøglen fra (Fig. 3.C) for at slukke robotplæneklipperen på en sikker måde.
5. Luk beskyttelsesdækslet (Fig. 3.A).
6. Robotplæneklipperen er standset og slukket under sikre forhold.

2.9 HÅNDTAG TIL IND-/UDKOBLING AF TRANSMISSIONEN

Håndtag til ind-/udkobling af transmissionen (Fig. 1.L) gør det muligt at flytte maskinen manuelt uden at tænde den.
Dette betjeningsgreb har to positioner, angivet med følgende symboler:



1. **Indkoblet transmission: Med grebet i vandret stilling kan maskinen bevæges med tændt maskine vha. de to motorer.**



2. **Udkoblet transmission: Med grebet flyttet nedad kan maskinen kan flyttes med håndkraft uden at være tændt.**



ADVARSEL:
Maskinen må ikke efterlades uden opsyn med grebene i position 2 (udkoblet transmission).



ADVARSEL:
Flyt kun maskinen med håndkraft på plant terræn.



SIKKERHEDSANVISNING:
Håndtaget til ind-/udkobling må aldrig være i mellemposition. Denne tilstand overopheder og beskadiger transmissionen.

3. INSTALLATION



GIV AGT:
Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.



FARE FOR STØD:
Man skal råde over et strømudtag der opfylder kravene i landets gældende lovgivning.



FARE FOR STØD:
Det medfølgende kredsløb skal beskyttes af en fejlstrømsafbryder (RCD) med en aktiveringsstrøm på maks. 30 mA.



FARE FOR STØD:
Strømforsyningsenheden må ikke sluttes til et strømudtag, hvis stikket eller kablet er beskadiget.
Man må ikke tilslutte eller røre et beskadiget kabel, før strømforsyningen afbrydes.
Et beskadiget kabel kan medføre kontakt med spændingsførende dele.



GIV AGT:
Forsyningskablet, strømforsyningsenheden, forlængerledningen og ethvert andet elkabel, som ikke hører til produktet skal befinde sig uden for plæneklipperens område for at holde dem langt fra farlige komponenter i bevægelse og undgå skader på kablerne, som kan medføre kontakt med komponenter under spænding.

BEMÆRK: I forbindelse med funktionen modtager robotplæneklipperen korrektionsdata fra satellitten, som overføres via Cloud STIGA. Korrektionssignalet fra satellitten er tilgængeligt i mange lande. Kontrollér først, at korrektionssignalet fra satellitten er til stede på installationsstedet på stiga.com eller via APP. Hvis korrektionssignalet fra satellitten ikke er tilgængeligt på installationsstedet, skal man installere en Referencestation til satellit, der kan fås som tilbehør (se kap. 3.4).

3.1 KONTROL AF FORUDSÆTNINGERNE FOR INSTALLATIONEN

Nedenfor beskrives, hvordan man kontrollerer de nødvendige forudsætninger og forbereder haven, før man går videre med installationen.

3.1.1 Kontrol af haven

- Undersøg havens tilstand for registrering af de virtuelle grænser, af forhindringerne og de områder der skal udelukkes.
- Kontrollér, at græsplænen, der skal klippes, er jævn og uden huller, sten og andre forhindringer, og foretag de hensigtsmæssige udbedringer efter behov.
- Jævn terrænet, så der ikke dannes vandpytter efter regn.
- Ved første installation skal græssets indledende højde omfattes i robotplæneklipperens driftsinterval: 20-95 mm. Om nødvendigt forberedes haven med en traditionel græsslåmaskine.

Robotplæneklipperen fungerer vha. satellitsignal. Satellitsignalet kan påvirkes af:
- Forhindringer langs installationens yderkant eller inden i arbejdsområdet som f.eks.: Træer med tæt krone, hække, indhegningsmure, metalhegn, reflekterende bygninger og overflader som glasruder eller metalvægge.
- Dårligt vejr som for eksempel: Tyk tåge, høje skyer, kraftigt sne- eller regnvejr.

Udeluk robotplæneklipperens arbejdsområde i tilfælde af fejl.

3.1.2 Kontroller til definering af de virtuelle grænser

1. Kontrollér, at arbejdsområdets maksimale hældning er mindre end eller svarer til 27 % (se Afsn. 8 "TEKNISKE DATA"). For defineringen af de virtuelle grænser skal man overholde reglerne, som anføres på Fig. 5.

a. hvis hældningen er ≤15 % kan den virtuelle grænse placeres som på figuren;
b. hvis hældningen er >15 % skal installationen inkludere det skrånende område, og overholde den afstand der vises på figuren;
c. hvis hældningen er <27 % og det skrånende område ikke er en del af haven, som skal klippes, skal man overholde afstanden der vises på figuren;
d. hvis hældningen er >27 % skal man udelukke det skrånende område, og overholde den afstand der vises på figuren.

GIV AGT:
Robotten kan klippe græsset med hældning på maks. 27 %.
I tilfælde af manglende overholdelse af brugsanvisningen vil robotten glide og køre ud af arbejdsområdet

GIV AGT:
Områder med hældninger der er stejlere end de tilladte kan ikke klippes. Placeres den virtuelle grænse foran skråningen for at udelukke det pågældende område på græsplænen fra klipningen.

2. Kontrollér hele arbejdsområdet: Vurder forhindringerne og de områder der skal udelukkes fra arbejdsområdet, som skal programmeres som områder der skal undgås (Fig.7.B).

3.2 KRITERIER TIL AFGRÆNSNINGEN AF ARBEJDSOMRÅDERNE OG DE OMLAGTE STRÆKNINGER

GIV AGT:
Når man planlægger virtuelle grænser, transportruter og områder, der skal undgås, er det nødvendigt at holde en afstand på mindst 6 meter til plæneklipperen.

GIV AGT:
De afstande, der er angivet i denne brugsanvisning, refererer til maskinen i klippekonfiguration. Hvis der er forskelligt tilbehør, henvises der til den specifikke brugsanvisning.

3.2.1 Minimumsafstande for virtuelle grænser og afstande til afgrænsningen

Fremgangsmåde:

1. Hvis der findes vejbelægning eller en indkørsel på samme niveau som plænens, kan den virtuelle grænse svare til vejbelægningens kant (Fig. 6.A).
2. Hvis der findes en swimmingpool, lille sø eller udgravning, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 3 meter (Fig. 6.B). Hvis swimmingpoolen, den lille sø eller udgravningen er placeret efter en skråning, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 5 meter (Fig. 6.C).
3. Hvis der findes træer med udstående rødder, skal den virtuelle grænse programmeres, så den undgår robotplæneklipperens passage på de usammenhængende overflader (Fig. 6.D).
4. Den virtuelle grænse skal programmeres, så robotplæneklipperen holder en afstand på mindst 1,10 m fra områder med grus eller skærver (Fig. 6.E).
5. I et område med hældning skal man overholde oplysningerne fra Afsn. 3.1.2.
6. I tilfælde af kontinuerlige strukturelle elementer (murværk, hegn, hække osv.) med en højde på over 50 cm, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 1,10 m fra disse (Fig. 6.F).
7. I alle de andre tilfælde skal den virtuelle grænse overholde minimumsafstand på 1,10 m mellem robotplæneklipperen og forhindringen (Fig. 6.G/H).
8. Hvis forhindringernes indbyrdes afstand er mindre end 150 cm, skal de begrænses som én enkel forhindring ved at overholde de ovenstående afstande (Fig. 6.I).

ADVARSEL:
Arbejdsområdet og generelt områderne, hvor robotplæneklippen kan køre, skal begrænses med en fysisk barriere, som man ikke kan kravle over.

GIV AGT:
Hvis hældningen er større end 27 %, skal det skrånende område udelukkes fra det område der skal klippes (se Afsn.3.1.2).

3.2.2 Smalle passager

Fremgangsmåde:

1. I tilfælde af smalle passager skal afstanden mellem de to virtuelle grænser være Z ≥2 m (Fig. 7.C).
2. I tilfælde af en passage, hvor afstanden mellem de virtuelle grænser er Z <2 m, vil den del af området, der ligger bag flaskehalsen (Fig. 7.D) ikke kunne nås af robotplæneklipperen på automatisk vis. I dette tilfælde skal der programmeres to separate virtuelle skærezoner (Fig.7.E) og forbinde dem med en virtuel overførselsvej (Fig.7.F).
3. Hvis det ikke er muligt at forbinde de to områder med en virtuel omlagt strækning, skal den del af området, der ligger bag flaskehalsen, betragtes som et "lukket område" (se Afsn. 3.2.3).

3.2.3 Lukkede områder

Områder, der ikke kan nås uafhængigt af robotplæneklipperen via en virtuel omlagt strækning, skal programmeres som "Lukket område" (valgmulighed i appen).
Alle Lukkede områder kan have et maksimalt overfladeareal (se tabellen med tekniske data). Hvis det er nødvendigt at dække et større område end det der maksimalt kan håndteres af et enkelt lukket område, skal området opdeles i flere lukkede områder.
I forbindelse med registrering af lukkede områder er det nødvendigt at følge de samme kriterier som i Afsn. 3.2.1.
Robotplæneklipperen skal føres manuelt ind i hvert lukket område og startes manuelt.

3.2.4 Omlagt strækning

Områder i haven, hvor der blandt andet findes områder, som ikke skal klippes, skal forbindes vha. de omlagte strækninger. Omlagte strækninger skal overholde den maksimale hældningsgrænse på 20 %.

1. Find de mulige gennemgange, den mest hensigtsmæssige omlagte strækning, som giver mulighed for at opretholde den største afstand fra eventuelle forhindringer, og ikke krydser områder der normalt er beregnet til parkering, forbipasserende køretøjer eller, som bruges af mennesker til at gå forbi.
2. Strækningen, der skal udelukkes, omfatter en manøvrezone, der strækker sig 2 m til højre og 2 m til venstre for den registrerede bane (Fig. 8.D). Følgende minimumsafstande mellem manøvreområdet og de forskellige haveelementer skal overholdes:

- 1,10 m fra forhindringer afgrænset af virtuelle perimetre eller områder, der ikke skal klippes (Fig. 8.A);
- 1,10 m fra faste ubegrænsede forhindringer eller kontinuerlige strukturelle elementer (Fig.8.B);
- 1,10 m fra offentlige veje (Fig.8.C);
- 1,10 m fra swimmingpools (Fig.8.E);
- 1,10 m fra gangstier (Fig.8.F);
- 1,10 m fra klipper eller stejle skrænter (Fig.8.G);
- 1,10 m fra fortov (Fig.8.H).

3. I tilfælde af smalle passager, hvor ovenstående afstande ikke kan overholdes, skal passagen afgrænses med barrierer, som ikke kan overskrides, hvis de ikke allerede findes.

BEMÆRK: Omlagte strækninger, der er optaget i smalle passager, kan have utilstrækkelig satellitmodtagelse, hvilket påvirker robotplæneklipperens driftsnøjagtighed.

3.3 INSTALLATION AF KOMPONENTERNE



FARE FOR STØD:
Brug kun batterioplader og strømforsyningsenhed som leveres af fabrikanten. Uhensigtsmæssig brug kan foranledige elektriske stød og/eller overophedning.



ADVARSEL:
Fare for snitsår på hænder og fødder.
Anvend sikkerhedshandsker og -sko for at undgå risiko for snitsår på hænderne.



ADVARSEL:
Fare for støv i øjnene.
Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.



FARE FOR STØD:
Slut kun strømforsyningen til, når alle installationsprocedurer er overstået. Om nødvendigt deaktiveres den overordnede strømforsyning under installationen.



FARE FOR STØD:
For at udføre den elektriske tilslutning er det nødvendigt, at der er etableret en stikkontakt i installationsområdet. Tilslutningen til elektricitetsnettet skal finde sted i overensstemmelse med den gældende lovgivning på området i landet, hvor produktet anvendes.



ADVARSEL:
Det medfølgende kredsløb skal beskyttes af en fejlstrømsafbryder (RCD) med en aktiveringsstrøm på maks. 30 mA.

3.3.1 Genopladning af robotplæneklipperen efter installationen

Før produktet anvendes for første gang, skal batterierne genoplades fuldt ud (Se afsn. 4.5).

3.4 INSTALLATION AF SATELLITREFERENCESTATIONEN (EFTER BEHOV)

I forbindelse med funktionen modtager robotplæneklipperen korrektionsdata fra satellitten, som overføres via Cloud STIGA. Korrektionssignalet fra satellitten er tilgængeligt i mange lande. Kontrollér først, at korrektionssignalet fra satellitten er til stede på installationsstedet på stiga.com eller via APP. Hvis korrektionssignalet fra satellitten ikke er tilgængeligt på installationsstedet, skal man installere en Referencestation til satellit, der kan fås som tilbehør. Følg den guidede procedure i appen med henblik på at kontrollere, om det korrektionssignalet fra satellitten på robotplæneklipperens installationssted forefindes.
Hvis korrektionssignalet fra satellitten ikke er tilgængeligt på installationsstedet, skal man følge de nedenstående instruktioner til installation af referencestation til satellit (ikke inkluderet).



ADVARSEL:
Af sikkerhedsmæssige grunde må satellitreferencestationen aldrig flyttes efter programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås. Robotplæneklipperen kan køre ud af det programmerede arbejdsområde. Hvis referencestationen flyttes, skal man gentage programmeringen.



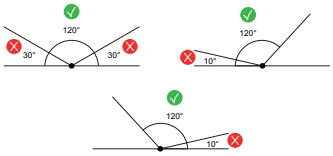
ADVARSEL:
Af sikkerhedsmæssige grunde er programmeringen af de virtuelle grænser til de omlagte strækninger og de områder der skal undgås blevet udført via korrektionssignal fra satellit og, hvis man efterfølgende vil bruge robotplæneklipperen ved hjælp af en satellitreferencestation, er en ny programmering nødvendig. På samme måde, hvis programmeringen af de virtuelle grænser til de omlagte strækninger og de områder der skal undgås blevet udført via en satellitreferencestation, og man efterfølgende vil bruge robotplæneklipperen ved hjælp af korrektionssignalet fra satellit, er en ny programmering nødvendig.

3.4.1 Kontroller ifm. installation af satellitreferencestationen

FARE FOR STØD: Brug kun batterioplader og strømforsyningsenhed som leveres af fabrikanten. Uhensigtsmæssig brug kan foranledige elektriske stød og/eller overophedning.	**FARE FOR STØD:** Det medfølgende kredsløb skal beskyttes af en fejlstrømsafbryder (RCD) med en aktiveringsstrøm på maks. 30 mA.
FARE FOR STØD: For at udføre den elektriske tilslutning er det nødvendigt, at der er etableret en stikkontakt i installationsområdet. Tilslutningen til elektricitetsnettet skal finde sted i overensstemmelse med den gældende lovgivning på området i landet, hvor produktet anvendes.	**FARE FOR STØD:** Slut kun strømforsyningen til, når alle installationsprocedurer er overstået. Om nødvendigt deaktiveres den overordnede strømforsyning under installationen.
HANDSKER PÅKRÆVET: Anvend sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.	**BRILLER PÅKRÆVET:** Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.
FARE FOR STØD: Strømforsyningsenheden må ikke sluttes til et strømudtag, hvis stikket eller kablet er beskadiget. Man må ikke tilslutte eller røre et beskadiget kabel, før strømforsyningen afbrydes. Et beskadiget kabel kan medføre kontakt med spændingsførende dele.	

Satellitreferencestationen skal under alle omstændigheder placeres på et område, hvor himlen er helt synlig. Satellitreferencestationer skal være placeret over forstyrrende elementer som: Træer med tæt krone, hække, indhegningsmure, metalhegn, reflekterende bygninger og overflader som glasruder eller metalvægge. Forbindelse til en stikkontakt er påkrævet (Fig.17).

BEMÆRK: Himlen anses for at være helt synlig, når den er fri i en vinkel på mindst 120° i alle retninger.



3.4.2 Proceduren til installation af satellitreferencestationen

Med henvisning til Fig.16, installationen af satellitreferencestationen (A) skal udføres med beslaget til fastgøring (E). En strømforsyningsenhed (F) og forbindelsen til en stikkontakt er påkrævet.

Forbered området til strømforsyningsenhedens installation (F), så den beskyttes mod solens stråler og ikke befinder sig i risiko for at blive våd i tilfælde af dårligt vejr.

ADVARSEL:
Forsyningskablet, strømforsyningsenheden, forlængerledningen og ethvert andet elkabel, som ikke hører til produktet skal befinde sig uden for plæneklipperens område for at holde dem langt fra farlige komponenter i bevægelse og undgå skader på kablerne, som kan medføre kontakt med komponenter under spænding.

ADVARSEL:
Strømforsyningsledningen og strømforsyningsenheden skal placeres, så de ikke udgør nogen risiko for børn, personer eller dyr.

ADVARSEL:
Af sikkerhedsmæssige grunde må satellitreferencestationen aldrig flyttes efter programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås. Robotplæneklipperen kan køre ud af det programmerede arbejdsområde. Hvis referencestationen flyttes, skal man gentage programmeringen.

Forudsætninger og forpligtelser:

Følgende komponenter er nødvendige (Se Fig.16):
(A) Satellitreferencestation;
(E) Beslag til fastgøring;
(H) Beslag til fastgøring af beslag på pæl (H) eller skruer til fastgøring på væg (ikke inkluderet);
(G) Skruer til fastgøring af satellitreferencestationen på beslaget;
(F) Strømforsyningsenhed;
(L) Forlængerledning.

Fremgangsmåde (Fig. 18):

1. Kontrollér installationskravene i Afsn. 3.4.1.
2. Fastgør beslaget (E) på en væg (N) vha. fastgøringsskruerne (ikke inkluderet) og sørg for, at det sidder lige. Hvis monteringen foregår på en pæl (M), bruges den medfølgende bøjle (H) til at fastgøre beslaget (E).
3. Fastgør satellitreferencestationen (A) til beslaget (E) med stikket (C) vendt nedad vha. skruerne (G). Sørg for, at stationen sidder helt vandret. Slut satellitreferencestationen til strømforsyningsenheden (F) eller til forlængerledningen vha. stikket (C) og skru ringen i.
4. Fastgør strømforsyningsledningen så den ikke kan beskadiges eller er farlig.
5. Slut strømforsyningsenhedens stik (F) til stikkontakten.

BEMÆRK: Den øverste del af satellitreferencestationen skal sidde så tæt som muligt på væggens eller pælens øverste del (Fig.18/19).

BEMÆRK: Om nødvendigt kan man forlænge ledningen, der forsyner satellitreferencestationen vha. forlængerledninger, der fås som tilbehør. Det er tilladt at bruge maks. to forlængerledninger på 5 meter eller en ledning på 15 meter.

BEMÆRK: For at forhindre interferens, skal satellitreferencestationen installeres mindst 400 cm fra andre satellitreferencestationer, som muligvis befinder sig i nærheden.

GIV AGT:
Overfladen eller pælen, som satellitreferencestationen fastgøres til, skal være stabile og må ikke bevæge sig, vippe eller dreje, for eksempel i blæst eller uvejr. Satellitreferencestationens bevægelse påvirker robotplæneklipperens driftsmæssige nøjagtighed.

GIV AGT:
Gå forsigtigt frem under installationen af satellitreferencestationen. Der opstår risiko for fald ovenfra eller tab af genstande.

GIV AGT:
Hvis satellitreferencestationen flyttes, skal man igen udføre programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås vha. APP.

GIV AGT:
Sørg for, at stationen er installeret i en helt vandret position.

3.5 FØR AKTIVERING AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

Robotplæneklipperens automatiske funktion kræver en række indstillinger der foretages gennem mobilenhed (smartphone) iOS eller Android med den installerede app "STIGA GO" (Fig.23).
Appen iOS kan downloades fra iOS App Store. Appen Android kan downloades fra Google Play Store.
I løbet af den første installation skal robotplæneklipperen parres med appen "STIGA.GO". Følg den guidede procedure i appen "STIGA.GO".



3.5.1 Prelogin

Før appen åbnes første gang, kan man:
- Åbne informationssiderne vedrørende forhandlerne og produkterne fra STIGA
- Foretage første registrering.
- Kunder, som allerede er registreret, kan logge ind.

3.5.2 Registrering (sign up)

Afsnittet "Registrer" giver brugeren mulighed for at registrere sig, og aktiverer adgangen til alle appens funktioner. Brugeren kan få adgang gennem sin konto hos Google, Facebook og Apple eller oprette en ny konto ved at udfylde de påkrævede felter.
Registreringsproceduren kræver en verificering gennem e-mail.

3.5.3 Parring af enhed (Pairing)

Afsnittet "Parring af enhed" gør det muligt at parre sin mobilenhed med robotplæneklipperen vha. en forbindelse med Bluetooth® og til satellitreferencestationen (hvis relevant).

Med henblik på at udføre parringen skal robotplæneklipperen og satellitreferencestationen (hvis relevant) befinde sig ved en afstand på under 8 meter fra mobilenheden.
Tryk på knappen "tilføj anordning" (+) for at tilføje en ny robotplæneklipper fra STIGA, og følg den guidede procedure.
Når parringen er udført, vises produktet primære side, hvorfra man kan åbne de forskellige disponible menuer.

BEMÆRK: Hvis robotplæneklipperen ikke registreres af mobilenheden, skal man kontrollere, at den ikke allerede er parret med en anden enhed via Bluetooth®.

3.5.4 Fjerntilslutning og aktivering af SIM-kort

Robotplæneklipperen er udstyret med en mobilforbindelse med SIM-kort, der gør det muligt at oprette forbindelse til STIGA-skyen og fjernstyre robotplæneklipperen. Når enheden er blevet forbundet med brugerkontoen, skal SIM-kortet aktiveres.

Fremgangsmåde:

Følg den guidede procedure i APP.

3.5.5 Garage og produktside (device page)

I afsnittet "Garage" vises alle produkterne fra Stiga, som er tilknyttet brugerprofilen.
De tilknyttede produkter vises ved at rulle til højre og venstre mellem de forskellige skærmbilleder.
For hver af de viste produkter kan man åbne en række valgmuligheder, som gør det muligt at:

- Omdøbe eller eliminere enheden fra brugerkontoen.
- Få adgang til produktoplysningerne og instruktionsbøgerne.
- Kontrollere status for tilkobling til det mobile netværk og status for robotplæneklipperens GNSS-signal og referencestationen (hvis relevant).
- Opdater firmwaren.

Fra afsnittet "Garage" får man adgang til hvert tilknyttet produkts "Produktside".
Robotplæneklipperens produktside er inddelt i tre afsnit:

- Robotplæneklipper.
- Indstillinger.
- Min have.

Afsnittet "Robot" gør det muligt at:

- Kontrollere robotplæneklipperens tilstand (batteriniveau, driftsstatus, indstillet klippemetode).
- Starte og standse robotplæneklipperen.
- Tvinge robotplæneklipperens tilbagekørsel til udgangspunktet.
- Starte robotplæneklipperens arbejde i et område, som den ikke selv kan nå.

Afsnittet "Indstillinger" gør det muligt at:

- Vælge klippemetoden "Enkelt klipning" eller "Programmeret" (hvis relevant).
- Indstille eller ændre arbejdsprogrammet.
- Indstille eller ændre klippehøjden.
- Starte dvaleproceduren til oplagring i vintermånederne.
- Aktivere og vælge regnsensorens følsomhed.
- Aktivere tilbehørets funktioner.

Afsnittet "Min have" gør det muligt at:

- Registrere de virtuelle grænser, omlagte strækninger og de områder, der skal undgås vha. guidede procedurer i app.
- Vise havens kort med de registrerede elementer og robotplæneklipperens position i realtid.
- Indstille den ønskede klipperetning.
- Starte robotplæneklipperen til at arbejde i et bestemt område af haven.

3.5.6 Igangsætning af robotplæneklipperen

Igangsætning af robotplæneklipperen er påkrævet, og vises i appen:

- Ved produktets første start.
- Når robotplæneklipperen tændes eller genstartes.
- Når robotplæneklipperen flyttes manuelt.

Procedure ved produktets første start:

1. Start igangsætningen iht. anvisningerne fra appen, og vent til proceduren afsluttes. Robotplæneklipperen kører fremad ved at udføre tre trin på cirka 1 m.

Procedure i tilfælde af tænding eller manuel flytning af robotplæneklipperen:

1. Placer robotplæneklipperen inden i et programmeret område, så den kan køre fremad i mindst 3 meter inden for den virtuelle grænse uden at støde på forhindringer.
2. Start igangsætningen iht. anvisningerne fra appen, og vent til proceduren afsluttes. Robotplæneklipperen vil køre fremad ved at udføre tre trin på cirka 1 m.

3.5.7 Programmering af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og områder, der skal undgås

Før du går videre med programmeringen, skal du sørge for at afslutte faserne til: Tilknytning af enhed (Afsn. 3.5.3) og igangsætning af robotplæneklipperen (Afsn.3.5.6).

Programmering af de forskellige områders virtuelle grænser og de lukkede områder, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås, udføres vha. de relevante guidede procedurer i appen "STIGA.GO". Procedurerne kræver, at man styrer robotplæneklipperen manuelt ved at gå ved siden af den (Afsn. 3.2).

Forudsætninger og forpligtelser:

- Mobilenhed Android eller iOS forbundet med nettet (ikke inkluderet) (Fig.20.A).

Robotten kan styres:

- Ved hjælp af virtuelt joystick i appen (Fig.20.B).

Nedenfor vises de vigtigste trin:

1. Download APPEN "STIGA GO" fra Google Play Store for Android-enheder eller fra App Store for iOS-enheder.
2. Følg proceduren til start af robotten, som vises i APP.
3. Led robotplæneklipperen med det virtuelle joystick til det punkt, hvor du vil starte programmeringen.
4. Start registreringen af de virtuelle grænser eller strækninger ved at trykke på den relevante tast.
5. Led robotplæneklipperen manuelt med joysticket langs hele yderkanten eller den strækning der skal programmeres. Udgangspunktet og slutpunktet til den virtuelle yderkant skal stemme overens. Det er også muligt at registrere yderkanten eller de virtuelle ruter via metoden "point-to-point". I dette tilfælde registrerer robotten yderkanten eller stien som en sekvens af lige linjer mellem de punkter, som brugeren har valgt.

ADVARSEL:
Overhold minimumsafstandene fra forhindringerne og de anvisninger der vises i Afsn. 3.2.1.

6. Bekræft registreringen.

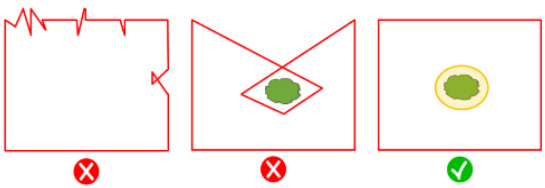
BEMÆRK: Når de virtuelle grænser er blevet programmeret, kører robotplæneklipperen langs hele den virtuelle yderkant for at kontrollere, om programmeringen er blevet udført korrekt.

BEMÆRK: Man kan programmere flere virtuelle områder for at styre havens forskellige områder på en adskilt måde.

BEMÆRK: Før programmering af de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås, skal man programmere de virtuelle grænser.

BEMÆRK: Man må ikke flytte robotplæneklipperen manuelt. Hver manuel flytning af robotplæneklipperen kræver gentagelse af igangsætningsproceduren.

BEMÆRK: Undgå kryds og/eller overlapninger i den virtuelle yderkant for at sikre, at robotplæneklipperens fungerer korrekt.





ADVARSEL:
Når man planlægger virtuelle grænser, transportruter og områder, der skal undgås, er det nødvendigt at holde en afstand på mindst 6 meter til plæneklipperen.



ADVARSEL:
Driftsområdet eller de strækninger, som maskiner bruger til at flytte rundt, skal indstilles på en måde der udelukker offentlige områder, områder der som regel bruges til parkering, som køretøjer kører igennem eller, hvor personer færdes for at undgå skader på personer, ting eller ulykker på køretøjer.



ADVARSEL:
Af hensyn til egen sikkerhed og for at forebygge skader på personer eller ting, skal brugeren først gøre sig bekendt med området, hvor robotplæneklipperen bruges manuelt.
Under robottens betjening skal man gå forsigtigt for at undgå at falde.



ADVARSEL:
Arbejdsområdet og generelt områderne, hvor robotplæneklippen kan køre, skal begrænses med en fysisk barriere, som man ikke kan kravle over.
Sørg for at hegnet er hensigtsmæssigt, eller overvåg robotplæneklipperen under arbejdet.

3.5.8 Kort over haven

Fra afsnittet "Min have" kan man åbne kortet over haven og vise:
- De virtuelle grænser.
- De områder, der skal undgås.
- De omlagte strækninger.
- Robotplæneklipperens position i realtid.
- Den relative strækning for tilbagevenden.

3.5.9 Enkelt klipning (spot cut)

Hvis robotplæneklipperen er indstillet på "Enkelt klipning", udfører den en enkelt arbejdscyklus.

BEMÆRK: Når robotplæneklipperen afslutter en dækningscyklus i hele haven, vender den tilbage til ladestationen.

BEMÆRK: Når robotplæneklipperen er færdig med en enkelt zonedækningscyklus, fortsætter den direkte til den næste klippezone.

3.5.10 Styring af datapakker

Tjek betingelserne for brug af datapakken på Stiga.com

3.5.11 Tastaturlås (App Lock)

Man kan blokere tastaturets funktion for at forhindre, at robotplæneklipperen bruges af børn eller uvedkommende. På denne måde kan man nøjes med at styre robotplæneklipperen vha. appen.

Fremgangsmåde:
1. Aktivere eller deaktivere funktionen Tastaturlås/App Lock fra appens menu "indstillinger".

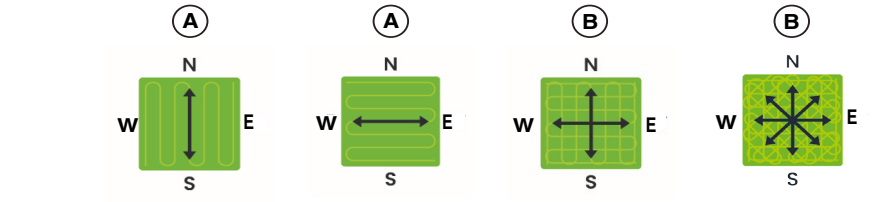
BEMÆRK: Når funktionen er aktiv, er tastaturlåsen også aktiv, også når robotplæneklipperen slukkes.

3.5.12 Indstilling af den ønskede navigationsfunktion

Funktionen gør det muligt at indstille navigationsfunktionen, som robotten bruger til at bevæge sig i haven under klipning af græsset.

Man kan vælge forskellige klipperetninger (A) eller forskellige kombinationer af disse (B). Det er også muligt at finjustere den valgte klipperetning, så den passer til eventuelle strukturer eller former i haven. Justeringen kan udføres i et område fra -90° til +90° med en nøjagtighed på 0,1°.

Ændringen af navigationsfunktionen, som brugeren foretager i et område, hvor man er begyndt at klippe, men ikke er færdig, vil være gældende, efter klipningen af det pågældende område er afsluttet.



Fremgangsmåde:
1. Vælg den ønskede navigationsfunktion fra appens menu "indstillinger".
2. Juster om nødvendigt klipperetningen med knapperne '+' og '-', indtil den ønskede indstilling er opnået.

3.5.13 Klipning af kant (Border Cut)

Hvis afsnittet "Klipning af kant" er aktivt, kan havens kant klippes og de områder der ikke skal klippes. Klipning af kant udføres af robotplæneklipperen, efter klipningen af det programmerede område er afsluttet.

Fremgangsmåde:

1. Aktivér eller deaktivér "klipning af kant" fra appens menu "indstillinger" Man kan aktivere funktionen adskilt for hvert programmeret virtuelle område eller område der ikke skal klippes.

3.5.14 Regnsensor

Funktionen "Regnsensor" gør det muligt at aktivere eller deaktivere robotplæneklipperens regnsensor.

Fremgangsmåde:
1. Aktivér funktionen fra appens menu "indstillinger"

3.5.15 Opdatering af software (Firmware Update)

Opdateringerne af produktets firmware, hvis disponible. anføres på siden til visualisering af produktet i "Garage".

3.5.16 Profil/valg af foretrukken forhandler/meddelelser

Fra afsnittet "Profil" kan man ændre kontooplysninger og adgangskode.

Afsnittet "Dealer" gør det muligt at vælge referenceservicecenteret.

Afsnittet "Meddelelser" gør det muligt at vise meddelelser\information.

3.5.17 Ændring eller annullering af den virtuelle yderkant, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås

De forskellige områders virtuelle yderkant kan ændres på to måder:
- Sletning af element: Elementet slettes helt, og en ny registrering er påkrævet.
- Ændring af element: Det er kun muligt at ændre en del af elementet uden at slette det helt.

Hvis det er nødvendigt at ændre de omlagte strækninger eller områder, der skal undgås, skal disse slettes og derefter genregistreres.

Fremgangsmåde:
1. For at slette et kortelement skal du vælge det i appens menu "indstillinger", og trykke på knappen "slet".
2. For at ændre den virtuelle yderkant skal du vælge den ønskede virtuelle zone i appens menu 'Indstillinger' og trykke på knappen 'Rediger'. Følg derefter den guidede procedure via app.

3.5.18 Indstilling af klippeprioriteten for havearealerne

De forskellige virtuelle områder i haven klippes i den rækkefølge, de er registreret.

Det er muligt at ændre klippeprioriteten for individuelle zoner for at variere den rækkefølge, de klippes i.

Fremgangsmåde:

1. Vælg den ønskede virtuelle klippezone i appens menu 'Indstillinger', og træk den til den ønskede position i zonelisten.

BEMÆRK: For hvert område i haven er procentdelen af klipning også angivet, hvilket som følge identificerer de områder, der allerede er blevet klippet helt, og udviklingen i det område, der er ved at blive klippet.

3.5.19 Midlertidig zone uden klipning (hvis relevant)

Funktionen 'Midlertidig zone uden klipning' gør det muligt midlertidigt at udelukke en del af haven fra klippeområdet. Det valgbare område skal være en del af yderkanten mellem to punkter A og B valgt af brugeren, og det lige segment, der forbinder dem. Det valgte område kan ikke krydse omlagte strækninger.
Robotplæneklipperen vil ikke gå ind i den udelukkede zone, før den indstillede tid er gået, men vil fortsætte med at arbejde i de andre dele af haven.

Fremgangsmåde:

1. Vælg funktionen fra appens menu "Indstillinger".
2. Følg den guidede i appen for at vælge den del af haven, der skal udelukkes, og indstil den ønskede varighed.

3.5.20 Bliv væk (Stay Away) (hvis relevant)

Funktionen 'Bliv væk' (Stay Away) gør det muligt midlertidigt at udelukke en del af haven fra klippeområdet. Det valgbare område er en cirkel med en radius, der vælges af brugeren, og som har GPS-positionen for den mobile enhed eller et punkt, der er valgt på det virtuelle kort, som centrum. Det valgte område kan ikke krydse omlagte strækninger.
Robotplæneklipperen vil ikke gå ind i den udelukkede zone, før den indstillede tid er gået, men vil fortsætte med at arbejde i de andre dele af haven.

Fremgangsmåde:
1. Vælg funktionen fra appens menu "indstillinger".
2. Følg den guidede i appen for at vælge den del af haven, der skal udelukkes, og indstil den ønskede varighed.

BEMÆRK: Hvis den mobile enheds GPS-position bruges til at indstille cirklens centrum, afhænger placeringen af dette punkt, og dermed af det område der ikke skal klippes, afhænger nøjagtigheden af GPS-signalet, der modtages fra den mobile enhed, som normalt er +/- 5 meter.

4. FUNKTION

Forudsætninger og forpligtelser:
- Installation af satellitreferencestationen, efter behov (Se Afsn. 3.4).
- Græssets indledende højde i robotplæneklipperens driftsinterval: 20-95 mm.
- Batteriopladning (se Afsn. 4.5).
- Programmering af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås (se Afsn. 3.5.7).
- Klippehøjden er reguleret korrekt (se Afsn. 4.7).

4.1 KOMPONENTER TIL IDRIFTSÆTTELSE

1. Mobil enhed (ikke inkluderet) (Fig. 4.C).
2. Batterier (inkluderet ved køb af maskinen) (Fig. 4.B).
3. Oplader (inkluderet i maskinen) (Fig. 4.A).
4. Radiostyring (tilbehør - ikke inkluderet) (Fig. 4.D).

4.2 KONTROL AF SIKKERHEDSANORDNINGERNE TIL START AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

Med henblik på at starte robotplæneklipperen, skal man programmere de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås (se Afsn. 3.5.7).

Forudsætninger og forpligtelser:
- Sikkerhedsnøgle.

Fremgangsmåde:
1. Kontrollér at sikkerhedsnøglen er indsat. Robotplæneklipperen starter ikke, hvis nøglen ikke er tilkoblet.
2. Kontrollér at stopknappen **"STOP"** ikke er aktiv. Hvis den er trykket ind, standses robotplæneklipperen, og man åbner betjeningskonsollens beskyttelsesdæksel.
3. Kontrollér at robotplæneklipperens sidder korrekt på jorden. Hvis den hælder for meget ((≥ 27 %) eller er hævet over jorden, stopper hældningssensorerne robotplæneklipperen.

4.3 MANUEL FUNKTION AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

I denne tilstand udfører robotplæneklipperen en arbejdscyklus, vender tilbage til udgangspunktet, og bliver dér indtil næste manuelle start.

Med henblik på at anvende maskinen, skal man programmere de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås (se Afsn. 3.5.7).

Fremgangsmåde:
1. Anbring robotplæneklipperen inden for installationens yderkant.
2. Tryk på knappen **"STOP"** (Fig. 2.D) for at åbne dækslet (Fig. 3.A) og få adgang til betjeningskonsollen (Fig. 3.B).
3. Tryk på knappen **"ON/OFF"** (Fig.3.E) i 5 sekunder for at tænde robotplæneklipperen.
4. Tryk på knappen **"VALG AF FUNKTION"** (Fig.3.F), indtil det ene ikon blinker **"ENKELT DRIFTSCYKLUS"** (Fig.3.L).
5. Tryk på knappen **"BEKRÆFT"** (Fig.3.G). Ikonet (Fig. 3.L) tænder med fast lys for at bekræfte proceduren.
6. Luk dækslet (Fig. 3.A).
7. Robotplæneklipperen starter arbejdet.

BEMÆRK: Hvis man trykker på knappen **"VALG AF FUNKTION"** efter tryk på knappen **"BEKRÆFT"**, begynder ikonerne for de valgte funktioner at blinke igen, og anmoder om bekræftelsen af den senest valgte funktion. Tryk på knappen **"BEKRÆFT"**. Ikonerne tænder igen med fast lys.



GIV AGT:
Hvis dækslet åbnes under arbejdet, blinker ikonerne til de funktioner for at angive, at det er nødvendigt at bekræfte proceduren, før dækslet lukkes. Hvis dækslet lukkes igen uden at trykke på knappen "BEKRÆFT", udfører robotten ikke nogen procedure før en ny kommando fra brugeren.

4.4 BESKRIVELSE AF BETJENINGSANORDNINGERNE PÅ ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

Liste over betjeningsanordninger, indikatorer og deres funktion:

- Knappen **"STOP"** (Fig.2.D): Er beregnet til at stoppe robotplæneklipperen på en sikker måde.
- **"SIKKERHEDSFUNKTION" - NØDSTOPKNAP** (Fig.2.E): Gør det muligt omgående at standse maskinen i en nødsituation.
  Knappen har to positioner:



1. Aktivering: Tryk på nødstopknappen standser skæreanordningernes motorer og trækkets betjeningsanordning.



2. Genaktivering: Drej nødstopknappen med uret for at genoprette alle funktionerne. For at starte maskinen, gentages startproceduren med nøglen (afsn. 4.2).

BEMÆRK: Det er ikke muligt at starte maskinen med nødstopknappen aktiveret.



ADVARSEL:
Nødstopknappen må aldrig bruges som normal metode til at standse maskinen.

- **"SIKKERHEDSNØGLE"** (Fig. 3.C): Er beregnet til at slukke robotplæneklipperen på en sikker måde.
- Knappen **"ON/OFF"** (Fig.3.E): Er beregnet til at tænde og slukke robotplæneklipperen og nulstille alarmerne.
- Knappen **"VALG AF FUNKTION"** (Fig.3.F): Er beregnet til at vælge robotplæneklipperens driftsfunktion og til at tvinge den til at køre tilbage til udgangspunktet.
- Knappen **"BEKRÆFT"** (Fig. 3.G): Er beregnet til at bekræfte den indstillede driftstilstand.
- Tændt ikon **"PLANLAGT PROGRAM"** (Fig.3.I): Er beregnet til at vise indstillingen af det planlagte program (hvis relevant).
- Tændt ikon **"ENKEL KLIPNING"** (Fig.3.L): Er beregnet til at vise indstillingen af den enkelte arbejdscyklus.
- Tændt ikon **"RETUR TIL UDGANGSPUNKT"** (Fig.3.H): Er beregnet til at vise indstillingen for robotplæneklipperens påtvungne tilbagekørsel til udgangspunktet.
- Knappen **"BLUETOOTH®"** (Fig. 3.M): Bruges kun af servicecenteret til diagnosticeringsaktiviteter.
- Tændt ikon **"ALARM"** (Fig.3.N): Er beregnet til at vise alarmtilstandene.
- Tændt ikon **"BATTERI"** (Fig.3.O): Er beregnet til at vise batteriets opladning.

4.4.1 Sikkerhedsstandsning - Stopknap

Trykknappen "**STOP**" er en betjeningsanordning, som standser robotplæneklipperen under sikre forhold, uanset dens driftsbetingelser.

Fremgangsmåde:
1. Tryk på knappen "**STOP**", mens robotplæneklipperen er i bevægelse eller allerede standset.
2. Når man trykker på knappen "**STOP**", standser robotplæneklipperen, og man åbner dækslet, som giver adgang til robottens andre betjeningsanordninger.

4.4.2 Sikker slukning - Sikkerhedsnøgle

Sikkerhedsnøglen gør det muligt at slukke robotplæneklipperen på en sikker måde vha. frakobling.



FORPLIGTELSE:
Man skal altid fjerne sikkerhedsnøglen før enhver procedure til rengøring, transport og vedligeholdelse.

Fremgangsmåde:
1. Tryk på knappen **"STOP"** for at åbne dækslet, og få adgang til betjeningskonsollen.
2. Tryk på afbryderen i et par sekunder, og vent på, at lysdioden på selve knappen slukker.
3. Efter slukning af lysdioden kan sikkerhedsnøglen så slås fra for at slukke robotplæneklipperen under sikre forhold. Opbevar sikkerhedsnøglen på et sikkert sted.
4. Efter vedligeholdelsesindgrebene indsættes sikkerhedsnøglen for at kunne tænde robotplæneklipperen.

4.4.3 Tænding og slukning - trykknap ON/OFF

Trykknap **"ON/OFF"** gør det muligt at tænde og slukke robotplæneklipperen manuelt.

Fremgangsmåde:
1. Tryk på knappen **"STOP"** for at åbne dækslet, og få adgang til betjeningskonsollen.
2. Tryk på knappen "**ON/OFF**" i 5 sekunder for at tænde eller slukke robotplæneklipperen.

BEMÆRK: Sikkerhedsnøglen skal være indsat for at tænde robotplæneklipperen.

BEMÆRK: I tilfælde af aktive alarmer, nulstiller et dobbelt tryk på knappen "**ON/OFF**" alarmerne.

4.4.4 Valg af enkelt arbejdscyklus/tilbagekørsel til udgangspunktet - Trykknap til valg af funktion

Robotplæneklipperen opfører sig i henhold til de nedenstående mulige valg.

VALG AF TASTATUR OG ROBOTFUNKTIONER

ENKELT ARBEJDSCYKLUS

Robotplæneklipperen udfører en enkelt arbejdscyklus for så at vende tilbage til udgangspunktet.
Robotplæneklipperen forbliver i ladestationen indtil et manuelt indgreb fra brugeren.



RETUR TIL UDGANGSPUNKT

Robotplæneklipperen vender tilbage til udgangspunktet.
Robotplæneklipperen forbliver i ladestationen indtil et manuelt indgreb fra brugeren.



Fremgangsmåde:
1. Tryk på knappen **"STOP"** for at åbne dækslet, og få adgang til betjeningskonsollen.
2. Tryk på knappen **"VALG AF FUNKTION"**, indtil ikonerne relateret til de funktioner, man vil aktivere, blinker. De valgte funktioners ikoner blinker.
3. Tryk på knappen **"BEKRÆFT"**. De valgte funktioners ikoner tænder med fast lys for at bekræfte proceduren.

4. Luk dækslet.
5. Robotplæneklipperen starter arbejdet i henhold til den indstillede tilstand.

BEMÆRK: Hvis man trykker på knappen **"VALG AF FUNKTION"** efter tryk på knappen **"BEKRÆFT"**, begynder ikonerne for de valgte funktioner at blinke igen, og anmoder om bekræftelsen af den senest valgte funktion. Tryk på knappen **"BEKRÆFT"**. Ikonerne tænder igen med fast lys.



GIV AGT:
Hvis dækslet åbnes, både under arbejdet og med robotten ved udgangspunktet, blinker funktionernes ikoner for at angive, at det er nødvendigt at bekræfte proceduren, før dækslet lukkes. Hvis dækslet lukkes igen uden at trykke på knappen "BEKRÆFT", udfører robotten ikke nogen procedure før en ny kommando fra brugeren.

BEMÆRK: Hvis robottens batteri er fladt, blinker batteriikonet med rødt for at angive, at man ikke kan udføre handlingen.

BEMÆRK: Robotplæneklipperen starter kun efter lukning af dækslet.

4.4.5 Visning af Bluetooth®-tilstanden - Trykknappen Bluetooth®

Robotplæneklipperen styrer automatisk Bluetooth®-forbindelsen med de eksterne mobilenheder. Bluetooth®-forbindelsen er altid disponibel, når robotplæneklipperen er tændt. Man kan kun slutte en mobilenhed ad gangen til robotten vha. Bluetooth®. Robotplæneklipperen kobler automatisk fra enheden ved appens lukning. Trykknappen "**BLUETOOTH®**" bruges kun af servicecenteret til diagnosticeringsaktiviteter.

BEMÆRK: I forbindelse med enhedens parring med robotplæneklipperen via Bluetooth®, se Afsn. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Visning af alarmtilstandene - Alarmikon

Tændt ikon **"ALARM"** angiver en anomali i driften.

Fremgangsmåde:
1. Tryk på knappen **"STOP"** for at åbne dækslet, og få adgang til betjeningskonsollen.
2. Kontrollér alarmtilstanden vha. det tændte røde ikon, som kan være tændt med fast lys eller blinke:
3. Hvis ikonet ikke slukker, slukkes robotplæneklipperen med tasten **"ON/OFF"**, man venter enkelte sekunder, og tænder så robotplæneklipperen igen med tasten **"ON/OFF"**. Kontakt servicecentret, hvis problemet fortsætter.

BEMÆRK: De nærmere oplysninger om anomali kan vises vha. appen.

BEMÆRK: Visse fejltyper kan nulstilles med fjernbetjening via App.

BEMÆRK: Visse fejltyper kan ikke nulstilles med fjernbetjening, men skal under alle omstændigheder nulstilles ved hjælp af robotplæneklipperens tastatur i overensstemmelse med den europæiske sikkerhedsstandard DS/EN-50636.

4.5 OPLADNING AF BATTERI

BEMÆRK: Opladning må udelukkende ske via opladeren (Fig. 4.A). Brug af andre former for batteriladere kan medføre uoprettelig skade på batteriet.

BEMÆRK: Den anbefalede opladningstemperatur er mellem 4 og 40 °C.

4.5.1 Visning af batteriopladningen - Batteriikon

Det tændte ikon **"BATTERI"** gør det muligt at vise batteriets opladningstilstand.

Fremgangsmåde:

1. Tryk på knappen **"STOP"** for at åbne dækslet, og få adgang til betjeningskonsollen.
2. Kontrol af batteriets opladningstilstand vha. det tændte ikon:
   - Blåt ikon: Batteriet er opladet (opladningsniveau >40 %).
   - Rødt ikon: Batteriet er ved at være fladt (opladningsniveau 15-40 %).
   - Rødt blinkende ikon: Batteriet er fladt (opladningsniveau <15 %).
3. Hvis robotplæneklipperen befinder sig i opladningsfasen, blinker det tændte ikon (Fig.3.O) med blåt lys.

BEMÆRK: Hvis batteriikonet (Fig.3.O) blinker hurtigt én gang med rødt lys, når man trykker på en betjeningsknap, kan proceduren ikke udføres, og man skal oplade batteriet manuelt (Se Afsn.4.5.3).

4.5.2 Opladning af maskinens interne batterier

Proceduren **"OPLADNING AF BATTERI"** gør det muligt at genoplade robotplæneklipperen manuelt:

1. Placer robotplæneklipperen i nærheden af en stikkontakt.
2. Tryk på knappen **"STOP"** (Fig. 2.D) for at åbne dækslet (Fig. 3.A) og få adgang til betjeningskonsollen (Fig. 3.B).
3. Træk nøglen ud (Fig. 3.C).
4. Slut den medfølgende oplader til opladningsstikket (Fig. 4.A) med passende bajonetfastgørelse af det respektive stik (Fig. 9.A).
5. Sæt batteriopladeren i stikkontakten ved at indsætte det relevante stik (Fig. 9.B).
6. Tændt ikon **"BATTERI"** (Fig.3.O) blinker med blåt lys. Robotplæneklipperen oplades.
7. Luk dækslet (Fig. 3.A).
8. Lad robotplæneklipperen lade op, indtil batteriernes opladning er fuld.
9. Når opladningen er ovre, skal du tage opladeren ud af stikkontakten.
   - Drej stikkets ringmøtrik mod uret (Fig. 9.C);
   - Træk stikket ud (Fig. 9.D).

Under opladningen blinker batteriets signallysdioder (Fig. 3.O) gradvist. Når hver enkelt opladningstærskel er nået, tænder den respektive diode med fast lys, mens de andre fortsætter med at blinke.

BEMÆRK: Batteriets genopladning før vintersæsonen skal udføres i henhold til oplysningerne i afsn. 6.2.

4.5.3 Opladning af batterier uden for maskinen under sikre forhold

Batteriet kan genoplades uafhængigt vha. den samme oplader, som bruges til at oplade maskinen:

1. Tag batteriet ud af maskinen (Fig. 11.E);
2. Placer batteriet på et tørt, sikkert og stabilt sted;
3. Fjern beskyttelseshætten i gummi på stikket;
4. Slut opladeren til stikkontakten ved at sætte det relevante stik i;
5. Slut den medfølgende oplader til opladningsstikket på batteriet med bajonetfastgørelsen fra det tilhørende stik. Se venligst batteriets brugervejledning.

BEMÆRK: Under opladningen er alle maskinfunktioner deaktiveret.

ADVARSEL:
Oplad ikke det enkelte batteri i maskinen.

BEMÆRK: Robotplæneklipperens batterier er elementer med bestemt levetid, og opladningskapaciteten falder med tiden, hvilket reducerer robotplæneklipperens arbejdsområde uden at gå på kompromis med dens funktion.

4.6 ISÆTNING OG UDTAGNING AF MASKINENS BATTERIER

ADVARSEL:
Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8).

4.6.1 Isætning af batterierne

1. Åbn batteridækslet (Fig. 10). Maskinen slukker automatisk, når motorhjelmen åbnes.
2. Sæt batteriet ind i lejet (Fig. 11.A).
3. Tilslut stikket i maskinen, og tryk det helt i bund (Fig.11.B).
4. Luk batterirummet (Fig. 10).
5. Genstart maskinen for at begynde arbejdet.

4.6.2 Udtagning af batterierne

1. Åbn batteridækslet (Fig. 10).
2. Drej stikkets ringmøtrik mod uret (Fig. 11.C).
3. Træk stikket ud (Fig. 11.D).
4. Tag batteriet ud af lejet (Fig. 11.E).
5. Luk batterirummet (Fig. 10).

4.7 JUSTERING AF SKÆREHØJDE

Proceduren "**JUSTERING AF KLIPPEHØJDE**" beskriver, hvordan man justerer højden på skæreanordningen. Følg den guidede procedure i APP for at regulere klippehøjden.

ADVARSEL:
Man må ikke røre skæreanordningen til reguleringen af klippehøjden.

ADVARSEL:
Sørg for, at der ikke samles græsrester eller snavs i nærheden af klingerne og klingemotorens beskyttelsesbælg.

4.8 MODUL TIL VIDEOKAMERA OG MODUL TIL LIDAR-SENSORER OG ULTRALYDSMODUL

Via videokameraets modul (Fig.22.A), er lidar-modulet og ultralydsmodulet (se Afsn. 2.2 robotplæneklipperen i stand til at genkende forhindringerne inde i arbejdsområdet og genkende græsplænens kant med henblik på at udgå eventuelle forhindringer i arbejdsområdet og forbedre navigeringsegenskaberne (Fig.22).

Fremgangsmåde:

1. Følge den guidede procedure i appen "Stiga.GO" for at regulere driftsparametrene til videokameramodulet, lidar-modulet og ultralydsmodulet og aktivere tilbehørets funktioner.

BEMÆRK: Med henblik på at værne om privatlivet, behandles de billeder og videoer, som optages af videokameramodulet i løbet af driften, i realtid, og de lagres ikke i robotplæneklipperens interne hukommelse.

BEMÆRK: Registreringen af forhindringerne og arbejdsområdets kant afhænger af mange faktorer: Genstandens form og størrelse, lysbetingelser, linsens rengøring og slitage, græstypen, vejrforhold osv.

BEMÆRK: Hvis græsset er for højt, kan videokameraet opfatte det grønne område som en forhindring. Hvis robotplæneklipperen standser konstant eller skifter retning grundet det høje græs, skal man klippe græsset med en almindelig plæneklipper.

BEMÆRK: Videokameramodulets linse skal altid holdes ren med henblik på at sikre videosystemets præcise funktion.

ADVARSEL:
Videokameramodulet er muligvis ikke i stand til at registrere genstande, hvis de er helt skjult af eller dækket af græsset, for eksempel i tilfælde af højt eller tykt græs.

ADVARSEL:
Undlad at kigge direkte ind i videokameraets lysdiode med henblik på at forhindre øjenskader.

4.9 SATELLITREFERENCESTATIONENS FUNKTION - KONTROLLAMPE TIL STATUSINDIKATOR (HVIS MONTERET)

Satellitreferencestationen omfatter en kontrollampe med lys (R) i den nederste del (Fig.21), der tænder, som angivet nedenfor:

- Kontrollampen er slukket: Referencestationens strømforsyning er afbrudt, eller kontrollampen er blevet deaktiveret via APP.
- Kontrollampe med blinkende grønt lys: Satellitscanning i gang, vent et par minutter på, at stationen er klar. I løbet af denne fase er det ikke muligt at registrere en virtuel perimeter eller starte arbejdet med robotplæneklipperen. Hvis kontrollampen bliver ved med at blinke i længere tid (mere end 30 min.), er stationen ikke installeret korrekt. Geninstaller stationen ved at følge instruktionerne beskrevet i Afsn. 3.4.2.
- Kontrollampe med konstant grønt lys: Referencestationen er klar til brug. Det er muligt at registrere en virtuel perimeter og starte arbejdet med robotplæneklipperen.
- Kontrollampe med blinkende gult lys: Referencestationen har ikke forbindelse til mobilnetværket. Det er ikke muligt at registrere en virtuel perimeter eller forhindre robotplæneklipperen i at arbejde. Sørg for, at du har afsluttet produkttilknytningsfasen via APP (se Afsn. 3.5). Hvis problemet fortsætter, skal du genstarte referencestationen (tage den ud af stikkontakten, og tilslutte den igen efter 30 sekunder).

Kontakt servicecentret, hvis problemet fortsætter.

- Kontrollampe med blinkende rødt lys: Der er fejl i referencestationen. Kontakt et servicecenter.

5. VEDLIGEHOLDELSE

ADVARSEL:
Brug kun originale reservedele.

ADVARSEL:
Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.

ADVARSEL:
Fare for snitsår på hænder og fødder.
Brug beskyttelseshandsker og -sko for at undgå ulykker.

ADVARSEL:
Fare for støv i øjnene.
Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.

GIV AGT:
Overdreven brug af vand kan resultere i, at vandet trænger ind og beskadiger de elektriske komponenter.

FORBUDT:
Brug ikke vandstråler under tryk.

FORBUDT:
For at undgå uoprettelige skader på de elektriske og elektroniske komponenter må robotplæneklipperen ikke nedsænkes helt eller delvist i vand.

FORBUDT:
Vask ikke indersiden af robotplæneklipperen for ikke at beskadige de elektriske og elektroniske komponenter.

FORBUDT:
Brug ikke opløsningsmidler eller benzin for ikke at beskadige de malede overflader og plastdelene.

FORBUDT:
Brug kun en let fugtig klud til rengøring af videokameramodulets linse og af sensorerne generelt. Brug aldrig børster, skrabere, slibesvampe eller kemiske væsker.

5.1 PROGRAMMERET VEDLIGEHOLDELSE

Sørg for at rengøre produktet jævnligt, og udskifte slidte komponenter for en bedre funktion og længere levetid. Udfør indgrebene iht. den hyppighed der angives i tabellen.

HVOR OFTE	KOMPONENT	BESKRIVELSE AF INDGREBET	REFERENCE
Før hver brug og mindst hver 8. arbejdstime	Kniv	Rengør og kontrollér, skæreanordningens klinge fungerer korrekt.	Se Afsn. 5.3
		Hvis anordningens klinge er bøjet som følge af sammenstød, eller hvis den er slidt, skal den udskiftes.	Kontakt et autoriseret servicecenter
	Opladningskontakter	Rens og fjern eventuel rust.	Se Afsn. 5.3
	Modul til Videokamera og sensorer	Rengøring af linsen	Se Afsn. 5.3
Månedligt eller hver 100 timers klipning	Robotplæneklipper	Rengør	Se Afsn. 5.3
	Strømforsyningsledninger	Kontrollér for slitage eller beskadigelser, og udskift dem efter behov	Kontakt et autoriseret servicecenter
Ved sæsonens afslutning eller hver sjette måned, hvis robotplæneklipperen ikke anvendes	Batterier	Udfør genopladningen, før batterierne opmagasineres	Se Afsn. 5.4

Man skal foretage en årlig vedligeholdelse hos et autoriseret servicecenter for at sikre robotplæneklipperens fungerer efter hensigten.
Eftersynet omfatter en række kontroller, blandt andet:

- indvendig og udvendig rengøring af robotplæneklipperen;
- overordnet kontrol af robotplæneklipperens stand;
- udskiftning af slidte dele;
- kontrol af batteriernes tilstand;
- kontrol af tilspændingsmomenter;
- kontrol og eventuel udskiftning af kinematik til stød og løft samt deres beskyttelsesbælge;
- kontrol og eventuel udskiftning af bælgen i gummi til beskyttelse af knivenes motor for at bevare de beskyttende egenskaber mod indtrængende vand;
- udskiftning af pakningerne til tætningerne til lukning af batterirummet med henblik på at bevare de beskyttende egenskaber mod indtrængende vand.

BEMÆRK: Garantien dækker ikke eventuelle defekter som skyldes manglende årligt eftersyn.

5.2 VEDLIGEHOLDELSE AF SKÆREANORDNINGEN

ADVARSEL:
Rør ikke ved skæreanordningen, før tændingsnøglen er trukket ud, og skæreanordningen står helt stille. Vær opmærksom på, at skæreanordningen kan bevæge sig, også selv om nøglen er blevet fjernet (til modeller med batteri).

GIV AGT:
Samtlige handlinger, der involverer skæreanordningen (afmontering, slibning, afbalancering, reparation, genmontering og/eller udskiftning), er kritiske og kræver specifik kompetence og anvendelse af specialværktøj. Af sikkerhedshensyn er det derfor nødvendigt, at de altid udføres på et specialiseret servicecenter.

GIV AGT:
Udskift altid beskadigede, skæve eller slidte skæreanordninger sammen med deres skruer med henblik på at opretholde afbalanceringen.

VIGTIGT *Anvend altid originale skæreanordninger med den kode som er anført i tabellen "Tekniske data" eller i kapitlet "Tilbehør".*

5.3 RENGØRING

5.3.1 Rengøring af produkt

ADVARSEL:
Fare for snitsår på hænder og fødder.
Brug beskyttelseshandsker og -sko for at undgå ulykker.

ADVARSEL:
Fare for støv i øjnene.
Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.

• Forudsætninger og forpligtelser:

- Svamp
- Neutral sæbe
- Børste
- Vand
- Tør klud
- Handsker
- Briller



HANDSKER PÅKRÆVET:
Anvend sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.



BRILLER PÅKRÆVET:
Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.

• Generel information:

Hver gang maskinen har været brugt, skal den rengøres iht. følgende vejledning: (Fig. 12)

- Brug ikke vandstråler, og undgå at gøre batterier og elektriske komponenter våde.
- Fjern græsrester og mudder, der måtte have samlet sig inde i chassiset.
- Kontrollér altid, at der ikke er rester i luftindtagene.

- Brug ikke aggressive væsker til at rengøre stellet.
- Med henblik på at mindske brandfaren skal maskinen holdes fri for græsrester, blade eller overskydende smørefedt.
- Løft motorhjelmen og fjern snavs eller græs, der er akkumuleret oven på batterierne med trykluft.

• Fremgangsmåde:

1. Tryk på knappen **"STOP"** for at standse robotplæneklipperen og åbne beskyttelsesdækslet.
2. Afbryd strømforsyningen.
3. Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8).
4. Rengør alle robotplæneklipperens udvendige overfalder med en svamp vædet i lunkent vand og neutral sæbe.
5. Rengør linsen på modulet til videokameraet, lidar-sensoren og ultralyd med en blød klud, og vær opmærksom på ikke at ridse glasoverfladen



GIV AGT:
Overdreven brug af vand kan resultere i, at vandet trænger ind og beskadiger de elektriske komponenter.



GIV AGT:
Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.



FORBUDT:
Brug ikke vandstråler under tryk.



FORBUDT:
For at undgå uoprettelige skader på de elektriske og elektroniske komponenter må robotplæneklipperen ikke nedsænkes helt eller delvist i vand.



FORBUDT:
Vask ikke indersiden af robotplæneklipperen for ikke at beskadige de elektriske og elektroniske komponenter.



FORBUDT:
Brug ikke opløsningsmidler eller benzin for ikke at beskadige de malede overflader og plastdelene.



FORBUDT:
Brug aldrig børster, skrabere, slibesvampe eller kemiske væsker til rengøringen af linsen på modulet til videokameraet, lidar-sensorerne og ultralyd for at sikre, at glasoverfladerne ikke ridses eller beskadiges.

6. Fjern mudder og snavs fra drivhjulene.
7. Rengør robotplæneklipperens inderside (område med skæreknive, forhjul og baghjul). Brug en egnet børste til at fjerne eventuelle aflejringer og/eller snavs, som kunne forringe robotplæneklipperens funktionalitet. Afslut rengøringen med en fugtig svamp.
8. Rengør batteriopladerens konnektor.

5.4 VEDLIGEHOLDELSE OM VINTEREN OG OPBEVARING AF BATTERIET

Fremgangsmåde:

1. Rengør robotplæneklipperen (se Afsn. 5.3).
2. Opbevar robotplæneklipperen vandret på et tørt sted og beskyttet mod frost og sørg for, at den er slukket og, at sikkerhedsnøglen er trukket ud af robotplæneklipperen.
3. Afbryd strømforsyningen til satellitreferencestationen (hvis relevant).

BEMÆRK: Hvis du ønsker at fjerne satellitreferencestationen fra installationsstedet i løbet af vinteren, skal du sørge for, at positionen forbliver nøjagtig den samme, når den installeres igen. Hvis der er installeret en satellitreferencestationen, og den flyttes, skal man igen udføre programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås vha. APP.

5.5 UDSKIFTNING AF BATTERIERNE

Batteriets opladning afhænger af klippesæsonens varighed og af antallet af robotplæneklipperens daglige brugstimer.
En lang klippesæson eller mange timers brug medfører en hyppigere udskiftning af batteriet.
Udskiftningen af batterierne må udelukkende udføres af TEKNISK PERSONALE FRA STIGA.
Hvis det viser sig nødvendigt at udskifte batterierne, skal du kontakte et servicecenter eller din forhandler.

BEMÆRK: Robotplæneklipperens batterier er elementer med bestemt levetid, og opladningskapaciteten falder med tiden, hvilket reducerer robotplæneklipperens arbejdsområde uden at gå på kompromis med dens funktion.

6. TRANSPORT, OPLAGRING OG BORTSKAFFELSE

6.1 TRANSPORT



FORPLIGTELSE:
Robotplæneklipperen skal være slukket under sikre forhold, før den løftes eller transporteres.



GIV AGT:
Kontrollér at der ikke findes legetøj, redskaber, grene, tøj eller andre genstande på plænen, som kan beskadige apparatet.

BEMÆRK: Vi anbefaler brugen af den originale emballage til transport over længere afstande.

Fremgangsmåde:
Når maskinen flyttes manuelt, skal man:
1. Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8).
2. Rengør robotplæneklipperen (se Afsn. 5.3.1).
3. Løfte rotorhuset til den højeste position.
4. Slukke maskinen ved at trække tændingsnøglen ud.
5. Sørg for, at du er i vater.
6. Frakoble trækkraften med henvisning til afsnit 2.9 (Fig. 1.L).
7. Bruge de bageste surringshåndtag til at flytte maskinen (Fig. 14).



ADVARSEL:
Brug ikke disse punkter til at løfte maskinen.

Når maskinen transporteres med bil eller på anhænger skal man:
1. Bruge køreramper med en bredde, længde og holdbarhed, som egner sig til maskinen vægt og dimensioner;
2. Løfte pladen til maksimal klippehøjde vha. appen.
3. Når den er opladet, skal du slukke for maskinen ved at fjerne nøglen.
4. Fastgør maskinen til køretøjet ved hjælp af de to kroge foran og de to kroge bagpå (Fig. 13). Maskinen må ikke fastgøres til elementer, som eventuelt kan beskadiges.

SIKKERHEDSANVISNING:
Hvis du føler, at du ikke er i stand til at udføre håndtering eller transport sikkert, skal du kontakte servicecentret.

6.2 OPMAGASINERING

Robotplæneklipperen skal oplagres i vandret position med sikkerhedsnøglen trukket ud, på et tørt sted og beskyttet mod frost efter at have udført rengøringen og genopladning af batteriet til vintersæsonen. Under langvarig stilstand kobles satellitreferencestationen (hvis relevant) fra elnettet.

Hvis maskinen skal opmagasineres i en periode på over 30 dage:
- Lad maskinen køle ned.
- Tag batterierne ud og opbevar dem et køligt og tørt sted.
- Rengør maskinen grundigt.
- Kontrollér, om maskinen har skader.

Kontakt om nødvendigt et autoriseret servicecenter.

Når maskinen tages i brug:
- Klargør maskinen som beskrevet i kapitel 4.2.

6.3 BORTSKAFFELSE

Fremgangsmåde:
1. Produktet skal kasseres på miljømæssig forsvarlig vis ved anbringelse i de respektive containere eller ved indlevering til de autoriserede genbrugsstationer.
2. Kassér robotplæneklipperen i henhold til kravene i de lokale bestemmelser.
3. Man skal henvende sig til de relevante faciliteter for genbrug og bortskaffelsen, da robotplæneklipperen er affald der klassificeres som elektronisk affald (WEEE).
4. Man skal kassere de gamle og udtjente batterier på en bæredygtig måde i opsamlingsbeholderne eller hos de relevante autoriserede opsamlingscentre.

7. UDBEDRING AF PROBLEMERNE

ADVARSEL:
Stands robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8).

Nedenfor vises listen over de vigtigste anomali, som muligvis kan forekomme i løbet af arbejdet.

BEMÆRK: Du kan finde yderligere forslag og fremgangsmåde til udbedringen af problemerne i appen Stiga.GO.

PROBLEM	ÅRSAGER	LØSNINGER
Unormale vibrationer. Robotplæneklipperen larmer.	Skæreanordning beskadiget	Udskift de beskadigede komponenter (se Afsn. 5.1).
	Skæreanordninger er blokeret af rester (bånd, reb, plastikdele osv.).	Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8). Frigør skæreanordningen.
	Robotplæneklipperen er blevet startet i nærheden af uventede forhindringer (nedfaldne grene, glemte genstande osv.)	Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn. 2.8). Fjern forhindringerne og genstart robotplæneklipperen.
	Den elektriske motor er defekt	Udskift motoren, og kontakt et servicecenter.
	Græsset er for højt.	Forøg klippehøjden (se Afsn. 4.7).
På tastaturet tænder ikonet til Advarsel.	Signalerer tilstande med Anomali/Fejl.	Rådfør med appen for yderligere oplysninger.
Robotplæneklipperen standser midlertidigt i arbejdsområdet.	Svagt GPS-signal	Kontakt et servicecenter, hvis problemet fortsætter.

PROBLEM	ÅRSAGER	LØSNINGER
Arbejdsområdet klippes ikke helt.	Der er aflejringer og/eller rester på skæreanordningen.	Sluk robotten på en sikker måde (se Afsn. 2.8). Rengør skæreanordningen.
	Arbejdsområdets areal er for stort i forhold til robotplæneklipperens ydeevne.	Gør arbejdsområdet mindre (se Tekniske data Kap. 8).
	Batterierne er ved at nå slutningen af deres levetid	Udskift batterierne med originale reservedele (se Afsn. 5.5).
	Batterierne genoplades ikke helt.	Rengør og eliminer eventuel rust fra kontaktpunkterne (se Afsn. 5.3). Genoplad batterierne.

8. TEKNISKE DATA

TEKNISKE OPLYSNINGER	model SRHB01 (se produktetiketten)	
Dimensioner (B x H x D) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot uden skæreplade	
	1012 x 725 x 2300 robot med skæreplade	
Robotplæneklipperens vægt [kg]	330 (i betragtning af 6 batterier og skæreplade)	
Klippehøjde (Min-Maks) [mm]	20 - 95	
Klippehastighed [rpm]	3800	
Kørehastighed [km/h]	5	
Maksimal hældning	27 %	
Maksimal hældning langs yderkanten	20 %	
Klippesystemets type	3 skæreknive	
Registreret lydeffektniveau [dB (A)]	98,68	
Uvished om støjemissionerne [dB (A)]	0,83	
Garanteret lydeffektniveau [dB (A)]	100	
Skæreanordningens kode	182004385/0	
IP-klassificering robotplæneklipper	IP64	
Omgivelsestemperatur under robotplæneklipperens drift [°C]	0 ÷ 50	
Batterimodel	Type: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Cellens topologi: 14S8P	
Batterioplader Model: 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
Maksimal opladningstid (ét batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimal opladningstid (to batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Batterioplader Model: 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
Maksimal opladningstid (ét batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimal opladningstid (to batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

TEKNISKE OPLYSNINGER	model SRHB01 (se produktetiketten)	
Batterioplader Model: 30 A - EU-stik P/N: 182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimal opladningstid (ét batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimal opladningstid (to batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Batterioplader Model: 30 A - Britisk stik P/N: 182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimal opladningstid (ét batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimal opladningstid (to batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Forbindelsesmuligheder	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationsteknologi	AGS, GNSS-RTK	

TEKNISKE OPLYSNINGER	model SRHB01
Effektklasse RF-moduler	Bluetooth LE Udgangseffekt - 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
Frekvensområde - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvensområde 2400 - 2483,5 MHz
Frekvensområde - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvensområde - 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).
Frekvensområde - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvensområde 2412 - 2484 MHz Maksimal trækkraft <20dBm

Varemærket og logoet Bluetooth® er registrerede mærker tilhørende Bluetooth SIG, inc., og enhver brug af de pågældende mærker fra STIGA, er underlagt licens.

9. TILBEHØR

BEMÆRK: De følgende tilbehør kan ikke bruges i autonom styring. De må kun bruges med fjernbetjening.

1	Anhænger	✓
2	Opsamlingsmaskine til blade og græs	✓
3	Gødningsenhed	✓
4	Plastikrulle	✓
5	Kode på enheden med elektrisk skæreanordning (deck)	110CE E QF

10.GARANTI

10.1 GARANTIDÆKNING

Garantien dækker alle defekter relateret til materialernes kvalitet og fejl i forbindelse med produktionen, der opstår i løbet af garantiperioden af din forhandler eller af et specialiseret kundeservicecenter.
Garantien dækker udelukkende reparation eller udskiftning af den defekte komponent.
Vi anbefaler at få foretaget en årlig kontrol af maskinen på et autoriseret servicecenter til vedligeholdelse, service og kontrol af de monterede sikkerhedsanordninger.
Garantidækningen forudsætter en regelmæssig vedligeholdelse af maskinen.

Garantien dækker ikke skader som følge af:

- Manglende kendskab til den medfølgende dokumentation (instruktionsbøger).
- Uopmærksomhed, uagtsomhed.
- Eksterne årsager (lynnedslag, stød, tilstedeværelse af fremmedlegemer i maskinen) eller ulykker.
- Utilsigtet brug og montage iht. fabrikantens anvisninger.
- Dårlig vedligeholdelse.
- Ændring af maskinen.
- Anvendelse af uoriginale reservedele (tilpassede dele).
- Anvendelse af tilbehør, som ikke er leveret eller godkendt af fabrikanten (f.eks. skæreanordninger).

Garantien dækker heller ikke:

- Handlinger til vedligeholdelse (som beskrevet i instruktionsbogen).
- Normal slitage på forbrugsmaterialer såsom skæreanordninger og hjul.
- Normal slitage.
- Forværring af maskinens æstetiske udseende som følge af brug.
- Understøttelse til skæreanordninger.
- Skader der skyldes installation, som ikke stemmer overens med brugervejledningen.
- Skader fra en forkert programmering af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås.
- Skader som skyldes indtrængende vand pga. brug af en højtryksspuler eller nedsænkning i vand, for eksempel når der dannes vandpytter efter et kraftigt regnvejr.
- Skader som skyldes forkert opbevaring eller forkert brug af batteriet.
- Skader som skyldes brugen af ikke originale batterier.
- Alle omkostninger, som eventuelt udføres ifm. reparation under garantien, som for eksempel levering til brugeren, transport af maskinen til forhandleren, leje af udstyr eller tilkaldelse af en ekstern virksomhed til alle havens vedligeholdelsesopgaver i løbet af maskinens stilstand.

Brugeren er beskyttet af den nationale lovgivning. Brugerens rettigheder i henhold til den nationale lovgivning er ikke på nogen måde begrænset af denne garanti.

11.REGISTREREDE MÆRKER OG LICENSER

Varemærket og logoet Bluetooth® er registrerede mærker tilhørende Bluetooth SIG, inc., og enhver brug af de pågældende mærker fra STIGA, er underlagt licens.

DE

ACHTUNG!: VOR INBETRIEBNAHME DER MASCHINE DIE VORLIEGENDE GEBRAUCHSANLEITUNG AUFMERKSAM LESEN. Sie für den Fall eines zukünftigen Bedarfs aufbewahren.

INHALTSVERZEICHNIS

1. SICHERHEITSVORSCHRIFTEN....2
   - 1.1 Allgemeine Warnhinweise zur Sicherheit von Elektrowerkzeugen....2
   - 1.2 INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT....4
   - 1.3 Sichere Betriebsverfahren....6
2. EINLEITUNG....7
   - 2.1 Allgemeine Einleitung....7
   - 2.2 Produktbeschreibung....8
   - 2.3 Maschinenbauteile....8
   - 2.4 Auspackvorgang....9
   - 2.5 Montage des Zubehörs....9
   - 2.6 Befestigung frontseitiges Zubehör....9
   - 2.7 Symbole und Hinweisschilder (Abb. 13)....9
   - 2.8 Sicheres Anhalten und Abschalten des Mähroboters....11
   - 2.9 Ein-/Auskupplungshebel des Antriebs....11
3. INSTALLATION....12
   - 3.1 Prüfung der Voraussetzungen für die Installation....12
   - 3.2 Kriterien für die Begrenzung der Arbeitsbereiche und der Transferwege....13
   - 3.3 Installation der Komponenten....15
   - 3.4 Installation der Satellitenreferenzstation (wenn notwendig)....15
   - 3.5 Erstmalige Einschaltung des Mähroboters....18
4. BETRIEB....24
   - 4.1 Komponenten für die Inbetriebnahme....24
   - 4.2 Sicherheitsüberprüfung vor dem Start des Mähroboters....24
   - 4.3 Manueller Betrieb des Mähroboters....24
   - 4.4 Beschreibung der Bedienelemente am Mähroboter....25
   - 4.5 Batterieaufladung....27
   - 4.6 Einsetzen/Entfernen von Batterien der Maschine....29
   - 4.7 Einstellung der Schnitthöhe....29
   - 4.8 Kameramodul, LiDAR-Sensoren-Modul und Ultraschallmodul....29
   - 4.9 Betrieb der Satellitenreferenzstation – Kontrollleuchte Statusanzeige (falls vorhanden)....30
5. WARTUNG....30
   - 5.1 Programmierte Wartung....31
   - 5.2 Wartung des Schneidwerkzeugs....32
   - 5.3 Reinigung....32
   - 5.4 Wartung und Lagerung der Batterie im Winter....33
   - 5.5 Austausch der Batterien....34
6. TRANSPORT, LAGERUNG UND ENTSORGUNG....34
   - 6.1 Transport....34
   - 6.2 Unterstellung....35
   - 6.3 Entsorgung....35
7. BEHEBUNG VON STÖRUNGEN....35
8. TECHNISCHE DATEN....36
9. SONDERZUBEHÖR....37
10. GARANTIE....38
    - 10.1 Deckung der Garantie....38
11. EINGETRAGENE MARKEN UND LIZENZEN....38

HINWEIS: Die Anweisungen in dieser Bedienungsanleitung gelten für den automatischer Rasenmähroboter. Die Abbildungen, falls nicht angegeben, beziehen sich auf das Modell SRHB01.

1. SICHERHEITSVORSCHRIFTEN



PFLICHT:
Vor Inbetriebnahme sorgfältig lesen und für spätere Verwendung aufbewahren.

1.1 ALLGEMEINE WARNHINWEISE ZUR SICHERHEIT VON ELEKTROWERKZEUGEN

⚠ **Lesen Sie alle Sicherheitshinweise, alle Anweisungen, Erläuterungen und mit dieser Maschine gelieferten Spezifikationen aufmerksam.** *Die Missachtung der folgenden Anweisungen kann zu Stromschlägen, Feuer bzw. schweren Verletzungen führen.*

Bewahren Sie alle Hinweise und Anweisungen für zukünftiges Nachschlagen auf.

Der in den Hinweisen verwendete Begriff „Elektrowerkzeug" bezieht sich auf Ihr mit Netzstrom (mit Kabel) oder mit Batterie (ohne Kabel) betriebenes Elektrowerkzeug.

1) Sicherheit im Arbeitsbereich

a) **Halten Sie den Arbeitsbereich sauber und gut beleuchtet.** *Unordnung oder schlechte Beleuchtung begünstigen Unfälle.*
b) **Die Elektrowerkzeuge nicht in explosionsgefährdeten Bereichen verwenden, wo zum Beispiel entzündliche Flüssigkeiten, Gas oder Staub vorhanden sind.** *Elektrowerkzeuge erzeugen Funken, die den Staub oder die Dämpfe entzünden können.*
c) **Halten Sie Kinder und andere unbeteiligte Personen während der Benutzung des Elektrowerkzeugs fern.** *Durch Ablenkungen können Sie die Kontrolle über das Elektrowerkzeug verlieren.*

2) Elektrische Sicherheit

a) **Der Stecker des Batterieladegeräts muss mit der Steckdose kompatibel sein. Der Netzstecker darf nie und in keiner Weise verändert werden. Keinen Adapter für das geerdete Kabel des Batterieladegeräts verwenden.** *Unveränderte und zur Steckdosen passende Stecker vermindern das Risiko von Stromschlägen.*
b) **Vermeiden Sie Körperkontakt mit geerdeten Oberflächen (Masse); beispielsweise Oberflächen von Rohren, Heizkörpern, Herden oder Kühlschränken.** *Es besteht ein erhöhtes Risiko durch elektrischen Schlag, wenn Ihr Körper geerdet ist.*
c) **Das Elektrowerkzeug nicht Regen oder feuchten Umfeldern aussetzen.** *Wasser, das in ein Elektrowerkzeug eindringt, erhöht das Risiko von Stromschlägen.*
d) **Das Kabel nicht zweckentfremdet verwenden. Das Kabel darf nicht verwendet werden, um das Elektrowerkzeug zu transportieren, zu ziehen oder von der Steckdose abzuziehen. Das Kabel fern von Wärmequellen, Öl, scharfen Kanten oder bewegten Teilen halten.** *Ein beschädigtes oder eingeklemmtes Kabel erhöht das Risiko von Stromschlägen.*
e) **Verwenden Sie ein für die Verwendung im Freien geeignetes Verlängerungskabel, wenn Sie das Elektrowerkzeug im Freien benutzen.** *Die Verwendung eines für die Verwendung im Freien geeigneten Verlängerungskabels verringert das Risiko eines Stromschlags.*
f) **Wenn die Verwendung eines Elektrowerkzeugs in einer feuchten Umgebung nicht vermieden werden kann, verwenden Sie eine Steckdose, die durch einen Fehlerstromschutzschalter (RCD) geschützt ist.** *Die Verwendung eines FI-Schalters verringert das Risiko eines Stromschlags.*

3) Sicherheit von Personen

a) **Seien Sie aufmerksam, achten Sie darauf, was Sie tun, und gehen Sie mit Vernunft an die Arbeit mit einem Elektrowerkzeug heran. Verwenden Sie das Elektrowerkzeug nicht, wenn Sie müde sind oder unter dem Einfluss von Drogen, Alkohol oder Medikamenten stehen.** *Ein Moment der Unachtsamkeit bei der Verwendung eines Elektrowerkzeugs kann zu schweren Verletzungen führen.*
b) **Verwenden Sie persönliche Schutzausrüstungen (PSA). Tragen Sie immer eine Schutzbrille.** *Die Verwendung von Schutzausrüstungen wie Staubmasken, rutschfestem Schuhwerk, Schutzhelmen oder Gehörschutz verringert Personenschäden.*

c) **Vermeiden Sie ungewollte Einschaltungen. Vergewissern Sie sich darüber, dass der Schalter in der Position „OFF“ steht, bevor Sie das Elektrowerkzeug einstecken, berühren oder tragen.** *Das Tragen des Elektrowerkzeugs mit dem Finger am Schalter oder ihr Anschließen an eine Netzsteckdose, wenn der Schalter sich in der Position „ON“ befindet, begünstigen Unfälle.*

d) **Entfernen Sie Einstellwerkzeuge oder Schraubenschlüssel, bevor Sie das Elektrowerkzeug einschalten.** *Ein Schlüssel oder Werkzeug, das mit einem drehenden Teil des Elektrowerkzeugs in Berührung kommt, kann zu schweren Verletzungen führen.*

e) **Lehnen Sie sich nicht. Sorgen Sie für einen sicheren Stand und halten Sie jederzeit das Gleichgewicht.** *Dadurch können Sie das Elektrowerkzeug in unerwarteten Situationen besser kontrollieren.*

f) **Tragen Sie geeignete Kleidung. Tragen Sie keine weite Kleidung oder Schmuck. Halten Sie Haare und Kleidung fern von sich bewegenden Teilen.** *Weite Kleidung, Schmuck oder lange Haare können von sich bewegenden Teilen erfasst werden.*

g) **Wenn Geräte an Staubabsaug- und -sammelanlagen angeschlossen werden müssen, vergewissern Sie sich davon, dass sie ordnungsgemäß angeschlossen und verwendet werden.** *Die Verwendung einer Staubabsaugung kann Gefährdungen durch Staub verringern.*

h) **Die sich durch häufige Nutzung von Elektrowerkzeugen einstellende Vertrautheit darf niemals zu Nachlässigkeit und Missachtung der für das Elektrowerkzeug vorgesehenen Sicherheitsmaßnahmen führen.** *Fahrlässigkeit bei der Nutzung kann innerhalb einer Sekunde zu schweren Verletzungen führen.*

4) Verwendung und Schutz des Elektrowerkzeugs

a) **Überlasten Sie das Elektrowerkzeug nicht. Nutzen Sie ein für die spezifische Aufgabe geeignetes Elektrowerkzeug.** *Ein geeignetes Elektrowerkzeug führt die Arbeit besser und sicherer aus, wenn es mit der Geschwindigkeit genutzt wird, für die es entwickelt wurde.*

b) **Verwenden Sie das Elektrowerkzeug nicht, wenn der Schalter es nicht starten oder anhalten kann.** *Ein Elektrowerkzeug, das sich mit dem Schalter nicht ein- bzw. ausschalten lässt, ist gefährlich und muss repariert werden.*

c) **Ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose und/oder entfernen Sie die Batterie aus dem Elektrowerkzeug, bevor Sie irgendeine Einstellungen vornehmen, Zubehörteile austauschen oder das Elektrowerkzeug unterstellen.** *Diese Vorsichtsmaßnahmen verringern einen unbeabsichtigten Start des Elektrowerkzeugs.*

d) **Bewahren Sie das Elektrowerkzeug nach dem Gebrauch außerhalb der Reichweite von Kindern auf und lassen Sie es nicht von Personen benutzen, die nicht mit dem Elektrowerkzeug vertraut sind und diese Anweisungen nicht gelesen haben.** *Die Elektrowerkzeuge sind in den Händen von ungeschulten Benutzern gefährlich.*

e) **Halten Sie die Elektrowerkzeuge und das Zubehör instand. Überprüfen Sie, ob bewegliche Teile einwandfrei funktionieren und nicht klemmen, ob Teile gebrochen oder in einer Weise beschädigt sind, welche die Funktion des Elektrowerkzeugs beeinträchtigen kann. Wenn Schäden vorhanden sind, muss das Elektrowerkzeug vor seinem Einsatz repariert werden.** *Die Ursache vieler Unfälle ist schlechte Wartung.*

f) **Halten Sie Schneidwerkzeuge scharf und sauber.** *Sorgfältig gepflegte Schneidwerkzeuge mit scharfen Schneidkanten verklemmen sich weniger und sind leichter zu führen.*

g) **Das Elektrowerkzeug und das Zubehör müssen der mitgelieferten Anleitung gemäß verwendet werden, wobei die Arbeitsbedingungen und die auszuführende Arbeit zu berücksichtigen sind.** *Die Verwendung eines Elektrowerkzeugs für andere als die vorgesehenen Arbeiten kann zu Gefahrensituationen führen.*

h) **Griffe und Greifflächen trocken, sauber und frei von Öl- und Fettrückständen halten.** *Wenn Griffe und Greifflächen rutschig sind, kann die Maschine in unvorhergesehenen Situationen nicht sicher bewegt bzw. kontrolliert werden.*

5) Verwendung und Pflege des batteriebetriebenen Werkzeugs

a) **Um die Batterie aufzuladen, nur vom Hersteller empfohlene Batterieladegeräte verwenden.** *Ein für eine bestimmte Art von Akku geeignetes Ladegerät kann bei Nutzung mit einem anderen Akku zu einer Brandgefahr, einem Stromschlag, einer Überhitzung oder dem Austritt korrosiver Lösung aus der Batterie führen.*

b) **Verwenden Sie ausschließlich die für Ihr Elektrowerkzeug vorgesehenen Batterien.** *Der Gebrauch anderer Batteriepacks kann zu Verletzungs- und Brandgefahr führen.*

c) **Wenn der Batteriepack nicht in Gebrauch ist, halten Sie ihn von anderen Metallgegenständen wie Büroklammern, Münzen, Schlüsseln, Nägeln, Schrauben oder anderen kleinen Metallgegenständen fern, die einen Kurzschluss der Kontakte verursachen könnten.** *Ein Kurzschluss zwischen den Kontakten der Batterie kann zu Verbrennungsprozessen oder Bränden führen.*

d) **Eine Batterie in schlechtem Zustand kann das Austreten der Flüssigkeit bewirken. Den Kontakt mit der Flüssigkeit vermeiden. Im Falle eines unbeabsichtigten Kontakts, mit Wasser abspülen. Falls die Flüssigkeit mit den Augen in Berührung kommt, ziehen Sie einen Arzt zu Rate.** *Die aus der Batterie ausgetretene Flüssigkeit kann Hautreizungen oder Verbrennungen verursachen.*

e) **Weder Batterien noch Elektrowerkzeuge verwenden, die beschädigt oder modifiziert sind.** *Beschädigte oder modifizierte Batterien können ein unvorhersehbares Verhalten aufweisen, das zu Feuer, Explosion oder Verletzungsgefahr führen kann.*

f) **Weder die Batterie noch das Elektrowerkzeug Feuer oder übermäßigen Temperaturen aussetzen.** *Feuer oder Temperaturen über 130 °C können eine Explosion verursachen.*

g) **Beachten Sie alle Ladeanweisungen und laden Sie die Batterie oder das Elektrowerkzeug nicht außerhalb des in der Anleitung angegebenen Temperaturbereichs auf.** *Das unsachgemäße Aufladen der Batterie oder das Aufladen bei Temperaturen außerhalb des angegebenen Bereichs kann die Batterie beschädigen und die Brandgefahr erhöhen.*

6) Kundendienst

a) **Lassen Sie das Elektrowerkzeug nur von qualifiziertem Fachpersonal reparieren und verwenden Sie nur Originalersatzteile.** *Damit wird sichergestellt, dass die Sicherheit des Elektrowerkzeugs erhalten bleibt.*

b) **Keine Reparaturarbeiten an der Batterie ausführen.** *Reparaturen dürfen nur vom Hersteller oder einem spezialisierten Kundendienstzentrum durchgeführt werden.*

1.2 INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT

Bei der Planung des Geräts wurde besonders auf Aspekte geachtet, die Risiken für die Sicherheit und Gesundheit von Personen bergen können. Der Zweck dieser Informationen ist es, den Benutzer darauf hinzuweisen, dass er jedem Risiko vorbeugen muss, indem er Verhaltensweisen vermeidet, die nicht mit den gegebenen Vorschriften übereinstimmen.



GEFAHR:
Sie müssen mit allen Informationen in diesem Dokument vertraut sein, bevor Sie den Mähroboter verwenden.



GEFAHR:
Dieser Mähroboter ist nicht für den Gebrauch durch Kinder oder Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnis bestimmt.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Trennen Sie vor allen Einstell- und Wartungsarbeiten die Stromversorgung und betätigen Sie die Sicherheitseinrichtung.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Betreiben Sie den Mähroboter nicht mit einem beschädigten Transformatorkabel. Ein beschädigtes Kabel kann zum Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen. Der Austausch des Kabels muss durch den Hersteller oder dessen Kundendienst oder eine entsprechend qualifizierte Person erfolgen, um jegliches Risiko auszuschließen.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Verwenden Sie nur das vom Hersteller gelieferte Batterieladegerät und Netzteil. Die Verwendung eines ungeeigneten Ladegeräts und Netzteils kann zu Stromschlägen und/oder Überhitzung führen.



WARNUNG:
Sollte von der Batterie Flüssigkeit auslaufen, spülen Sie die betroffenen Stellen mit Wasser/ Neutralisierungsmittel.
Vermeiden Sie jeden direkten Kontakt mit der Batterieflüssigkeit.
Bei Kontakt mit den Augen ist ein Arzt aufzusuchen.



WARNUNG:
Stellen Sie sicher, dass sich während des Betriebs des Mähroboters keine Personen, insbesondere Kinder und/oder Haustiere, im Betriebsbereich aufhalten. Anderenfalls programmieren Sie den Betrieb des Mähroboters während der Stunden, in denen sich keine Personen im Bereich aufhalten.



WARNUNG:
Der Arbeitsbereich und generell die Bereiche, in denen der Mähroboter fahren kann, müssen durch eine nicht übersteigbare, physische Barriere abgegrenzt sein.



WARNUNG:
Der Arbeitsbereich oder die Wege, die von der Maschine für ihren Transfer benutzt werden, müssen so angelegt sein, dass sie keine öffentlichen Flächen einschließen, um Schäden an Personen, Sachen oder Unfälle mit Fahrzeugen zu vermeiden.



WARNUNG:
Aus Sicherheitsgründen darf die Satellitenreferenzstation niemals verschoben werden, nachdem die virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche programmiert worden sind. Der Mähroboter könnte sich aus dem programmierten Arbeitsbereich herausbewegen. Wenn die Referenzstation verschoben wird, ist eine Neuprogrammierung erforderlich.



WARNUNG:
Berühren Sie nicht das Schneidwerkzeug während der Schnitthöheneinstellung.



WARNUNG:
Zu seiner eigenen Sicherheit und zur Vermeidung von Personen-, Tier- oder Sachschäden muss sich der Bediener zunächst mit dem Bereich vertraut machen, in dem der Mähroboter manuell geführt wird (z. B. bei der Installation). Gehen Sie bei der Führung des Roboters vorsichtig, um Stürze zu vermeiden.



WARNUNG:
Nur Originalersatzteile verwenden.



WARNUNG:
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.



ACHTUNG:
Stellen Sie sicher, dass sich keine Spielzeuge, Werkzeuge, Äste, Kleidung oder andere Gegenstände auf dem Rasen befinden, die das Gerät beschädigen könnten.



VERBOT:
Setzen Sie sich nicht auf den Mähroboter.



VERBOT:
Heben Sie den Mähroboter niemals an, um das Messer zu inspizieren oder ihn zu transportieren, wenn er gestartet ist. Führen Sie Hände oder Füße nicht unter das Gerät ein.



VERBOT:
Verwenden Sie den Mähroboter nicht, wenn ein Rasensprenger in Betrieb ist.



VERBOT:
Waschen Sie den Mähroboter nicht mit Hochdruckwasserstrahlen und tauchen Sie ihn nicht in Wasser, weder teilweise noch vollständig.



VERBOT:
Verwenden Sie den Mähroboter nicht, wenn nicht alle Teile vollkommen unbeschädigt sind. Ersetzen Sie eventuelle beschädigte Teile.



VERBOT:
Die Verwendung und das Aufladen des Mähroboters in explosiven und entflammbaren Umgebungen ist strengstens verboten.



PFLICHT:
Führen Sie in regelmäßigen Abständen eine Sichtprüfung des Mähroboters durch, um sicherzustellen, dass die Messer und das Mähwerk nicht verschlissen oder beschädigt sind. Stellen Sie sicher, dass sich der Mähroboter in einem guten Betriebszustand befindet.



PFLICHT:
Lesen Sie die Bedienungsanleitung, insbesondere alle sicherheitsrelevanten Informationen, sorgfältig durch und stellen Sie sicher, dass Sie sie vollständig verstehen. Befolgen Sie sorgfältig die Anweisungen für Betrieb, Wartung und Reparatur.



PFLICHT:
Bediener, die Wartungs- und Reparaturarbeiten durchführen, müssen mit den spezifischen Eigenschaften und den Sicherheitsvorschriften vollständig vertraut sein.



SCHUTZHANDSCHUHE ERFORDERLICH:
Benutzen Sie die vom Hersteller vorgesehene individuelle Schutzausrüstung, insbesondere verwenden Sie bei Arbeiten am Mähwerk Schutzhandschuhe.

1.3 SICHERE BETRIEBSVERFAHREN

Vertrautmachung



Es ist strengstens verboten, die Maschine ohne montiertes frontseitiges Zubehör zu benutzen.

a. Lesen Sie die Anleitung sorgfältig durch und machen Sie sich mit den Bedienelementen und der korrekten Bedienung der Maschine vertraut.
b. Lassen Sie niemals Kinder, Personen mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Wissen oder Personen, die nicht mit dieser Anleitung vertraut sind, die Maschine bedienen. Örtliche Vorschriften können das Alter des Bedieners begrenzen.
c. Für Unfälle oder Gefahren, an denen Dritte oder fremde Geräte beteiligt sind, ist der Bediener bzw. Benutzer verantwortlich.

Vorbereitung

a. Stellen Sie sicher, dass das automatische Begrenzungssystem entsprechend den Anweisungen korrekt programmiert ist.
b. Inspizieren Sie regelmäßig den Bereich, in dem die Maschine verwendet wird, und entfernen Sie Steine, Stöcke, Kabel und alle anderen Fremdkörper, die den Betrieb behindern könnten.
c. Führen Sie regelmäßig eine Sichtprüfung der Messer, der Messerbolzen und der Schneideinheit auf Verschleiß oder Schäden durch. Ersetzen Sie verschlissene oder beschädigte Messer und Bolzen paarweise, um die Auswuchtung der Maschine zu erhalten.
d. Im Umfeld des Arbeitsbereichs der Maschine müssen Warnschilder angebracht werden, wenn sie in öffentlichen bzw. öffentlich zugänglichen Bereichen eingesetzt wird. Die Schilder müssen den folgenden Text aufweisen: „Achtung! Automatischer Rasenmäher! Halten Sie sich von der Maschine fern! Kinder beaufsichtigen!“.

1.3.1 Betrieb

Allgemeine Informationen

a. Betreiben Sie die Maschine nicht mit defekten Schutzvorrichtungen oder fehlenden Sicherheitseinrichtungen, z. B. ohne Schutzvorrichtungen.
b. Halten Sie Hände oder Füße niemals in die Nähe oder unter rotierende Teile. Halten Sie sich immer von der Auslassöffnung fern.
c. Berühren Sie bewegliche Maschinenteile erst, wenn sie vollständig zum Stillstand gekommen sind.
d. Tragen Sie bei der Bedienung der Maschine immer festes Schuhwerk und lange Hosen.
e. Heben oder tragen Sie die Maschine niemals bei laufendem Elektromotor.

f. Entfernen Sie die Deaktivierungsvorrichtung vom Gerät:
- Bevor Sie ein Hindernis beseitigen;
- Bevor Sie die Maschine überprüfen, reinigen oder an ihr arbeiten;
- Kontrollieren Sie, ob die Maschine beschädigt ist, falls sie von einem Fremdkörper getroffen werden sollte;
- Kontrollieren Sie vor einem Wiedereinschalten der Maschine, ob diese beschädigt ist, falls sie vorab begonnen hat, ungewöhnlich zu vibrieren.

g. Lassen Sie die Maschine nicht unbeaufsichtigt, wenn Haustiere, Kinder oder andere Personen in der Nähe sind.

Wartung und Lagerung

a. Ziehen Sie alle Muttern, Bolzen und Schrauben für einen sicheren Betrieb der Maschine fest an.
b. Prüfen Sie den Mähroboter häufig auf Verschleiß oder Beschädigung.
c. Verschlissene oder beschädigte Teile müssen aus Sicherheitsgründen ersetzt werden.
d. Stellen Sie sicher, dass die Messer nur durch geeignete Ersatzteile ersetzt werden.
e. Stellen Sie sicher, dass die Batterien mit dem richtigen, vom Hersteller empfohlenen Ladegerät aufgeladen werden. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr eines Stromschlags, einer Überhitzung oder des Austretens von ätzender Flüssigkeit aus der Batterie.
f. Bei Austritt von Elektrolyt mit Wasser/Neutralisierungsmittel spülen und bei Kontakt mit Augen usw. einen Arzt aufsuchen.
g. Die Maschine muss gemäß den Anweisungen des Herstellers gewartet werden.

Restrisiken

- Obwohl das Produkt erfüllt alle Sicherheitsanforderungen; es können durch eine unsachgemäße Montage und/oder unvorhersehbare Situationen jedoch Restrisiken auftreten. Der Bereich, in dem das Produkt seine Tätigkeiten ausführt, muss daher von Gegenständen, Menschen und Tieren freigehalten und alle Personen über mögliche Gefahren informiert werden, die Zugang zum Arbeitsbereich haben (auch wenn dieser nur gelegentlich betreten wird).
- Gefahr durch fortschleudernde Teile, die den Körper, Tiere und Gegenstände treffen. Halten Sie während des Betriebs einen Sicherheitsabstand von mindestens 8 Metern zur Maschine.
- Bei Gewitter bzw. Blitzschlaggefahr und generell in Erwartung schlechter Wetterbedingungen wird empfohlen, das Produkt nicht zu benutzen und alle peripheren Geräte vom Stromnetz zu trennen. Schließen Sie zur erneuten Verwendung des Produkts die peripheren Geräte gemäß den Anweisungen in der Bedienungsanleitung wieder an das Stromnetz an.

2. EINLEITUNG

2.1 ALLGEMEINE EINLEITUNG

2.1.1 Zweck der Anleitung

HINWEIS: Diese Bedienungsanleitung wird regelmäßig aktualisiert und überarbeitet. Vergewissern Sie sich vor der Verwendung der Maschine, dass Sie die neueste verfügbare Version heruntergeladen haben.

Diese Anleitung ist ein integraler Bestandteil des Geräts und soll die notwendigen Informationen für seine Verwendung liefern.
Bewahren Sie diese Anleitung während der gesamten Lebensdauer des Geräts auf, damit sie bei Bedarf immer zur Verfügung steht.
Diese Anleitung richtet sich an den Benutzer des Geräts, der die darin enthaltenen Informationen sorgfältig lesen und strikt anwenden muss, um die Sicherheit von Personen zu schützen und Schäden zu vermeiden.
Die folgenden Symbole wurden zur Hervorhebung von Texten von besonderer Bedeutung verwendet.



GEFAHR \ WARNUNG \ ACHTUNG:
Die in einem Dreieck mit gelbem Hintergrund und schwarzem Schriftzug enthaltenen Piktogramme weisen auf Gefahr \ Warnung \ Aufmerksamkeit hin.



VERBOT:
Die in einem gestrichenen Kreis mit weißem Hintergrund und rotem Schriftzug enthaltenen Piktogramme weisen auf Verbote hin.

PFLICHT:
Die in einem Kreis mit blauem Hintergrund enthaltenen Piktogramme weisen auf Pflichte hin.

HINWEIS: Texte mit oberem und unterem Rand wie dieser weisen auf technische Informationen von besonderer Bedeutung hin, die nicht übersehen werden sollten.

2.2 PRODUKTBESCHREIBUNG

Der Mähroboter (Abb. 1 und 2) ist geplant und gebaut, um Gartengras zu jeder Tages- und Nachtzeit automatisch zu mähen.
Je nach Beschaffenheit der zu mähenden Fläche kann der Mähroboter so programmiert werden, dass er mehrere Bereiche bearbeitet, die durch eine virtuelle Grenze abgegrenzt und durch virtuelle Transferwege verbunden sind.
Der Mähroboter mäht den durch die virtuelle Grenze abgegrenzten Bereich (Abb. 7.A). Wenn sich der Mähroboter in der Nähe der virtuellen Grenze befindet (Abb. 7.A) oder auf ein Hindernis stößt (Abb. 7.B), ändert er seine Fahrtrichtung entsprechend der gewählten Navigationsstrategie.
Der Mähroboter mäht den abgegrenzten Rasenbereich automatisch und vollständig.
Die Verwendung von speziellem Zubehör, das vom Hersteller als Originalausrüstung vorgesehen ist oder separat gekauft werden kann, ermöglicht es, diese Arbeit in verschiedenen Betriebsarten durchzuführen, die in dieser Bedienungsanleitung oder in den Anleitungen der einzelnen Zubehörteile beschrieben sind.
Das Produkt nutzt ein Satellitensignal und empfängt korrigierende Satellitendaten aus der STIGA-Cloud. Die Betriebstechnik des Mähroboters basiert auf der Datenkommunikation zwischen der STIGA-Cloud und dem Roboter selbst. Zum Nutzen des Produkts ist ein Mobilgerät (Smartphone/Tablet) erforderlich. Dies gilt jedoch nicht für Grasmähen von Hand und dem Verwenden des Zubehörs; für diese beiden Fälle wird eine Funksteuerung (Code 2RR001004/ST1) – bestehend aus einem Sender und einem Empfänger – benötigt, die als Zubehör angeboten wird.
Der Mähroboter verfügt über ein Kameramodul, LiDAR-Sensoren und Ultraschall. Ihre Aufgabe ist es, im Arbeitsbereich eventuell vorhandene Hindernisse zu umfahren und die Navigationsleistung zu verbessern.
Jede andere Verwendung kann sich als gefährlich erweisen und Personen- und/oder Sachschäden verursachen. Zur nicht bestimmungsgemäßen Verwendung gehören u. a.: der Transport von Personen, Kindern oder Tieren auf der Maschine; die Verwendung der Maschine zum eigenen Transport; die Verwendung der Maschine zum Ziehen oder Schieben von Lasten, ohne Verwendung des dafür vorgesehenen Abschleppzubehörs; die Verwendung der Maschine zum Schneiden von anderer Vegetation als Gras; ausgenommen bei Verwendung der vorgesehenen und empfohlenen Spezialwerkzeuge.

HINWEIS: Das Vorhandensein einer Mobilfunkverbindung am Installationsort ist für den Betrieb des Mähroboters unbedingt erforderlich. Prüfen Sie vorab auf stiga.com oder mithilfe der APP, ob die Mobilfunkabdeckung ausreicht. Der Anbieter des Netzanschlusses kann entsprechend den kommerziellen Vereinbarungen jederzeit wechseln.

HINWEIS: Für seinen Betrieb empfängt der Mähroboter korrigierende Satellitendaten, die aus der STIGA-Cloud übertragen werden. Das korrigierende Satellitensignal kann in vielen Ländern empfangen werden. Vergewissern Sie sich vorab, dass das korrigierende Satellitensignal am Aufstellungsort empfangen wird (mithilfe stiga.com oder der App). Ist der Empfang des korrigierenden Satellitensignals am Aufstellungsort nicht möglich, muss eine Satellitenreferenzstation installiert werden. Diese ist als Zubehör verfügbar.

2.3 MASCHINENBAUTEILE

a. Antriebsräder (Abb. 1.G)
b. Schwenkräder (Abb. 1.H)
c. Steuerpult (Bedientafel) (Abb. 2.D)
d. Batteriegehäuse (Abb. 1.F)
e. Batterien (Abb. 2.B)
f. Schnellbefestigungen für Zubehör (Abb. 1.E)
g. Hochleistungssteckverbinder 56 V (Abb. 1.C)
h. Steckverbinder (Schutzkleinspannung) 12 V (Abb. 1.D)
i. Schneidwerkzeugbaugruppe (Abb. 1.A)
j. Schneidwerkzeug (Klingen) (Abb. 1.B)
k. Messermotor (Abb. 2.A)
l. Antrieb (Abb. 1.I)
m. Funksteuerung (Abb. 4.D) (Zubehör – nicht im Lieferumfang enthalten)

n. Signalleuchte (Abb. 2.C)
o. LiDAR-Sensoren (Abb. 2.G)
p. Ultraschall (Abb. 2.H)
q. Kamera (Abb. 2.F)
r. Taste „STOPP“ (Abb. 2.E)
s. Scheinwerfer (Abb. 1.M)
t. Ladestecker (Abb. 1.N)
u. Anhängerkupplung (Abb. 2.I)

2.4 AUSPACKVORGANG

Nachfolgend sind alle Schritte zum korrekten Auspacken aufgeführt:
1. Verpackungskarton des Mähroboters öffnen;
2. Die Zubehöre entfernen;
3. Den Mähroboter entnehmen.



WARNUNG:
Nehmen Sie das gesamte Verpackungsmaterial vor der Benutzung des Mähroboters ab.



ACHTUNG:
Achten Sie beim Auspacken des Mähroboters darauf, nicht mit gefährlichen Teilen in Berührung zu kommen, um Verletzungen oder Schäden zu vermeiden.

2.5 MONTAGE DES ZUBEHÖRS

Sehen Sie diesbezüglich bitte die separaten Montageanleitungen; diese liegen den jeweiligen Zubehören bei.

2.6 BEFESTIGUNG FRONTSEITIGES ZUBEHÖR

Siehe die Montageanleitung für das Zubehör (Abbildung 15, Abbildung 24).

HINWEIS *Siehe die Bedienungsanleitung des frontseitigen Zubehörs.*

2.7 SYMBOLE UND HINWEISSCHILDER (ABB. 13)



ACHTUNG:
Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Produkt in Betrieb nehmen.



ACHTUNG:
Projektionsgefahr von Gegenständen gegen den Körper.



ACHTUNG:
Halten Sie während des Betriebs einen Sicherheitsabstand von mindestens 8 Metern zur Maschine.



ACHTUNG:
Kommen Sie weder mit Ihren Händen noch Füße in die Nähe oder unter die Öffnung des Schneidwerkzeugs.



ACHTUNG:
Heißen Oberflächen fern bleiben.



ACHTUNG:
Entfernen Sie die Deaktivierungsvorrichtung und lesen Sie die Anleitungen, bevor Sie irgendeine Wartungs- oder Reparaturarbeit beginnen.



Zulässige maximale Anhängelast (100 kg) (Abb. 13.C).
Gibt das maximale Gewicht an, das von der Maschine gezogen werden kann.



ACHTUNG:
Quetschgefahr (Abb. 13.B).
Das Etikett befindet sich in der Nähe der mit Schnellverschluss ausgestatteten Zubehörhalterungen.



ACHTUNG:
Steigen Sie nicht auf die Maschine.



VERBOT:
Stellen Sie sicher, dass sich während des Betriebs der Maschine keine Personen (insbesondere Kinder, ältere oder behinderte Menschen) und Haustiere im Arbeitsbereich aufhalten.
Halten Sie Kinder, Haustiere und andere Personen in einem sicheren Abstand, wenn die Maschine in Betrieb ist.



VERBOT:
Verwenden Sie keine Hochdruckreiniger, um die Maschine zu reinigen oder zu waschen.



Verwenden Sie das Originalnetzteil, dessen Merkmale auf dem Typenschild wiedergegeben sind.



Symbol für Gleichstromversorgung.

IPXX

Schutzgrad der IP-Schutzart (gegen das Eindringen von Feststoffen und Wasser).



Durch Elektro- und Elektronikgeräte entstehende Abfälle, die zur Wiederverwertung und Entsorgung bei geeigneten Einrichtungen abzugeben sind.



Garantierter Schallleistungspegel



Tragen Sie eine Schutzbrille



Tragen Sie einen Gehörschutz



Tragen Sie Arbeitshandschuhe



Tragen Sie Sicherheitsschuhwerk

2.8 SICHERES ANHALTEN UND ABSCHALTEN DES MÄHROBOTERS



PFLICHT:
Schalten Sie den Mähroboter vor allen Reinigungs-, Transport- und Wartungsarbeiten immer in einem sicheren Zustand aus.

Verfahren:

1. Wenn die Maschine in Bewegung ist, stoppt sie automatisch ihre Fahrt und die Messerdrehung, sobald der Abstand zum Hindernis unter 1,10 m liegt. Sollte die Maschine nicht anhalten, drücken Sie die Not-Aus-Taste (Abb. 2.E).
2. Drücken Sie die **Taste „STOPP“** (Abb. 3.D), um den Mähroboter sicher anzuhalten, und öffnen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 3.A).
3. Drücken Sie die Ausschalttaste (Abb. 3.E) und warten Sie, bis die LED der Taste erlischt.
4. Erst nachdem die LED erloschen ist (Abb. 3.E) dürfen Sie den Sicherheitsschlüssel (Abb. 3.C) entfernen; auf diese Weise ist der Mähroboter unter sicheren Bedingungen ausgeschaltet.
5. Schließen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 3.A).
6. Der Mähroboter wurde sicher angehalten oder abgeschaltet.

2.9 EIN-/AUSKUPPLUNGSHEBEL DES ANTRIEBS

Mit dem Ein-/Auskupplungshebel für den Antrieb (Abb. 1.L) lässt sich die Maschine manuell bewegen, ohne sie einschalten zu müssen.
Diese Bedienhebel verfügt über zwei Positionen, die durch die folgenden Symbole gekennzeichnet sind:



1. Antrieb eingeschaltet: Wenn sich der Hebel in horizontaler Position befindet, lässt sich die Maschine mit den Motoren bewegen.



2. Antrieb ausgeschaltet: Wenn sich der Hebel in der unteren Position befindet, lässt sich die Maschine von Hand bewegen, ohne sie dazu einschalten zu müssen.



WARNUNG:
Lassen Sie die Maschine nicht unbeaufsichtigt, wenn sich der Hebel in Position 2 befindet (Antrieb ausgeschaltet).



WARNUNG:
Maschine nur in der Ebene mit der Hand bewegen.



SICHERHEITSHINWEIS:
Der Ein- und Auskupplungshebel darf sich nie in der Zwischenposition befinden. Dadurch wird der Antrieb überhitzt und beschädigt.

3. INSTALLATION



ACHTUNG:
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Es muss eine Steckdose bereit stehen, die den einschlägigen Gesetzbestimmungen des Landes entspricht.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Der versorgte Stromkreis muss durch einen Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem Auslösestrom nicht höher als 30 mA geschützt sein.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Schließen Sie das Netzteil nicht an eine Steckdose an, wenn der Stecker oder das Kabel beschädigt sind.
Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor es von der Spannungsversorgung getrennt wurde.
Ein beschädigtes Kabel kann zum Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen.



ACHTUNG:
Das Netzkabel, das Netzteil, das Verlängerungskabel und alle anderen elektrischen Kabel, die nicht zum Produkt gehören, müssen außerhalb des Mähbereichs verbleiben, um sie von gefährlichen beweglichen Teilen fernzuhalten und um eine Beschädigung der Kabel zu vermeiden, die zu einem Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen könnte.

HINWEIS: Für seinen Betrieb empfängt der Mähroboter korrigierende Satellitendaten, die aus der STIGA-Cloud übertragen werden. Das korrigierende Satellitensignal kann in vielen Ländern empfangen werden. Vergewissern Sie sich vorab, dass das korrigierende Satellitensignal am Aufstellungsort empfangen wird (mithilfe stiga.com oder der App). Ist der Empfang des korrigierenden Satellitensignals am Aufstellungsort nicht möglich, muss eine Satellitenreferenzstation installiert werden. Diese ist als Zubehör verfügbar (siehe Kap. 3.4).

3.1 PRÜFUNG DER VORAUSSETZUNGEN FÜR DIE INSTALLATION

Nachfolgend erfahren Sie, wie Sie die notwendigen Voraussetzungen prüfen und den Garten vorbereiten, bevor Sie mit der Installation fortfahren.

3.1.1 Gartenüberprüfung

- Überprüfen Sie den Gartenzustand auf virtuelle Grenzen, Hindernisse und auszuschließende Bereiche.
- Stellen Sie sicher, dass der zu mähende Rasen gleichmäßig, frei von Löchern, Steinen oder anderen Hindernissen ist, und führen Sie, falls erforderlich, entsprechende Nachbesserungsarbeiten durch.
- Ebnen Sie den Boden, damit sich keine Pfützen durch Regen bilden.
- Bei der Erstinstallation sollte die anfängliche Grashöhe innerhalb des Betriebsbereichs des Mähroboters liegen: 20 - 95 mm. Bereiten Sie den Garten bei Bedarf mit einem klassischen Rasenmäher vor.

Der Mähroboter funktioniert über ein Satellitensignal. Die Genauigkeit des Satellitensignals kann beeinträchtigt werden durch:
- Hindernisse entlang der Installationsgrenze oder im Arbeitsbereich, wie z. B.: dicht belaubte Bäume, Hecken, Begrenzungsmauern, Metallzäune, Gebäude und reflektierende Oberflächen wie Glas oder Metallwände.
- Schlechte Witterungsbedingungen, wie z. B.: dichter Nebel, starke Bewölkung, starker Regen oder Schneefall.

Im Fall von Fehlfunktionen den Arbeitsbereich des Mähroboters ausschließen.

3.1.2 Kontrollen für die Bestimmung der virtuellen Grenzen

1. Vergewissern Sie sich, dass die maximale Steigung des Arbeitsbereichs weniger oder gleich 27 % beträgt (siehe Abs. 8 „TECHNISCHE DATEN“). Für die Bestimmung der virtuellen Grenzen gelten die in Abb. 5 dargestellten Regeln:

a. wenn das Gefälle ≤ 15 % ist, kann die virtuelle Grenze wie in der Abbildung positioniert werden;
b. wenn das Gefälle > 15 % ist, muss die Installation den geneigten Bereich unter Einhaltung des in der Abbildung angegebenen Abstands umfassen.
c. wenn das Gefälle < 27 % ist und der geneigte Bereich nicht zum Teil des zu mähenden Gartens gehört, muss der in der Abbildung angegebene Abstand eingehalten werden;
d. wenn das Gefälle > 27 % ist, muss der geneigte Bereich unter Einhaltung des in der Abbildung gezeigten Abstands ausgeschlossen werden.

ACHTUNG:
Der Roboter kann Flächen mit einer maximalen Steigung von 27% mähen.
Wenn die Anweisungen nicht befolgt werden, kann der Roboter abrutschen und den Arbeitsbereich verlassen.

ACHTUNG:
Flächen, deren Steigung größer ist als die zulässige Steigung, können nicht gemäht werden. Positionieren Sie die virtuelle Grenze vor dem Gefälle und schließen Sie diesen Rasenbereich vom Schnitt aus.

2. Überprüfen Sie den gesamten Arbeitsfläche: Bewerten Sie die Hindernisse und Bereiche, die vom Arbeitsbereich ausgeschlossen werden müssen (Abb. 7.B).

3.2 KRITERIEN FÜR DIE BEGRENZUNG DER ARBEITSBEREICHE UND DER TRANSFERWEGE

ACHTUNG:
Bei der Programmierung der virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche muss ein Abstand von mindestens 6 Metern zum Rasenmäher eingehalten werden.

ACHTUNG:
Die Abstände in dieser Bedienungsanleitung beziehen sich auf den Rasenmähroboter. Sollten unterschiedliche Zubehörteile zur Verfügung stehen, lesen Sie bitte die entsprechende Bedienungsanleitung.

3.2.1 Mindestabstände der virtuellen Grenzen und Begrenzungsabstände

Verfahren:

1. Wenn sich ein Boden oder ein Gehweg auf gleicher Höhe wie der Rasen befindet, kann die virtuelle Grenze mit der Kante des Bodens übereinstimmen (Abb. 6.A).
2. Bei Vorhandensein eines Schwimmbeckens, eines Teichs oder einer Ausschachtung muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 3 Metern programmiert werden (Abb. 6.B). Wenn sich das Schwimmbecken, der Teich oder die Ausgrabung am Ende eines Gefälles befinden, muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 5 Metern programmiert werden (Abb. 6.C).
3. Bei Bäumen mit hervorstehenden Wurzeln muss die virtuelle Grenze so programmiert werden, dass der Mähroboter nicht über unebene Flächen fährt (Abb. 6.D).
4. Die virtuelle Grenze muss so programmiert werden, dass der Mähroboter einen Mindestabstand von 1,10 m zu Bereichen mit Kies oder Steinen einhält (Abb. 6.E).
5. Bei geneigten Bereichen sind gesonderte Bestimmungen einzuhalten, siehe Abs. 3.1.2.
6. Bei durchgehenden Strukturelementen (Mauern, Umzäunungen, Hecken usw.) mit einer Höhe von mehr als 50 cm muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 1,10 m zu ihnen programmiert werden (Abb. 6.F).
7. In allen anderen Fällen muss die virtuelle Grenze einen Mindestabstand von 1,10 m zwischen dem Mähroboter und dem Hindernis einhalten (Abb. 6.G/H).
8. Hindernisse, die weniger als 150 cm voneinander liegen, sind als ein einziges Hindernis zu betrachten, wobei die oben angegebenen Abstände einzuhalten sind (Abb. 6.I).

WARNUNG:
Der Arbeitsbereich und generell die Bereiche, in denen der Mähroboter fahren kann, müssen durch eine nicht übersteigbare, physische Barriere abgegrenzt sein.

ACHTUNG:
Wenn die Neigung größer als 27 % ist, muss der geneigte Bereich aus dem Mähbereich ausgeschlossen werden (siehe Abs. 3.1.2).

3.2.2 Enge Passagen

Verfahren:

1. Bei engen Passagen muss zwischen zwei virtuellen Grenzen der Abstand Z ≥ 2 m betragen (Abb. 7.C).
2. Bei Passagen, bei denen der Abstand zwischen den virtuellen Grenzen Z < 2 m beträgt, kann der Bereich jenseits der Engstelle (Abb. 7.D) vom Mähroboter nicht automatisch erreicht werden. In diesem Fall müssen zwei separate virtuelle Mähbereiche programmiert werden (Abb. 7.E), die mit einem virtuellen Transferweg zu verbinden sind (Abb. 7.F).
3. Falls diese beiden Bereiche nicht mit einem virtuellen Transferweg verbunden werden können, ist der Teil des Bereichs nach der Engstelle als „Geschlossener Bereich" zu betrachten (siehe Abs. 3.2.3).

3.2.3 Geschlossene Bereiche

Bereiche, die der Mähroboter nicht über einen virtuellen Transferweg selbstständig erreicht, müssen als „Geschlossener Bereich" programmiert werden (diese Option ist in der App vorhanden).
Jeder „Geschlossene Bereich" besitzt eine maximale Fläche (siehe die Tabelle der technischen Daten). Muss eine größere Fläche bearbeitet werden, als dies ein einzelner „Geschlossener Bereich" zulässt, muss die Fläche in mehrere „Geschlossene Bereiche" aufgeteilt werden.
Für das Anmelden „Geschlossener Bereiche" gelten die gleichen Kriterien, die in Abs. 3.2.1. aufgeführt sind.
Der Mähroboter muss von Hand in jeden „Geschlossenen Bereich" gebracht und manuell gestartet werden.

3.2.4 Transferwege

Gartenbereiche, zwischen denen nicht zu mähende Bereiche liegen, sollten durch Transferwege verbunden werden. Die Transferwege dürfen eine maximale Steigung von 20 % aufweisen.

1. Unter den möglichen Wegen sollte der einfachste Transferweg ermittelt werden, der den größten Abstand zu allen Hindernissen ermöglicht und keine Bereiche kreuzt, die üblicherweise zum Parken von Fahrzeugen oder von überquerenden Fahrzeugen oder Personen betroffen sind.
2. Der Transferweg umfasst einen Rangierbereich, der sich 2 m rechts und 2 m links entlang des festgelegten Pfads (Abb. 8.D) erstreckt. Zwischen dem Rangierbereich und den verschiedenen Gartenelementen müssen folgende Mindestabstände eingehalten werden:

- 1,10 m von Hindernissen, die virtuelle Begrenzungen oder mähfreie Bereiche aufweisen (Abb. 8.A);
- 1,10 m von ortsfesten, nicht begrenzten Hindernissen oder von durchgehenden Strukturelementen (Abb. 8.B);
- 1,10 m von öffentlichen Straßen (Abb. 8.C);
- 1,10 m von Schwimmbecken (Abb. 8.E);
- 1,10 m von Fußwegen (Abb. 8.F);
- 1,10 m von Abhängen bzw. steilen Hängen (Abb. 8.G);
- 1,10 m von Bürgersteigen (Abb. 8.H).

3. Bei engen Passagen, bei denen die oben genannten Abstände nicht eingehalten werden können, muss die Passage durch unpassierbare Barrieren gesichert werden (sofern diese nicht bereits vorhanden sind).

HINWEIS: Auf festgelegten Transferwegen in engen Passagen könnte der Satellitensignalempfang unzureichend sein; dies würde die Genauigkeit des Mähroboterbetriebs beeinträchtigt.

3.3 INSTALLATION DER KOMPONENTEN



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Verwenden Sie nur das vom Hersteller gelieferte Batterieladegerät und Netzteil. Unsachgemäße Verwendung kann zu einem elektrischen Schlag und/oder Überhitzung führen.



WARNUNG:
Gefahr von Schnittwunden an Händen und Füßen.
Verwenden Sie Schutzhandschuhe und Sicherheitsschuhe, um Schnittverletzungen an Händen und Füßen zu vermeiden.



WARNUNG:
Gefahr von Augenverletzungen durch Staub.
Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Schließen Sie die Spannungsversorgung erst an, wenn alle Installationsschritte abgeschlossen sind. Schalten Sie falls erforderlich die allgemeine Stromversorgung während der Installation aus.



ELEKTRISCHE GEFAHR:
Für den elektrischen Anschluss muss eine Steckdose in der Nähe des Installationsbereichs vorhanden sein. Stellen Sie sicher, dass der Anschluss an das Stromnetz den geltenden Gesetzen des Landes entspricht, in dem er verwendet wird.



WARNUNG:
Der versorgte Stromkreis muss durch einen Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem Auslösestrom nicht höher als 30 mA geschützt sein.

3.3.1 Aufladung des Mähroboters nach der Installation

Laden Sie die Batterien vollständig auf, bevor Sie das Produkt zum ersten Mal benutzen (siehe Abs. 4.5).

3.4 INSTALLATION DER SATELLITENREFERENZSTATION (WENN NOTWENDIG)

Für seinen Betrieb empfängt der Mähroboter korrigierende Satellitendaten, die aus der STIGA-Cloud übertragen werden. Das korrigierende Satellitensignal kann in vielen Ländern empfangen werden. Vergewissern Sie sich vorab, dass das korrigierende Satellitensignal am Aufstellungsort empfangen wird (mithilfe stiga.com oder der App). Ist der Empfang des korrigierenden Satellitensignals am Aufstellungsort nicht möglich, muss eine Satellitenreferenzstation installiert werden. Diese ist als Zubehör verfügbar.
Überprüfen Sie, ob am Aufstellungsort des Mähroboters ein korrigierendes Satellitensignal vorhanden ist, folgen Sie hierfür der Anleitung in der App.
Sollte am Aufstellungsort kein korrigierendes Satellitensignal vorhanden sein, dann folgen Sie den folgenden Anweisungen und installieren sie eine Satellitenreferenzstation (diese ist nicht im Lieferumfang enthalten).



WARNUNG:
Aus Sicherheitsgründen darf die Satellitenreferenzstation niemals versetzt werden, nachdem die virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche programmiert worden sind. Der Mähroboter könnte den programmierten Arbeitsbereich verlassen. Wenn die Referenzstation verschoben wird, ist eine Neuprogrammierung erforderlich.



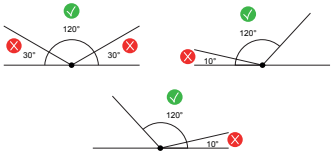
WARNUNG:
Aus Sicherheitsgründen erfolgte die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche mithilfe eines korrigierenden Satellitensignals. Falls später beabsichtigt wird, den Mähroboter mit einer Satellitenreferenzstation zu verwenden, ist eine Neuprogrammierung notwendig. Umgekehrt gilt: Werden die virtuellen Grenzen, die Transferwege und die zu umfahrenden Bereiche zuerst mithilfe einer Satellitenreferenzstation programmiert, und zu einem späteren Zeitpunkt soll der Mähroboter mit einem korrigierenden Satellitensignal verwendet werden, dass dazu eine Neuprogrammierung ausgeführt werden muss.

3.4.1 Vorabüberprüfungen vor der Installation der Satellitenreferenzstation

ELEKTRISCHE GEFAHR: **Verwenden Sie nur das vom Hersteller gelieferte Batterieladegerät und Netzteil. Unsachgemäße Verwendung kann zu einem elektrischen Schlag und/oder Überhitzung führen.**	**ELEKTRISCHE GEFAHR:** **Der versorgte Stromkreis muss durch einen Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem Auslösestrom nicht höher als 30 mA geschützt sein.**
ELEKTRISCHE GEFAHR: **Für den elektrischen Anschluss muss eine Steckdose in der Nähe des Installationsbereichs vorhanden sein. Stellen Sie sicher, dass der Anschluss an das Stromnetz den geltenden Gesetzen des Landes entspricht, in dem er verwendet wird.**	**ELEKTRISCHE GEFAHR:** **Schließen Sie die Spannungsversorgung erst an, wenn alle Installationsschritte abgeschlossen sind. Schalten Sie falls erforderlich die allgemeine Stromversorgung während der Installation aus.**
SCHUTZHANDSCHUHE ERFORDERLICH: **Verwenden Sie Schutzhandschuhe, um Schnittverletzungen an den Händen zu vermeiden.**	**SCHUTZBRILLE ERFORDERLICH:** **Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.**
ELEKTRISCHE GEFAHR: **Schließen Sie das Netzteil nicht an eine Steckdose an, wenn der Stecker oder das Kabel beschädigt sind. Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, solange es nicht von der Spannungsversorgung getrennt wurde.** **Ein beschädigtes Kabel kann zu einem Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen.**	

Die Satellitenreferenzstation muss unbedingt an einem Ort aufgestellt werden, an dem der Himmel vollständig sichtbar ist. Die Satellitenreferenzstation muss über störenden Elementen wie dicht belaubten Bäumen, Hecken, Begrenzungsmauern, Metallzäunen, Gebäuden und reflektierenden Oberflächen wie Glas- oder Metallwänden aufgestellt werden. Der Anschluss an eine Steckdose ist erforderlich (Abb. 17).

HINWEIS: Der Himmel gilt als vollständig sichtbar, wenn er in einem Winkel von mindestens 120° in alle Richtungen sichtbar ist.



3.4.2 Installationsprozedur für die Satellitenreferenzstation

Mit Bezug auf die Abb. 16 muss die Installation der Satellitenreferenzstation (A) mithilfe der Befestigungshalterung (E) erfolgen. Für die Stromversorgung sind ein Netzteil (F) und der Anschluss an eine Steckdose erforderlich.

Bereiten Sie den Installationsort des Netzteils (F) so vor, dass es vor Sonneneinstrahlung geschützt ist und bei keiner Witterung in Wasser getaucht werden kann.

WARNUNG:
Das Netzkabel, das Netzteil, das Verlängerungskabel und alle anderen elektrischen Kabel, die nicht zum Produkt gehören, müssen außerhalb des Mähbereichs verbleiben, um sie von gefährlichen beweglichen Teilen fernzuhalten und um eine Beschädigung der Kabel zu vermeiden, die zu einem Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen könnte.

WARNUNG:
Das Stromversorgungskabel und das Netzteil müssen so positioniert werden, dass sie keine Gefahr für Kinder, Personen oder Tiere darstellen.

WARNUNG:
Aus Sicherheitsgründen darf die Satellitenreferenzstation niemals versetzt werden, nachdem die virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche programmiert wurden. Der Mähroboter könnte den programmierten Arbeitsbereich verlassen. Wenn die Referenzstation verschoben wird, ist eine Neuprogrammierung erforderlich.

Anforderungen und Pflichten:

Folgende Komponenten sind notwendig (siehe Abb. 16):
(A) Satellitenreferenzstation;
(E) Befestigungshalterung;
(H) U-Bügel zur Befestigung der Halterung an einem Pfosten oder Schrauben zur Wandbefestigung (nicht im Lieferumfang enthalten);
(G) Schrauben zur Befestigung der Satellitenreferenzstation an der Halterung;
(F) Netzteil;
(L) Verlängerungskabel.

Verfahren (Abb.18):

1. Überprüfen Sie die Installationsanforderungen in Abs. 3.4.1.
2. Befestigen Sie die Halterung (E) mit den Befestigungsschrauben (nicht im Lieferumfang enthalten) an einer Wand (N) und achten Sie darauf, dass sie waagerecht ausgerichtet ist. Bei Befestigung an einem Pfosten (M) verwenden Sie zur Befestigung der Halterung (E) den mitgelieferten U-Bügel (H).
3. Befestigen Sie die Satellitenreferenzstation (A) mit den Schrauben (G) an der Halterung (E), der Verbinder (C) schaut dabei nach unten. Stellen Sie sicher, dass die Station perfekt horizontal ausgerichtet ist. Schließen Sie die Satellitenreferenzstation über den Verbinder (C) an das Netzteil (F) oder das Verlängerungskabel an und schrauben Sie die Ringmutter auf.
4. Sichern Sie das Netzkabel so, dass es nicht beschädigt wird oder eine Gefahr darstellt.
5. Schließen Sie den Stecker des Netzteils (F) an die Stromsteckdose an.

HINWEIS: Die Oberseite der Satellitenreferenzstation sollte so nah wie möglich an der Oberseite der Wand oder des Pfostens liegen (Abb. 18/19).

HINWEIS: Bei Bedarf kann das Versorgungskabel der Satellitenreferenzstation mit Verlängerungskabeln verlängert werden; diese sind als Zubehör erhältlich. Es dürfen maximal zwei 5 m lange Verlängerungskabel oder ein 15 m langes Kabel verwendet werden.

HINWEIS: Um Interferenzen zu vermeiden, muss die Satellitenreferenzstation in einem Abstand von mindestens 400 cm zu anderen möglicherweise in der Nähe befindlichen Satellitenreferenzstationen installiert werden.

ACHTUNG:
Die Fläche oder der Pfosten, an dem die Satellitenreferenzstation befestigt wird, muss stabil sein und darf sich nicht bewegen, schwanken oder drehen, z. B. bei starkem Wind oder bei Unwetter. Die Bewegung der Satellitenreferenzstation wirkt sich auf die Genauigkeit des Mähroboters aus.

ACHTUNG:
Gehen Sie bei der Installation der Satellitenreferenzstation vorsichtig vor. Es besteht die Gefahr von Stürzen aus großer Höhe oder von herabfallenden Gegenständen.

ACHTUNG:
Bei einer Verlegung der Satellitenreferenzstation muss die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche erneut über die App vorgenommen werden.

ACHTUNG:
Stellen Sie sicher, dass die Satellitenreferenzstation perfekt horizontal ausgerichtet ist.

3.5 ERSTMALIGE EINSCHALTUNG DES MÄHROBOTERS

Der automatische Betrieb des Mähroboters erfordert einige Einstellungen, die über ein mobiles Gerät (iOS- oder Android-Smartphone) mit der installierten App „STIGA.GO" vorgenommen werden können (Abb. 23).
Die iOS-App kann aus dem iOS App Store heruntergeladen werden. Die Android-App kann aus dem Google Play Store heruntergeladen werden.
Während der Erstinstallation müssen der Mähroboter und die App „STIGA.GO" miteinander gekoppelt werden. Folgen Sie dem Assistenten der App „STIGA.GO".



3.5.1 Pre-Login

Wenn Sie das erste Mal auf die App zugreifen, können Sie:
- Informationsseiten zu den STIGA-Händlern und -Produkten aufrufen;
- sich erstmals registrieren;
- sich anmelden, falls Sie schon registriert sind.

3.5.2 Registrierung (Sign up)

Der Abschnitt „Registrierung" ermöglicht die Benutzerregistrierung und den Zugriff auf alle Funktionen der App.
Der Benutzer kann sich mit seinem Google-, Facebook- und Apple-Konto anmelden oder ein neues Konto erstellen, indem er die erforderlichen Felder ausfüllt.
Das Registrierungsverfahren erfordert eine E-Mail-Verifizierung.

3.5.3 Gerätekopplung (Pairing)

Im Abschnitt „Gerätekopplung" können Sie Ihr Mobilgerät über eine Bluetooth®-Verbindung mit dem Mähroboter und der Satellitenreferenzstation (falls vorhanden) koppeln.

Für eine erfolgreiche Kopplung müssen der Mähroboter und die Satellitenreferenzstation (falls vorhanden) eingeschaltet sein und dürfen nicht weiter als 8 Meter vom Mobilgerät entfernt sein.
Um einen neuen STIGA-Mähroboter anzuschließen, drücken Sie auf die Taste „Gerät hinzufügen" (+) und folgen Sie der geführten Anleitung (Assistent).
Nach Abschluss der Kopplung wird die Hauptseite des Produkts angezeigt, von der aus Sie auf die verschiedenen verfügbaren Menüs zugreifen können.

HINWEIS: Sollte Ihr Mobilgerät den Mähroboter nicht erkennen, überprüfen Sie, ob dieser nicht bereits mit einem anderen Mobilgerät über Bluetooth® verbunden ist.

3.5.4 Konnektivität aus der Ferne und Aktivierung der SIM-Karte

Der Mähroboter besitzt ein Mobilgerät-Konnektivitätsmodul inkl. SIM-Karte, mit dem sich eine Verbindung zur STIGA-Cloud herstellen und der Mähroboter fernsteuern lassen. Nach Abschluss der Gerätezuordnung zum Benutzerkonto muss die SIM-Karte aktiviert werden.

Verfahren:

Folgen Sie dem Assistenten in der App.

3.5.5 Garagen- und Produktseite (Device page)

Im Abschnitt „Garage“ werden alle mit dem Benutzerprofil verbundenen Stiga-Produkte angezeigt.
Sie können zur Anzeige der einzelnen Produkte zwischen den verschiedenen Bildschirmen nach links und rechts scrollen.
Für jedes der angezeigten Produkte können Sie auf eine Reihe von Optionen zugreifen, die es Ihnen ermöglichen:

- Das Gerät umzubenennen oder aus dem Benutzerkonto zu löschen.
- Auf Produktinformationen und Handbücher zuzugreifen.
- Den Status der Verbindung mit dem Mobilfunknetz und den GNSS-Signalstatus des Mähroboters und der Referenzstation (falls vorhanden) zu überprüfen.
- Firmware-Updates durchzuführen.

Im Abschnitt „Garage“ können Sie die „Produktseite“ jedes verbundenen Produkts aufrufen.
Die Produktseite des Mähroboters ist in drei Abschnitte unterteilt:

- Roboter.
- Einstellungen.
- Mein Garten.

Im Abschnitt „Roboter“ können Sie:

- Den Status des Mähroboters überprüfen (Batteriestand, Betriebsstatus, eingestellter Mähmodus).
- Den Mähroboter starten und stoppen.
- Den Mähroboter zwingen, zum Startpunkt zurückzukehren.
- Den Mähroboter in einem Bereich starten, den er nicht selbstständig erreichen kann.

Im Abschnitt „Einstellungen“ können Sie:

- Zwischen den Betriebsmodi „Einzelschnitt“ und „Geplanter Schnitt“ wählen (sofern verfügbar).
- Das Arbeitsprogramm einstellen oder ändern.
- Die Schnitthöhe einstellen oder ändern.
- Für die Wintereinlagerung den Winterschlafmodus starten.
- Den Regensensor aktivieren und dessen Empfindlichkeit einstellen.
- Zusätzliche Funktionen aktivieren.

Im Abschnitt „Mein Garten“ können Sie:

- Virtuelle Grenzen, Transferwege und zu umfahrende Bereiche über Assistenten in der App festlegen.
- Die Gartenkarte mit den erfassten Objekten und die Echtzeitposition des Mähroboters anzeigen.
- Die gewünschte Schnittrichtung einstellen.
- Den Mähroboter so starten, dass er in einem bestimmten Gartenbereich arbeitet.

3.5.6 Initialisierung des Mähroboters

Die Initialisierung des Mähroboters ist obligatorisch und wird in der App in den folgenden Fällen gefordert:

- Beim erstmaligen Einschalten des Produkts.
- Beim Einschalten oder Neustart des Mähroboters.
- Beim manuellen Bewegen des Mähroboters.

Verfahren beim erstmaligen Einschalten des Produkts:

1. Starten Sie die Initialisierung wie von der App gefordert und warten Sie, bis der Vorgang abgeschlossen ist. Der Mähroboter bewegt sich in drei Schritten von etwa 1 m vorwärts.

Verfahren zum Einschalten oder manuellen Bewegen des Mähroboters:

1. Positionieren Sie den Mähroboter innerhalb eines programmierten Bereichs, so dass er sich mindestens 3 m vorwärts und innerhalb der virtuellen Grenze bewegen kann, ohne auf Hindernisse zu stoßen.
2. Starten Sie die Initialisierung wie von der App gefordert und warten Sie, bis der Vorgang abgeschlossen ist. Der Mähroboter bewegt sich in drei Schritten von etwa 1 m vorwärts.

3.5.7 Programmierung von virtuellen Grenzen, Transferwegen und zu umfahrenden Bereichen

Vergewissern Sie sich vor dem Programmieren, dass folgende Schritte abgeschlossen sind: Zuordnung des Geräts (Abs. 3.5.3) und Initialisierung des Mähroboters (Abs. 3.5.6).

Die Programmierung der virtuellen Grenzen der einzelnen Bereiche und der „Geschlossenen Bereiche", der Transferwege sowie der zu umfahrenden Bereiche erfolgt über die entsprechenden Assistenten in der App „STIGA.GO". Die Verfahren erfordern, dass der Mähroboter von Hand geführt wird, indem der Bediener neben ihm hergeht (Abs. 3.2).

Anforderungen und Pflichten:

- Android- oder iOS-Mobilgerät, verbunden mit dem Internet (nicht im Lieferumfang enthalten) (Abb. 20.A).

Der Mähroboter lässt sich wie folgt steuern:

- Mithilfe des virtuellen Joysticks in der App (Abb. 20.B).

Nachfolgend sind die wichtigsten Schritte aufgeführt:

1. Laden Sie die App „STIGA.GO" aus dem Google Play Store für Android-Geräte bzw. aus dem App Store für iOS-Geräte herunter.
2. Befolgen des Verfahrens zum Einschalten des Roboters über die APP.
3. Fahren Sie den Mähroboter mit dem virtuellen Joystick an die Stelle, an der Sie mit der Programmierung beginnen möchten.
4. Erfassen Sie die virtuellen Grenzen oder Pfade durch Drücken der entsprechenden Taste.
5. Steuern Sie den Mähroboter mit dem virtuellen Joystick entlang der gesamten Begrenzung bzw. entlang des Pfades, die programmiert werden sollen. Der Ausgangs- und der Endpunkt der virtuellen Begrenzung müssen übereinstimmen. Die Begrenzung und die virtuellen Pfade können auch mithilfe der Methode „Punkt-zu-Punkt" erfasst werden. In diesem Fall erfasst der Mähroboter die Begrenzung bzw. den Pfad als eine Folge gerader Linien, die die vom Benutzer ausgewählten Punkte verbinden.

WARNUNG:
Beachten Sie die Mindestabstände zu Hindernissen und die Hinweise in Abs. 3.2.1.

6. Bestätigen Sie die Erfassung.

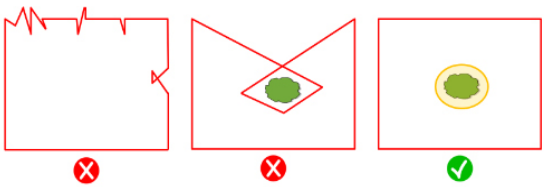
HINWEIS: Nach der Programmierung der virtuellen Grenzen fährt der Mähroboter die gesamte virtuelle Begrenzung noch einmal ab, um zu überprüfen, ob die Programmierung korrekt durchgeführt wurde.

HINWEIS: Um unterschiedliche Bereiche des Gartens unterschiedlich zu verwalten, können mehrere virtuelle Bereiche programmiert werden.

HINWEIS: Virtuelle Grenzen müssen vor der Programmierung der Transferwege und zu umfahrenden Bereiche programmiert werden.

HINWEIS: Bewegen Sie den Mähroboter nicht von Hand, jede manuelle Bewegung des Mähroboters erfordert eine Wiederholung des Initialisierungsverfahrens.

HINWEIS: Für einen ordnungsgemäßen Betrieb des Mähroboters sollten Kreuzungen und/oder Überschneidungen in der virtuellen Begrenzung vermieden werden.



WARNUNG:
Bei der Programmierung der virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche muss ein Abstand von mindestens 6 Metern zum Rasenmäher eingehalten werden.

WARNUNG:
Der Mähbereich oder die Wege, die von der Maschine für ihren Transfer benutzt werden, müssen so angelegt sein, dass sie keine öffentlichen Flächen, Parkflächen, Durchgangsbereiche oder Verkehrsflächen einschließen, um Schäden an Personen, Sachen oder Unfälle mit Fahrzeugen zu vermeiden.

WARNUNG:
Zu seiner eigenen Sicherheit und zur Vermeidung von Personen-, Tier- oder Sachschäden muss der Bediener zunächst den Bereich kennen, in dem der Mähroboter manuell geführt wird.
Gehen Sie bei der Führung des Roboters vorsichtig, um Stürze zu vermeiden.

WARNUNG:
Der Arbeitsbereich und generell die Bereiche, in denen der Mähroboter fahren kann, müssen durch eine nicht übersteigbare, physische Barriere abgegrenzt sein.
Nutzen Sie eine geeignete Barriere oder beaufsichtigen Sie den Mähroboter während des Betriebs.

3.5.8 Karte des Gartens

Im Abschnitt „Mein Garten“ können Sie die Karte des Gartens aufrufen und die folgenden Informationen anzeigen:
- Virtuelle Grenzen.
- Zu umfahrende Bereiche.
- Transferwege.
- Echtzeitposition des Mähroboters.
- Den entsprechenden Rückweg.

3.5.9 Einzelschnitt (Spot cut)

Ist „Einzelschnitt“ eingestellt, führt der Mähroboter einen einzelnen Arbeitszyklus durch.

HINWEIS: Sobald der Mähroboter einen Mähzyklus im gesamten Garten beendet hat, kehrt er zum Sammelpunkt zurück.

HINWEIS: Nachdem der Mähroboter den Mähzyklus eines einzelnen Bereichs beendet hat, fährt er direkt mit dem nächsten Mähbereich fort.

3.5.10 Verwaltung von Datenpaketen

Siehe die Nutzungsbedingungen des Datenpakets auf Stiga.com

3.5.11 Tastensperre (App Lock)

Um zu verhindern, dass der Mähroboter von Kindern oder unbefugten Personen benutzt wird, kann das Tastenfeld gesperrt werden. So lässt sich der Mähroboter nur noch über die App bedienen.

Verfahren:
1. Aktivieren bzw. deaktivieren Sie die Funktion Tastensperre/App Lock im Menü „Einstellungen“ der App.

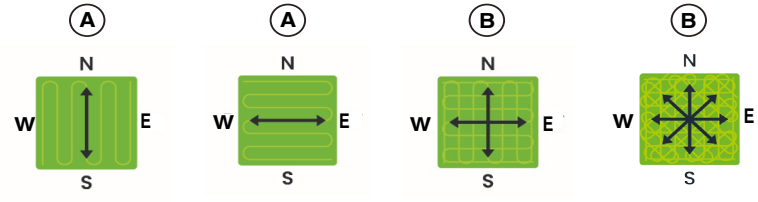
HINWEIS: Bei Aktivierung der Funktion bleibt die Tastensperre aktiv, auch wenn der Mähroboter ausgeschaltet wird.

3.5.12 Einstellung des gewünschten Navigationsmodus

Über diese Funktion können Sie den Navigationsmodus einstellen, in dem sich der Mähroboter beim Rasenmähen durch den Garten bewegt.

Sie können verschiedene Schnittrichtungen (A) oder eine Kombination dieser Richtungen (B) auswählen. Die gewählte Schnittrichtung lässt sich auch fein abstimmen, um sie an Strukturen oder Formen des Gartens anzupassen. Die Feinabstimmung ist in einem Bereich von -90° bis +90° mit einer Genauigkeit von 0,1° möglich.

Eine Änderung des Navigationsmodus durch den Benutzer in einem Bereich, in dem das Mähen begonnen, aber noch nicht abgeschlossen wurde, wird erst nach Abschluss des Mähens des betreffenden Bereichs wirksam.



Verfahren:

1. Wählen Sie den gewünschten Navigationsmodus aus dem Menü „Einstellungen“ der App.
2. Regulieren Sie die Schnittrichtung mit den Tasten „+“ und „-“ solange, bis die gewünschte Einstellung erreicht ist.

3.5.13 Kantenschnitt (Border Cut)

Durch Auswahl von „Kantenschnitt“ (falls aktiviert) ist das Mähen von Gartenkanten und mähfreien Bereichen möglich. Der Kantenschnitt wird vom Mähroboter erst durchgeführt, wenn das Mähen des programmierten Bereichs abgeschlossen ist.

Verfahren:

1. Aktivieren Sie die Funktion „Kantenschnitt“ im Menü „Einstellungen“ der App. Die Funktion kann für alle programmierten Bereiche (virtuelle sowie mähfreie) einzeln aktiviert werden.

3.5.14 Regensensor

Mit der Funktion „Regensensor“ kann der Regensensor des Mähroboters aktiviert bzw. deaktiviert werden.

Verfahren:

1. Aktivieren Sie die Funktion im Menü „Einstellungen“ der App.

3.5.15 Softwareaktualisierung (Firmware Update)

Aktualisierungen der Produktfirmware werden, sofern verfügbar, auf der Produktanzeigeseite unter „Garage“ angezeigt.

3.5.16 Profil / Auswahl des bevorzugten Händlers / Benachrichtigung

Im Abschnitt „Profil“ können Sie Ihre Kontodaten bearbeiten und Ihr Passwort ändern.

Im Abschnitt „Dealer“ können Sie Ihr Kundendienstzentrum auswählen.

Der Abschnitt „Nachrichten“ ermöglicht die Anzeige von Nachrichten/Informationen.

3.5.17 Änderung oder Löschung der virtuellen Begrenzung, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche

Die virtuelle Begrenzung der verschiedenen Bereiche lässt mit zwei Methoden ändern:
- Löschung des Elements: Das Element wird vollständig gelöscht und eine neue Erfassung ist erforderlich.
- Es ist möglich, ein einzelnes Teil des Elements zu ändern; die Löschung des gesamten Elements ist nicht notwendig.

Ist eine Änderung von Transferwegen oder zu umfahrenden Bereichen notwendig, müssen diese zuerst gelöscht und anschließend neu erfasst werden.

Verfahren:
1. Wählen Sie zum Löschen eines auf der Karte befindlichen Elements im Menü „Einstellungen“ der App dieses Element aus und drücken Sie die Taste „Löschen“.
2. Wählen Sie zum Ändern einer virtuellen Begrenzung im Menü „Einstellungen“ der App den gewünschten virtuellen Bereich aus und drücken Sie die Taste „Ändern“. Führen Sie nun die geführte Prozedur der App aus.

3.5.18 Festlegung der Mähpriorität von Gartenbereichen

Die einzelnen virtuellen Bereiche des Gartens werden in der Reihenfolge gemäht, in der sie erfasst wurden.

Die Mähpriorität der einzelnen Bereiche lässt sich ändern; dadurch ändert sich auch die Reihenfolge, in der die Bereiche gemäht werden.

Verfahren:

1. Wählen Sie den gewünschten virtuellen Mähbereich im Menü „Einstellungen“ der App aus und ziehen Sie ihn zur gewünschten Position der Bereichsliste.

HINWEIS: Für jeden Gartenbereich wird auch der prozentuale Grad der Fertigstellung des Mähens angegeben; auf diese Weise sind die bereits vollständig gemähten Bereiche und der Fortschritt bei der aktuell gemähten Fläche erkenntlich.

3.5.19 Temporär mähfreier Bereich (sofern verfügbar)

Mit der Funktion „Temporärer mähfreier Bereich“ lässt sich ein Gartenstück vorübergehend aus dem Mähbereich ausschließen. Der auswählbare Bereich muss ein Segment der Bereichsbegrenzung sein; das Segment definiert sich durch die Verbindungslinie der Punkte A und B (diese sind vom Benutzer auszuwählen) und bilden zusammen mit der Begrenzung das entsprechende Segment. Das festgelegte Segment darf keine Transferwege kreuzen.
Bis zum Ablauf der eingestellten Zeit dringt der Mähroboter nicht in den ausgeschlossenen Bereich ein, jedoch fährt er mit seinen Tätigkeiten in den anderen Gartenbereichen fort.

Verfahren:

1. Wählen Sie die Funktion im Menü „Einstellungen“ der App aus.
2. Führen Sie nun die geführte Prozedur der App aus; mit ihr wählen Sie das auszuschließende Gartenstück aus und stellen die gewünschte Dauer ein.

3.5.20 Funktion Fernbleiben (Stay Away) (sofern verfügbar)

Die Funktion „Fernbleiben“ (Stay Away) schließt ein Gartenstück vorübergehend aus dem Mähbereich aus. Das auswählbare Gartenstück besitzt die Form eines Kreises, dessen Radius vom Benutzer gewählt wird; sein Mittelpunkt ist die GPS-Position des Mobilgeräts oder ein auf der virtuellen Karte ausgewählter Punkt. Das festgelegte Segment darf keine Transferwege kreuzen.
Bis zum Ablauf der eingestellten Zeit dringt der Mähroboter nicht in den ausgeschlossenen Bereich ein, jedoch fährt er mit seinen Tätigkeiten in den anderen Gartenbereichen fort.

Verfahren:
1. Wählen Sie die Funktion im Menü „Einstellungen“ der App aus.
2. Führen Sie nun die geführte Prozedur der App aus; mit ihr wählen Sie das auszuschließende Gartenstück aus und stellen die gewünschte Dauer ein.

HINWEIS: Wenn die GPS-Position des Mobilgeräts zur Festlegung des Kreismittelpunkts verwendet wird, hängt die Position dieses Punkts und damit des nicht zu schneidenden Bereichs von der Genauigkeit des vom Mobilgerät empfangenen GPS-Signals ab (sie beträgt im Allgemeinen ±5 Meter).

4. BETRIEB

Anforderungen und Pflichten:
- Die Satellitenreferenzstation ist, falls sie notwendig ist, installiert (siehe Abs. 3.4).
- Die Grashöhe liegt im Schnittbereich des Mähroboters. 20 - 95 mm.
- Die Batterien sind geladen (siehe Abs. 4.5).
- Die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche ist vorgenommen (siehe Abs. 3.5.7).
- Die Schnitthöhe ist angemessen eingestellt (siehe Abs. 4.7).

4.1 KOMPONENTEN FÜR DIE INBETRIEBNAHME

1. Mobilgerät (nicht im Lieferumfang enthalten) (Abb. 4.C).
2. Batterien (beim Kauf der Maschine mitgeliefert) (Abb. 4.B).
3. Ladegerät (in der Maschine enthalten) (Abb. 4.A).
4. Funksteuerung (Zubehör – nicht im Lieferumfang enthalten) (Abb. 4.D).

4.2 SICHERHEITSÜBERPRÜFUNG VOR DEM START DES MÄHROBOTERS

Um den Mähroboter zu starten, ist die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche erforderlich (siehe Abs. 3.5.7).

Anforderungen und Pflichten:
- Sicherheitsschlüssel.

Verfahren:
1. Überprüfen Sie, ob der Sicherheitsschlüssel eingesteckt ist. Wenn er nicht eingesteckt ist, startet der Mähroboter nicht.
2. Stellen Sie sicher, dass die Taste **„STOPP“** nicht aktiv ist. Wenn die Taste gedrückt wird, hält der Mähroboter an und es öffnet sich die Schutzabdeckung der Steuerkonsole.
3. Stellen Sie sicher, dass der Mähroboter richtig auf dem Boden steht. Bei übermäßiger Neigung (≥ 27 %) oder beim Anheben halten die Neigungssensoren (Inklinometer) den Mähroboter an.

4.3 MANUELLER BETRIEB DES MÄHROBOTERS

In diesem Modus führt der Mähroboter einen Arbeitszyklus durch, kehrt zum Referenzpunkt zurück und bleibt dort bis zum nächsten manuellen Start.

Um die Maschine zu benutzen, ist die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche erforderlich (siehe Abs. 3.5.7).

Verfahren:
1. Positionieren Sie den Mähroboter innerhalb des Umkreises der Anlage.
2. Drücken Sie die **Taste „STOPP“** (Abb. 2.D) und öffnen Sie die Abdeckung (Abb. 3.A), um Zugriff auf das Steuerpult zu erhalten (Abb. 3.B).
3. Drücken Sie die Taste **„ON/OFF“** (Abb. 3.E) für 5 Sekunden, um den Mähroboter einzuschalten.
4. Drücken Sie die Taste **„MODUSAUSWAHL“** (Abb. 3.F), bis nur noch das Symbol **„EINZELNER ARBEITSZYKLUS“** (Abb. 3.L) blinkt.
5. Drücken Sie die Taste **„BESTÄTIGEN“** (Abb. 3.G). Das Symbol (Abb. 3.L) leuchtet zur Bestätigung des Vorgangs kontinuierlich.
6. Schließen Sie die Abdeckung (Abb. 3.A).
7. Der Mähroboter beginnt seine Arbeit.

HINWEIS: Wenn nach dem Drücken der Taste **„BESTÄTIGEN“** die **Taste „MODUSAUSWAHL“** gedrückt wird, blinken die Symbole der gewählten Funktionen erneut und fordern zur Bestätigung der soeben gewählten Funktion auf. Drücken Sie die **Taste „BESTÄTIGEN“**. Die Symbole leuchten dann wieder kontinuierlich.



ACHTUNG:
Wird die Abdeckung während des Betriebs geöffnet, blinken die Symbole der ausgewählten Funktionen und zeigen dadurch an, dass der Vorgang vor dem Schließen der Abdeckung bestätigt werden muss. Wenn die Abdeckung wieder geschlossen wird, ohne die Taste „BESTÄTIGEN“ zu drücken, führt der Roboter keine Vorgänge aus, bis der Benutzer einen neuen Befehl erteilt.

4.4 BESCHREIBUNG DER BEDIENELEMENTE AM MÄHROBOTER

Bedienelemente, Anzeigen und deren Funktion:

- Taste **„STOPP“** (Abb. 2.D): Dient zum sicheren Abschalten des Mähroboters.
- **„NOT-AUS-PILZDRUCKTASTE“** (Abb. 2.E): Sie ermöglicht das Stoppen der Maschine im Notfall.
  Die Taste besitzt zwei Stellungen:



1. **Aktivierung**: Durch Drücken der Not-Aus-Taste werden die Motoren der Schneidwerkzeuge und des Antriebs angehalten.



2. **Reaktivierung**: Die Not-Aus-Taste im Uhrzeigersinn drehen, um alle Funktionen wiederherzustellen. Zum Starten der Maschine das Einschaltverfahren mit dem Schlüssel wiederholen (Abs. 4.2).

HINWEIS: Mit aktivierter Not-Aus-Taste kann die Maschine nicht gestartet werden.



WARNUNG:
Die Not-Aus-Taste sollte niemals als übliche Methode zum Anhalten der Maschine verwendet werden.

- **„SICHERHEITSSCHLÜSSEL“** (Abb. 3.C): Dient zum sicheren Abschalten des Mähroboters.
- Taste **„ON/OFF“** (Abb. 3.E): Dient zum Ein- und Ausschalten des Mähroboters und zum Rücksetzen der Alarme.
- Taste **„MODUSAUSWAHL“** (Abb. 3.F): Dient zur Auswahl des Betriebsmodus des Mähroboters und zur Rückkehr zum Startpunkt.
- Taste **„BESTÄTIGEN“** (Abb. 3.G): Dient zur Bestätigung des eingestellten Betriebsmodus.
- Leuchtsymbol **„GEPLANTES PROGRAMM“** (Abb. 3.I): Zeigt die Einstellung des geplanten Programms an (sofern verfügbar).
- Leuchtsymbol **„EINZELSCHNITT“** (Abb. 3.L): Zeigt die Einstellung des einzelnen Arbeitszyklus an.
- Leuchtsymbol **„RÜCKKEHR ZUM STARTPUNKT“** (Abb. 3.H): Zeigt die Einstellung hinsichtlich der erzwungenen Rückkehr zum Startpunkt des Mähroboters an.
- Die Taste **“BLUETOOTH®”** (Abb. 3.M): Dient ausschließlich dem Kundendienstzentrum für Diagnosezwecke.
- Leuchtsymbol **„Alarm“** (Abb. 3.N): Dient zum Anzeigen von Alarmzuständen.
- Leuchtsymbol **„Batterie“** (Abb. 3.O): Dient zum Anzeigen der Batterieladung.

4.4.1 Sicherheitsstopp – Taste Stopp

Die Taste **„STOPP“** ist ein Bedienelement, das zum sicheren Anhalten des Mähroboters in jedem Betriebszustand dient.

Verfahren:
1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“** während sich der Mähroboter bewegt oder bereits stillsteht.
2. Durch Drücken der Taste **„STOPP“** hält der Mähroboter an und die Abdeckung öffnet sich, so dass der Zugang zu den anderen Bedienelementen des Roboters möglich ist.

4.4.2 Sicheres Abschalten – Sicherheitsschlüssel

Indem er abgezogen wird, ermöglicht der Sicherheitsschlüssel ein sicheres Abschalten des Mähroboters.



PFLICHT:
Ziehen Sie vor der Reinigung, dem Transport und der Wartung immer den Sicherheitsschlüssel ab.

Verfahren:

1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um die Abdeckung zu öffnen und auf die Steuerkonsole zuzugreifen.
2. Drücken Sie für einige Sekunden die Ausschalttaste und warten Sie, bis die LED der Taste erlischt.
3. Ziehen Sie, um den Mähroboter unter sicheren Bedingungen abzuschalten, den Sicherheitsschlüssel erst nach dem Erlöschen der LED ab. Bewahren Sie den Sicherheitsschlüssel an einem sicheren Ort auf.
4. Stecken Sie nach der Durchführung von Wartungsarbeiten den Sicherheitsschlüssel ein, um den Robotermäher einschalten zu können.

4.4.3 Ein- und Ausschalten – Taste „ON/OFF“

Die Taste „**ON/OFF**“ dient zum manuellen Ein- und Ausschalten des Mähroboters.

Verfahren:

1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um die Abdeckung zu öffnen und auf die Steuerkonsole zuzugreifen.
2. Halten Sie die Taste **„ON/OFF“** 5 Sekunden lang gedrückt, um den Mähroboter ein- bzw. auszuschalten.

HINWEIS: Der Sicherheitsschlüssel muss zum Einschalten des Mähroboters eingesteckt sein.

HINWEIS: Bei aktiven Alarmen setzt ein doppeltes Drücken der Taste **„ON/OFF“** die Alarme zurück.

4.4.4 Auswahl eines einzelnen Arbeitszyklus / erzwungene Rückkehr zum Referenzpunkt – Taste Modusauswahl

Der Mähroboter arbeitet entsprechend den unten beschriebenen Auswahlmöglichkeiten.

AUSWAHL TASTENFELD UND BETRIEB DES ROBOTERS

EINZELNER ARBEITSZYKLUS

Der Mähroboter führt einen einzelnen erzwungenen Arbeitszyklus durch und kehrt zum Referenzpunkt zurück.
Der Mähroboter bleibt in der Ladestation, bis der Benutzer manuell eingreift.



RÜCKKEHR ZUM REFERENZPUNKT

Der Mähroboter kehrt zum Referenzpunkt zurück.
Der Mähroboter bleibt in der Ladestation, bis der Benutzer manuell eingreift.



Verfahren:

1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um die Abdeckung zu öffnen und auf die Steuerkonsole zuzugreifen.
2. Drücken Sie die Taste „**MODUSAUSWAHL**“, bis die Symbole der zu aktivierenden Funktionen zu blinken beginnen. Die Symbole der ausgewählten Funktionen blinken.
3. Drücken Sie die Taste **„BESTÄTIGEN“**. Die Symbole der ausgewählten Funktionen leuchten kontinuierlich, um den Vorgang zu bestätigen.

4. Schließen Sie die Abdeckung.
5. Der Mähroboter beginnt seine Arbeit entsprechend dem eingestellten Modus.

HINWEIS: Wird nach dem Drücken der Taste **„BESTÄTIGEN“** die Taste **„MODUSAUSWAHL“** gedrückt, blinken die Symbole der gewählten Funktionen erneut und fordern zur Bestätigung der soeben gewählten Funktion auf. Drücken Sie die Taste **„BESTÄTIGEN“**. Die Symbole leuchten dann wieder kontinuierlich.



ACHTUNG:
Wird die Abdeckung geöffnet, unabhängig ob während des Betriebs oder wenn sich der Roboter am Referenzpunkt befindet, blinken die Symbole der ausgewählten Funktionen und zeigen an, dass der Vorgang bestätigt werden muss, bevor die Abdeckung erneut geschlossen wird. Wenn die Abdeckung wieder geschlossen wird, ohne die Taste „BESTÄTIGEN“ zu drücken, führt der Roboter keine Vorgänge aus, bis der Benutzer einen neuen Befehl erteilt.

HINWEIS: Wenn die Batterie fast leer ist, blinkt das Batteriesymbol rot, um anzuzeigen, dass die ausgewählte Aktion nicht ausgeführt werden kann.

HINWEIS: Der Mähroboter startet erst, wenn die Abdeckung geschlossen ist.

4.4.5 Anzeige des Bluetooth®-Status – Taste Bluetooth®

Der Mähroboter verwaltet automatisch die Bluetooth®-Verbindung zu externen Mobilgeräten. Die Bluetooth®-Verbindung ist jederzeit verfügbar, wenn der Mähroboter eingeschaltet ist. Es kann jeweils nur ein Mobilgerät über Bluetooth® mit dem Mähroboter verbunden werden. Der Mähroboter trennt automatisch die Verbindung zum Gerät, wenn die App geschlossen wird. Die Taste **„BLUETOOTH®“** wird nur vom Kundendienstzentrum zu Diagnosezwecken verwendet.

HINWEIS: Zum Koppeln des Geräts mit dem Mähroboter über Bluetooth®, siehe Abs. 3.5.3 „Gerätekopplung (Pairing)“.

4.4.6 Anzeige von Alarmmeldungen – „Alarm“-Symbol

Das Leuchtsymbol **„ALARM“** zeigt eine Störung im Betrieb an.

Verfahren:
1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um die Abdeckung zu öffnen und auf die Steuerkonsole zuzugreifen.
2. Überprüfen Sie den Alarmzustand anhand des roten Leuchtsymbols, das entweder ununterbrochen leuchtet oder blinkt.
3. Den Mähroboter nach der Behebung der Anomalie mit der Taste **„ON/OFF“** ausschalten, einige Sekunden abwarten und ihn dann mit der Taste **„ON/OFF“** wieder einschalten. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.

HINWEIS: Details zu den Anomalien können über die App eingesehen werden.

HINWEIS: Einige Fehlerarten lassen sich mit der App remote (per Fernzugriff) zurücksetzen.

HINWEIS: Einige Fehlerarten lassen sich mit der App remote (per Fernzugriff) nicht zurücksetzen; sie müssen stattdessen gemäß der europäischen Sicherheitsnorm EN-50636 mithilfe der Tastatur des Mähroboters zurückgesetzt werden.

4.5 BATTERIEAUFLADUNG

HINWEIS: Die Batterie darf nur mit dem Batterieladegerät aufgeladen werden (Abb. 4.A). Andere Ladesysteme können der Batterie Schäden zufügen, die nicht zu beheben sind.

HINWEIS: Die empfohlene Temperatur beim Laden beträgt 4 - 40 °C.

4.5.1 Anzeige der Batterieladung – Batterie-Symbol

Das Leuchtsymbol **„BATTERIE“** zeigt die Batterieladung an.

Verfahren:

1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um die Abdeckung zu öffnen und auf die Steuerkonsole zuzugreifen.
2. Überprüfen Sie die Batterieladung anhand des Leuchtsymbols:
   - Blaues Symbol: Batterie ist geladen (Ladezustand > 40 %).
   - Rotes Symbol: Batterie ist entladen (Ladezustand 15-40 %).
   - Blinkendes rotes Symbol: Batterie ist fast leer (Ladezustand < 15 %).
3. Wenn der Mähroboter aufgeladen wird, blinkt das Leuchtsymbol (Abb. 3.O) blau.

HINWEIS: Wenn beim Drücken eines Bedienelements das Batteriesymbol (Abb. 3.O) rot schnell blinkt, kann der Vorgang nicht ausgeführt werden und die Batterien müssen manuell geladen werden (siehe Abs. 3).

4.5.2 Aufladung der in der Maschine befindlichen Batterien

Folgen Sie dem Verfahren zur **„BATTERIEAUFLADUNG“**, um den Mähroboter manuell aufzuladen:

1. Positionieren Sie den Mähroboter in der Nähe einer Steckdose.
2. Drücken Sie die Taste **„STOPP“** (Abb. 2.D) und öffnen Sie die Abdeckung (Abb. 3.A), um Zugriff auf das Steuerpult zu erhalten (Abb. 3.B).
3. Entfernen Sie den Schlüssel (Abb. 3.C).
4. Schließen Sie das mitgelieferte Batterieladegerät (Abb. 4.A) mit dem entsprechenden Bajonettverschluss des jeweiligen Steckers (Abb. 9.A) an die Ladesteckdose an.
5. Schließen Sie das Batterieladegerät an die Netzsteckdose an; stecken Sie hierfür den entsprechend Stecker ein (Abb. 9.B).
6. Das Leuchtsymbol **„BATTERIE“** (Abb. 3.O) blinkt blau: der Mähroboter wird geladen.
7. Schließen Sie die Abdeckung (Abb. 3.A).
8. Belassen Sie den Mähroboter im Ladezustand, bis die Batterie vollständig aufgeladen ist.
9. Wenn das Batterieladegerät vollständig aufgeladen ist, trennen Sie es von der Ladesteckdose.
   - Drehen Sie den Gewindering des Steckers gegen den Uhrzeigersinn (Abb. 9.C);
   - Ziehen Sie den Stecker heraus (Abb. 9.D).

Während des Aufladens blinkt die LED-Anzeige der Batterie (Abb. 3.O) stetig. Bei Erreichen der einzelnen Ladeschwellen bleibt die entsprechende LED kontinuierlich eingeschaltet, während die anderen weiterhin blinken.

HINWEIS: Das Aufladen der Batterien vor dem Einlagern im Winter muss, wie im Abs. 6.2 beschrieben, durchgeführt werden.

4.5.3 Aufladen von Batterien außerhalb der Maschine unter sicheren Bedingungen

Die Batterie lässt sich selbstständig mit demselben Ladegerät aufladen, mit dem auch die Maschine aufgeladen werden kann:

1. Die Batterie aus der Maschine entfernen (Abb. 11.E);
2. Die Batterie an einem trockenen, sicheren und stabilen Ort aufbewahren.
3. Die am Anschluss befindliche, aus Gummi bestehende Schutzabdeckung entfernen.
4. Das Ladegerät durch Einstecken des entsprechend Steckers an die Netzsteckdose anschließen.
5. Das mitgelieferte Batterieladegerät mit dem Bajonettverschluss des entsprechenden Steckers an den Ladeanschluss der Batterie anschließen. Sehen Sie diesbezüglich die Bedienungsanleitung der Batterie.

HINWEIS: Während des Ladevorgangs sind alle Maschinenfunktionen deaktiviert.

WARNUNG:
Keine einzelne Batterie aufladen, wenn sich diese in der Maschine befindet.

HINWEIS: Die Batterien des Mähroboters sind ein nachlassendes Element, d. h., ihre Ladekapazität nimmt mit der Zeit ab, worauf sich die Reichweite des Mähroboters verringert; die Funktionstüchtigkeit des Roboters bleibt jedoch erhalten.

4.6 EINSETZEN/ENTFERNEN VON BATTERIEN DER MASCHINE



WARNUNG:
Schalten Sie den Mähroboter sicher aus (siehe Abs. 2.8).

4.6.1 Einsetzen der Batterien

1. Öffnen Sie das Batteriegehäuse (Abb. 10). Die Maschine schaltet sich automatisch ab, wenn das Batteriegehäuse geöffnet wird.
2. Legen Sie die Batterie in das Batteriefach ein (Abb. 11.A).
3. Schließen Sie den Stecker an der Maschine an und drücken Sie ihn hierfür vollständig hinein (Abb. 11.B).
4. Schließen Sie das Batteriegehäuse (Abb. 10).
5. Starten Sie zum Fortsetzen der Mähtätigkeit die Maschine neu.

4.6.2 Entfernen der Batterien

1. Öffnen Sie das Batteriegehäuse (Abb. 10).
2. Drehen Sie den Gewindering des Steckers gegen den Uhrzeigersinn (Abb. 11.C).
3. Ziehen Sie den Stecker heraus (Abb. 11.D).
4. Entfernen Sie die Batterie aus dem Batteriefach (Abb. 11.E).
5. Schließen Sie das Batteriegehäuse (Abb. 10).

4.7 EINSTELLUNG DER SCHNITTHÖHE

Das Verfahren zur **„SCHNITTHÖHENEINSTELLUNG“** beschreibt, wie Sie die Höhe der Mähmesser einstellen.
Folgen Sie der Anleitung in der App, um die Schnitthöhe einzustellen.



WARNUNG:
Berühren Sie nicht das Schneidwerkzeug während der Schnitthöheneinstellung.



WARNUNG:
Um die einwandfreie Funktion des Systems zur Einstellung der Messerhöhe zu gewährleisten, achten Sie darauf, dass sich in der Nähe der Messer und des Schutzbalgs des Messermotors keine Grasreste oder Schmutz ansammeln.

4.8 KAMERAMODUL, LIDAR-SENSOREN-MODUL UND ULTRASCHALLMODUL.

Mithilfe des Kameramoduls (Abb. 22.A), des LiDAR-Moduls und des Ultraschallmoduls (siehe Abs. 2.2) erkennt der Mähroboter Hindernisse innerhalb des Arbeitsbereichs sowie auch die Mähbereichsgrenze; auf diese Weise umgeht er Hindernisse im Arbeitsbereich und verbessert seine Navigationsleistung (Abb. 22).

Verfahren:

1. Befolgen Sie in der App „STIGA.GO“ die Anweisungen des Assistenten, um die Betriebsparameter des Kameramoduls, des LiDAR-Moduls und des Ultraschallmoduls einzustellen und Zubehörfunktionen zu aktivieren.

HINWEIS: Zum Schutz der Privatsphäre erfolgt die Verarbeitung der während des Betriebs vom Kameramodul aufgenommenen Bilder und Videos in Echtzeit durch den Mähroboter; sie werden nicht im internen Speicher des Mähroboters gespeichert.

HINWEIS: Die Wirksamkeit bei der Erkennung von Hindernissen und von der Begrenzung des Arbeitsbereichs ist von vielen Faktoren abhängig, beispielsweise der Form und Größe des Hindernisses, den Lichtverhältnissen, der Sauberkeit und Abnutzung der Linse, der Rasenart, den Wetterbedingungen etc.

HINWEIS: Zu hoch gewachsener Rasen könnte vom Kameramodul als Hindernis wahrgenommen werden. Wenn der Mähroboter immer wieder stehen bleibt oder Richtungsänderungen aufgrund zu hoch gewachsenen Rasens ausführt, muss der Rasen mit einem herkömmlichen Rasenmäher gemäht werden.

HINWEIS: Die Linse des Kameramoduls ist stets sauber zu halten, um einen präzisen Betrieb des Bildverarbeitungssystems zu gewährleisten.



WARNUNG:
Das Kameramodul könnte Hindernisse übersehen, wenn diese von der Vegetation vollständig ver- bzw. abgedeckt werden, beispielsweise aufgrund hoch gewachsenen, dichten Rasens.



WARNUNG:
Zur Vermeidung einer Beeinträchtigung der Sehkraft niemals direkt in den LED-Scheinwerfer des Kameramoduls blicken.

4.9 BETRIEB DER SATELLITENREFERENZSTATION – KONTROLLLEUCHTE STATUSANZEIGE (FALLS VORHANDEN)

Die Satellitenreferenzstation ist im unteren Bereich (Abb. 21) mit einer Kontrollleuchte (R) ausgestattet, die wie nachfolgend dargestellt aufleuchtet:

- Die Kontrollleuchte ist aus: Die Referenzstation ist ausgeschaltet oder die Kontrollleuchte wurde mithilfe der App deaktiviert.
- Die grüne Kontrollleuchte blinkt: Ein Satellitenscan läuft. Warten Sie einige Minuten, bis die Station bereit ist. Während dieses Vorgangs ist es nicht möglich, eine virtuelle Begrenzung einzustellen oder den Mähroboter in Betrieb zu nehmen. Wenn die Kontrollleuchte für lange Zeit blinkt (mehr als 30 Minuten), ist die Station nicht korrekt installiert. Installieren Sie die Station in diesem Fall erneut. Folgen Sie hierfür den Anweisungen in Abs. 3.4.2.
- Die grüne Kontrollleuchte leuchtet stetig: Die Referenzstation ist einsatzbereit. Eine virtuelle Begrenzung kann nun eingestellt oder der Mähroboter in Betrieb genommen werden.
- Die gelbe Kontrollleuchte blinkt: Die Referenzstation ist nicht mit dem Mobilfunknetz verbunden. In diesem Fall ist es nicht möglich, eine virtuelle Begrenzung einzustellen oder den Mähroboter in Betrieb zu nehmen. Vergewissern Sie sich, den Vorgang der Produktkopplung mithilfe der App abgeschlossen zu haben (siehe Abs. 3.5). Bleibt das Problem weiterhin besteht, dann starten Sie die Referenzstation neu (trennen Sie sie hierfür vom Stromnetz ab und schließen Sie sie nach 30 Sekunden wieder an).
- Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
- Die rote Kontrollleuchte blinkt: Ein Störung an der Referenzstation ist vorhanden. Wenden Sie sich bitte an ein Kundendienstzentrum.

5. WARTUNG



WARNUNG:
Nur Originalersatzteile verwenden.



WARNUNG:
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.



WARNUNG:
Gefahr von Schnittwunden an Händen und Füßen.
Tragen Sie zur Vermeidung von Unfällen Schutzhandschuhe und Sicherheitsschuhe.



WARNUNG:
Gefahr von Augenverletzungen durch Staub.
Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.



ACHTUNG:
Durch Verwendung von zu viel Wasser kann dieses eindringen und Schäden an den elektrischen Komponenten verursachen.



VERBOT:
Keine Hochdruckwasserstrahlen verwenden.

VERBOT:
Den Mähroboter weder ganz noch teilweise in Wasser eintauchen, um irreversible Schäden an elektrischen und elektronischen Bauteilen zu vermeiden.

VERBOT:
Interne Teile des Mähroboters nicht waschen, um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht zu beschädigen.

VERBOT:
Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um lackierte Oberflächen und Kunststoffteile nicht zu beschädigen.

VERBOT:
Zum Reinigen der Linse des Kameramoduls und allgemein der Sensoren nur ein leicht angefeuchtetes, weiches Tuch verwenden. Unter keinen Umständen Bürsten, Schaber, scheuernde Schwämme oder chemische Lösungsmittel nutzen.

5.1 PROGRAMMIERTE WARTUNG

Für einen besseren Betrieb und eine längere Lebensdauer sollten Sie das Produkt regelmäßig reinigen und verschlissene Teile austauschen. Führen Sie die Eingriffe mit der in der Tabelle angegebenen Häufigkeit durch.

HÄUFIGKEIT	KOMPONENTE	ART DES EINGRIFFS	Referenzen
Vor jeder Nutzung und mindestens alle 8 Betriebsstunden	Messer	Das Messer des Schneidwerkzeugs reinigen und seine Effizienz prüfen.	Siehe Abs. 5,3
		Wenn das Messer des Schneidwerkzeugs verschlissen oder durch einen Stoß verbogen ist, dieses austauschen.	Wenden Sie sich an ein autorisiertes Kundendienstzentrum
	Ladekontakte	Jegliche Oxidation reinigen und entfernen.	Siehe Abs. 5,3
	Kamera- und Sensormodul	Die Linse reinigen	Siehe Abs. 5,3
Monatlich oder alle 100 Schnittstunden	Mähroboter	Die Reinigung durchführen	Siehe Abs. 5,3
	Netzkabel	Auf Verschleiß oder Beschädigung prüfen und bei Bedarf austauschen	Wenden Sie sich an ein autorisiertes Kundendienstzentrum
Am Ende der Mähsaison oder alle sechs Monate, wenn der Mähroboter nicht verwendet wird.	Batterie	Batterien vor der Lagerung aufladen	Siehe Abs. 5,4

Um den Mähroboter in einwandfreiem Zustand zu halten, ist es notwendig, eine jährliche Wartung in einem autorisierten Kundendienstzentrum durchführen zu lassen.
Die Wartung umfasst eine Reihe von Prüfungen, darunter:

- Reinigung der Innen- und Außenseite des Mähroboters;
- Allgemeine Überprüfung des Mähroboterzustands;
- Austausch von verschlissenen Teilen;
- Überprüfung des Batteriezustands;
- Überprüfung der Anzugsmomente;
- Überprüfung und eventueller Austausch der Stoß- und Hubkinematik und deren Schutzbälge;
- Überprüfung und eventueller Austausch des Gummifaltenbalgs zum Schutz des Messermotors, um die Schutzvorgaben gegen Wassereintritt einzuhalten;
- Austausch der Verschlussdichtungen des Batteriegehäuses, um die Schutzvorgaben gegen Wassereintritt einzuhalten;

HINWEIS: Störungen, die auf die Nichtdurchführung der jährlichen Wartung zurückzuführen sind, werden nicht im Rahmen der Garantie anerkannt.

5.2 WARTUNG DES SCHNEIDWERKZEUGS

WARNUNG:
Das Schneidwerkzeug erst berühren, wenn der Zündschlüssel abgezogen ist und das Schneidwerkzeug völlig stillsteht. Beachten Sie, dass sich das Schneidwerkzeug bewegen kann, auch wenn der Schlüssel abgezogen wurde (bei Batteriemodellen).

ACHTUNG:
Alle Arbeiten, die Schneidwerkzeuge betreffen (Ausbau, Schärfen, Auswuchten, Reparatur, Einbau und/oder Auswechseln), sind aufwändige Arbeiten, die außer der Verwendung spezieller Werkzeuge auch ein bestimmtes Fachkönnen erfordern. Aus Sicherheitsgründen müssen diese Arbeiten daher immer in einem Fachbetrieb ausgeführt werden.

ACHTUNG:
Immer das beschädigte, verbogene oder verschlissene Schneidwerkzeug zusammen mit ihren Schrauben austauschen, um die Auswuchtung zu erhalten.

WICHTIG *Immer die Originalschneidwerkzeuge verwenden, die den in der Tabelle „Technische Daten“ oder im Kapitel „Sonderzubehör“ angegebenen Code aufweisen.*

5.3 REINIGUNG

5.3.1 Produktreinigung

WARNUNG:
Gefahr von Schnittwunden an Händen und Füßen.
Tragen Sie zur Vermeidung von Unfällen Schutzhandschuhe und Sicherheitsschuhe.

WARNUNG:
Gefahr von Augenverletzungen durch Staub.
Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.

- **Anforderungen und Pflichten:**
  - Schwamm
  - Neutralseife
  - Bürste
  - Wasser
  - Trockenes Tuch
  - Schutzhandschuhe
  - Schutzbrille



SCHUTZHANDSCHUHE ERFORDERLICH:
Verwenden Sie Schutzhandschuhe, um Schnittverletzungen an den Händen zu vermeiden.



SCHUTZBRILLE ERFORDERLICH:
Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.

- **Allgemeines Inhaltsverzeichnis:**

Nach jeder Verwendung die Reinigung ausführen und dabei folgende Hinweise berücksichtigen: (Abb. 12)

- Keine Wasserstrahlen benutzen und vermeiden, dass die Batterien und elektrischen Bauteile nass werden.
- Grasreste und Schlamm, die sich im Inneren des Chassis angesammelt haben, entfernen.
- Vergewissern Sie sich immer, dass die Lufteinlässe frei von Schmutz sind.

- Für die Reinigung des Rahmens keine ätzenden Flüssigkeiten verwenden.
- Um das Brandrisiko zu vermindern, die Maschine von Grasresten, Blättern oder übermäßigem Fett freihalten.
- Das Gehäuse anheben und eventuelle Rückstände von Schmutz oder Gras, die sich auf den Batterien angesammelt haben, mit Druckluft entfernen.

- **Verfahren:**

1. Drücken Sie die Taste **„STOPP“**, um den Mähroboter anzuhalten, und öffnen Sie die Schutzabdeckung.
2. Führen Sie eine Abtrennung vom Stromnetz aus.
3. Schalten Sie den Mähroboter sicher aus (siehe Abs. 2.8).
4. Reinigen Sie alle Außenflächen des Mähroboters mit einem in lauwarmem Wasser und Neutralseife angefeuchteten Schwamm.
5. Reinigen Sie die Linse des Kameramoduls sowie die LiDAR- und Ultraschallsensoren und mit einem weichen Tuch und achten Sie darauf, die Glasoberfläche nicht zu verkratzen.



ACHTUNG:
Durch Verwendung von zu viel Wasser kann dieses eindringen und Schäden an den elektrischen Komponenten verursachen.



ACHTUNG:
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.



VERBOT:
Keine Hochdruckwasserstrahlen verwenden.



VERBOT:
Den Mähroboter weder ganz noch teilweise in Wasser eintauchen, um irreversible Schäden an elektrischen und elektronischen Bauteilen zu vermeiden.



VERBOT:
Interne Teile des Mähroboters nicht waschen, um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht zu beschädigen.



VERBOT:
Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um lackierte Oberflächen und Kunststoffteile nicht zu beschädigen.



VERBOT:
Verwenden Sie zur Reinigung der Kameralinse sowie der LiDAR- und Ultraschallsensoren auf keinen Fall Bürsten, Schaber, Scheuerschwämme oder chemische Lösungsmittel, um sicherzustellen, dass die Glasoberfläche nicht verkratzt oder beschädigt wird.

6. Entfernen Sie Schlamm und Schmutz von den Antriebsrädern.
7. Reinigen Sie den unteren Teil des Mähroboters (Mähmesser, Vorder- und Hinterräder). Verwenden Sie eine geeignete Bürste, um Verschmutzungen und/oder Verunreinigungen zu entfernen, die den ordnungsgemäßen Betrieb des Mähroboters behindern könnten. Schließen Sie die Reinigung mit einem feuchten Schwamm ab.
8. Reinigen Sie den Batterieladeanschluss.

5.4 WARTUNG UND LAGERUNG DER BATTERIE IM WINTER

Verfahren:

1. Reinigen Sie den Mähroboter (siehe Abs. 5.3).
2. Lagern Sie den Mähroboter horizontal, an einem trockenen und frostfreien Ort und stellen Sie sicher, dass er ausgeschaltet ist und Sie den Sicherheitsschlüssel vom Mähroboter abgezogen haben.
3. Trennen Sie die Satellitenreferenzstation (falls vorhanden) vom Stromnetz.

HINWEIS: Wenn Sie die Satellitenreferenzstation für die Winterperiode vom Aufstellungsort entfernen möchten, müssen Sie sicherstellen, dass ihre Position bei der erneuten Montage exakt gleich bleibt. Wenn eine Satellitenreferenzstation installiert ist und diese versetzt wird, muss die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche erneut mithilfe der App vorgenommen werden.

5.5 AUSTAUSCH DER BATTERIEN

Die Batterielebensdauer ist abhängig von der Länge der Mähsaison und der Anzahl der täglichen Betriebsstunden des Mähroboters. Bei einer langen Mähsaison bzw. vielen Betriebsstunden ist mit einem häufigeren Austauschen der Batterien zu rechnen.

Das Austauschen der Batterien liegt in der ausschließlichen Verantwortung des TECHNISCHEN KUNDENDIENSTPERSONALS von STIGA.

Wenden Sie sich an ein Kundendienstzentrum oder Ihren Händler, wenn die Batterien ausgetauscht werden müssen.

HINWEIS: Die Batterien des Mähroboters sind ein nachlassendes Element, d. h., ihre Ladekapazität nimmt mit der Zeit ab, worauf sich die Reichweite des Mähroboters verringert; die Funktionstüchtigkeit des Roboters bleibt jedoch erhalten.

6. TRANSPORT, LAGERUNG UND ENTSORGUNG

6.1 TRANSPORT



PFLICHT:
Der Mähroboter muss vor dem Anheben oder Transportieren sicher abgeschaltet werden.



ACHTUNG:
Stellen Sie sicher, dass sich keine Spielzeuge, Werkzeuge, Äste, Kleidung oder andere Gegenstände auf dem Rasen befinden, die das Gerät beschädigen könnten.

HINWEIS: Es wird empfohlen, für den Transport über längere Strecken die Originalverpackung zu verwenden.

Verfahren:
Wenn die Maschine bewegt wird, ist Folgendes von Hand auszuführen:
1. Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 2.8).
2. Reinigen Sie den Mähroboter (siehe Abs. 5.3.1).
3. Bringen Sie die Schneidwerkzeugbaugruppe in die oberste Stellung.
4. Schalten Sie die Maschine aus und ziehen Sie den Zündschlüssel ab.
5. Vergewissern Sie sich, dass die Maschine waagerecht steht.
6. Schalten Sie den Antrieb aus; siehe hierfür den Abs. 2.9 (Abb. 1.L).
7. Benutzen Sie zum Bewegen der Maschine die hinteren Haltegriffe (Abb. 14).



WARNUNG:
Diese Punkte nicht zum Anheben der Maschine nutzen!

Wenn die Maschine in einem Lastwagen oder Anhänger transportiert wird, muss wie folgt vorgegangen werden:
1. Verwenden Sie Auffahrrampen, deren Breite, Länge und Stärke dem Gewicht und der Größe der Maschine entsprechen.
2. Heben Sie das Mähdeck mithilfe der App auf die maximale Schnitthöhe an.
3. Schalten Sie die Maschine, nachdem sie verladen ist, aus; ziehen Sie hierfür den Schlüssel ab.
4. Befestigen Sie die Maschine mit den beiden vorderen und den beiden hinteren Haken am Fahrzeug (Abb. 13). Befestigen Sie die Maschine nicht an Gegenständen, die beschädigt werden könnten.

SICHERHEITSHINWEIS:
Wenden Sie sich an den Kundendienst, wenn Sie sich nicht instande sehen sollten, die Bewegung oder den Transport unter sicheren Bedingungen durchzuführen.

6.2 UNTERSTELLUNG

Der Mähroboter muss mit abgezogenem Sicherheitsschlüssel nach der Reinigung und der winterlichen Batterieaufladung an einem trockenen und frostfreien Ort in horizontaler Position gelagert werden. Trennen Sie bei längerer Inaktivität die Satellitenreferenzstation (falls vorhanden) vom Stromnetz.

Wenn die Maschine für einen Zeitraum von mehr als 30 Tagen gelagert werden muss, wie folgt vorgehen:
- Die Maschine abkühlen lassen.
- Die Batterien entfernen und sie an einem kühlen und trockenen Ort aufbewahren.
- Die Maschine sorgfältig reinigen.
- Sich vergewissern, dass die Maschine keine Schäden aufweist.

Wenn notwendig, das autorisierte Kundendienstzentrum kontaktieren.

Bei Inbetriebnahme des Fahrzeugs:
- Die Maschine wieder in Betrieb setzen; siehe hierfür das Kapitel 4.2.

6.3 ENTSORGUNG

Verfahren:
1. Entsorgen Sie die Produktverpackung nachhaltig in den dafür vorgesehenen Sammelbehältern oder bei entsprechenden autorisierten Sammelstellen.
2. Entsorgen Sie den Mähroboter gemäß den Anforderungen der örtlichen Vorschriften.
3. Wenden Sie sich an die entsprechenden Recycling- und Entsorgungseinrichtungen, da der Mähroboter als WEEE (Elektro- und Elektronikgeräte-Abfall) klassifizierter Abfall ist.
4. Entsorgen Sie alte oder verbrauchte Batterien nachhaltig in den dafür vorgesehenen Sammelbehältern oder bei entsprechenden autorisierten Sammelstellen.

7. BEHEBUNG VON STÖRUNGEN

WARNUNG:
Halten Sie den Mähroboter an und bringen Sie ihn in einen sicheren Zustand (siehe Abs. 2.8).

Nachfolgend sind die vorrangigen Anomalien aufgelistet, die während des Betriebs auftreten könnten.

HINWEIS: Weitere Tipps und Verfahren zum Beheben von Problemen finden Sie in der App Stigo.GO.

STÖRUNG	URSACHEN	ABHILFE
Abnormale Vibrationen. Mähroboter ist laut.	Beschädigtes Schneidwerkzeug.	Beschädigte Komponenten austauschen (siehe Abs. 5.1).
	Schneidwerkzeug durch Fremdkörper (Streifen, Schnüre, Kunststofffragmente usw.) blockiert.	Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 2.8). Schneidwerkzeug reinigen.
	Mähroboter wurde bei unerwarteten Hindernissen (heruntergefallene Äste, vergessene Gegenstände usw.) gestartet.	Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 2.8). Hindernisse entfernen und Mähroboter neu starten.
	Elektromotor defekt.	Motor austauschen lassen, wenden Sie sich an den Kundendienst.
	Gras zu hoch.	Schnitthöhe höher einstellen (siehe Abs. 4.7).
„Warnung“-Symbol leuchtet auf dem Tastenfeld.	Weist auf eine Anomalie/Störung hin.	Siehe die App für weitere Informationen.
Der Mähroboter hält vorübergehend im Arbeitsbereich an.	Schwaches GPS-Signal	Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.

STÖRUNG	URSACHEN	ABHILFE
Arbeitsbereich wird nicht vollständig gemäht.	Mähwerk verschmutzt und/oder verunreinigt.	Den Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 2.8). Mähwerk reinigen.
	Arbeitsbereichs zu groß für die Kapazität des Mähroboters.	Den Arbeitsbereich verringern (siehe Technische Daten im Kap. 8).
	Batterien nähern sich dem Ende ihres Lebenszyklus.	Batterien durch Originalersatzteile ersetzen (Siehe Abs. 5.5).
	Batterien werden nicht vollständig aufgeladen.	Kontaktstellen reinigen und jegliche Oxidation entfernen (siehe Abs. 5.3). Batterien aufladen.

8. TECHNISCHE DATEN

SPEZIFIKATIONEN	Modell SRHB01 (siehe Produktetikett)	
Abmessungen (B x H x T) [mm]	1012 x 725 x 1442 Roboter ohne Mähdeck	
	1012 x 725 x 2300 Roboter mit Mähdeck	
Gewicht des Mähroboters [kg]	330 (einschließlich 6 Batterien und dem Mähdeck)	
Schnitthöhe (Min - Max) [mm]	20 - 95	
Schnittgeschwindigkeit [U/min]	3800	
Fahrgeschwindigkeit [km/h]	5	
Maximales Gefälle	27 %	
Maximales Gefälle entlang der Begrenzung	20 %	
Typ des Schneidsystems	3 Mähmesser	
Erkannter Schallleistungspegel [db (A)]	98,68	
Geräuschunsicherheit [db (A)]	0,83	
Garantierter Schallleistungspegel [db (A)]	100	
Code des Schneidwerkzeugs	182004385/0	
IP-Schutzklasse Mähroboter	IP64	
Umgebungsbetriebstemperatur Mähroboter [°C]	0 - 50	
Batteriemodell	Typ: BT 40 Li 56 (*) Modell 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Konfiguration der Zelle: 14S8P	
Batterieladegerät Modell 18 A - EU-Stecker P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100 - 240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maximale Ladedauer (eine Batterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximale Ladedauer (zwei Batterien)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Batterieladegerät Modell 18 A - UK-Stecker P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100 - 240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maximale Ladedauer (eine Batterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximale Ladedauer (zwei Batterien)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPEZIFIKATIONEN	Modell SRHB01 (siehe Produktetikett)	
Batterieladegerät Modell 30 A - EU-Stecker P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200 - 240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maximale Ladedauer (eine Batterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximale Ladedauer (zwei Batterien)	h (@ V)	~ 3 (220)
Batterieladegerät Modell 30 A - UK-Stecker P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200 - 240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maximale Ladedauer (eine Batterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximale Ladedauer (zwei Batterien)	h (@ V)	~ 3 (220)
Konnektivität	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationstechnik	AGS, GNSS-RTK	

SPEZIFIKATIONEN	Modell SRHB01
Leistungsklasse RF-Module	Bluetooth LE Ausgangsleistung - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse E2 - 26 dBm; 4G - Klasse 3 - 23dBm
Frequenzbereich - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frequenzbereich 2400 - 2483,5 MHz
Frequenzbereich - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frequenzbereich - 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).
Frequenzbereich - Wi-Fi	WLAN - Frequenzbereich 2412 - 2484 MHz Maximale Betriebsleistung < 20 dBm

Die Wortmarke und das Logo Bluetooth® sind eingetragene Marken im Besitz von Bluetooth SIG, inc. und werden von STIGA unter Lizenz verwendet.

9. SONDERZUBEHÖR

HINWEIS: Folgende Zubehöre dürfen nicht im autonomen Fahrmodus verwendet werden. Sie stattdessen nur mit der Funksteuerung einsetzen.

1	Anhänger	✓
2	Sammler für Laub und Gras	✓
3	Düngerstreuer	✓
4	Kunststoffrolle	✓
5	Code der Schneidwerkzeugbaugruppe (Mähdeck)	110CE E QF

10.GARANTIE

10.1 DECKUNG DER GARANTIE

Die Garantie deckt alle qualitativen Materialien- und Herstellungsfehler, die während des Garantiezeitraumes durch Ihren Händler oder durch ein spezialisiertes Zentrum festgestellt werden.
Die Anwendung der Garantie beschränkt sich auf die Reparatur oder den Austausch des als defekt betrachteten Bauteils.
Es wird empfohlen, die Maschine einmal jährlich einer autorisierten Kundendienstwerkstatt zu Wartung, Kundendienst und Kontrolle der Sicherheitsvorrichtungen anzuvertrauen.
Die Anwendung der Garantie ist nur bei einer ordnungsgemäßen Wartung der Maschine gültig.

Die Garantie deckt keine Schäden bei:

- Nichtbeachtung der mitgelieferten Unterlagen (Bedienungsanleitungen).
- Unachtsamkeit, Nachlässigkeit.
- Äußerer Ursache (Blitzschlag, Stöße, Präsenz von Fremdkörpern im Inneren der Maschine) oder Unfall.
- Unsachgemäßer Verwendung und Montage.
- Geringer Wartung.
- Modifizierung der Maschine.
- Verwendung von nicht originalen Ersatzteilen (anpassbaren Teilen).
- Verwendung von Zubehör, das nicht vom Hersteller geliefert oder zugelassen wurde (z. B. Messer).

Folgende Schäden sind nicht von der Garantie gedeckt:

- Wartungsarbeiten (beschrieben in der Bedienungsanleitung).
- Normaler Verschleiß von Verschleißteilen wie Messer und Rädern.
- Normaler Verschleiß.
- Ästhetische Schäden der Maschine aufgrund ihrer Verwendung.
- Die Halterungen der Schneidwerkzeuge.
- Schäden, die durch eine der Bedienungsanleitung nicht gemäße Installation entstehen.
- Schäden, die durch eine falsche Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche entstehen.
- Schäden durch eindringendes Wasser aufgrund der Verwendung eines Hochdruckwaschgeräts oder durch Eintauchen in Wasser, z. B. wenn sich durch starken Regen Wasserpfützen bilden.
- Schäden, die durch falsche Lagerung oder unsachgemäßen Gebrauch der Batterie entstehen.
- Schäden durch die Verwendung von Nicht-Originalbatterien.
- Alle ggf. mit der Garantiereparatur verbundenen zusätzlichen Kosten, wie z. B. der Transport der Maschine zum Standort des Benutzers, der Transport der Maschine zum Händler, die Anmietung von Geräten oder die Hinzuziehung von Fremdfirmen für alle Gartenpflegearbeiten, während die Maschine außer Betrieb ist.

Es gelten die im Land des Benutzers gültigen gesetzlichen Vorschriften. Die darin geregelten Rechte des Benutzers werden durch diese Garantie nicht eingeschränkt.

11.EINGETRAGENE MARKEN UND LIZENZEN

Die Wortmarke und das Logo Bluetooth® sind eingetragene Marken im Besitz von Bluetooth SIG, inc. und werden von STIGA unter Lizenz verwendet.

EL

ΠΡΟΣΟΧΗ!: ΠΡΙΝ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΣΕΤΕ ΤΟ ΜΗΧΑΝΗΜΑ, ΔΙΑΒΑΣΤΕ ΠΡΟΣΕΚΤΙΚΑ ΤΟ ΠΑΡΟΝ ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ. Φυλάξτε το για κάθε μελλοντική χρήση.

ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

1. ΚΑΝΟΝΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ 2
   - 1.1 Γενικές προειδοποιήσεις για την ασφάλεια των ηλεκτρικών εργαλείων 2
   - 1.2 Πληροφορίες για την ασφάλεια 4
   - 1.3 Διαδικασίες ασφαλούς χρήσης 6
2. ΕΙΣΑΓΩΓΗ 7
   - 2.1 Γενικές πληροφορίες 7
   - 2.2 Περιγραφή προϊόντος 8
   - 2.3 Εξαρτήματα του μηχανήματος 8
   - 2.4 Αποσυσκευασία 9
   - 2.5 Συναρμολόγηση εξαρτημάτων 9
   - 2.6 Συναρμολόγηση εμπρόσθιου εξαρτήματος 9
   - 2.7 Σύμβολα και ετικέτες (Εικ. 13) 9
   - 2.8 Ακινητοποίηση και απενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ σε συνθήκες ασφαλείας 11
   - 2.9 Χειριστήριο κομπλαρίσματος / ξεκομπλαρίσματος της μετάδοσης κίνησης 11
3. ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ 12
   - 3.1 Επαλήθευση απαιτήσεων για την εγκατάσταση 12
   - 3.2 Κριτήρια για την οριοθέτηση των ζωνών εργασίας και των διαδρόμων μετακίνησης 13
   - 3.3 Εγκατάσταση εξαρτημάτων 15
   - 3.4 Εγκατάσταση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς (αν χρειάζεται) 15
   - 3.5 Πρώτη ενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ 18
4. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ 24
   - 4.1 Εξαρτήματα για τη θέση σε λειτουργία 24
   - 4.2 Έλεγχος ασφάλειας για την έναρξη της λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ 24
   - 4.3 Χειροκίνητη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ 24
   - 4.4 Περιγραφή χειριστηρίων χλοοκοπτικού ρομπότ 25
   - 4.5 Φόρτιση μπαταρίας 27
   - 4.6 Τοποθέτηση και αφαίρεση των μπαταριών από το μηχάνημα 29
   - 4.7 Ρύθμιση του ύψους κοπής 29
   - 4.8 Κάμερα, αισθητήρες lidar και μονάδα υπερήχων 29
   - 4.9 Λειτουργία δορυφορικού σταθμού αναφοράς - ενδεικτική λυχνία κατάστασης (εάν υπάρχει) 30
5. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ 30
   - 5.1 Τακτική συντήρηση 31
   - 5.2 Συντήρηση του συστήματος κοπής 32
   - 5.3 Καθαρισμός 32
   - 5.4 Χειμερινή συντήρηση και αποθήκευση της μπαταρίας 33
   - 5.5 Αντικατάσταση μπαταριών 34
6. ΜΕΤΑΦΟΡΑ, ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ ΚΑΙ ΔΙΑΘΕΣΗ 34
   - 6.1 Μεταφορά 34
   - 6.2 Αποθήκευση 35
   - 6.3 Διάθεση 35
7. ΕΠΙΛΥΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ 35
8. ΤΕΧΝΙΚΑ ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ 36
9. ΠΡΟΑΙΡΕΤΙΚΑ ΑΞΕΣΟΥΑΡ 37
10. ΕΓΓΥΗΣΗ 38
    - 10.1 Εγγύηση 38
11. ΚΑΤΑΤΕΘΕΙΜΕΝΑ ΕΜΠΟΡΙΚΑ ΣΗΜΑΤΑ ΚΑΙ ΑΔΕΙΕΣ ΧΡΗΣΗΣ 38

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Οι οδηγίες του παρόντος εγχειριδίου ισχύουν για το αυτόνομο ρομπότ σε διαμόρφωση χλοοκοπτικού μηχανήματος. Οι εικόνες, αν δεν υπάρχει συγκεκριμένη αναφορά, αφορούν το μοντέλο SRHB01.

1. ΚΑΝΟΝΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Διαβάστε προσεκτικά πριν από τη χρήση και φυλάξτε το εγχειρίδιο για μελλοντικές χρήσεις.

1.1 ΓΕΝΙΚΕΣ ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΕΙΣ ΓΙΑ ΤΗΝ ΑΣΦΑΛΕΙΑ ΤΩΝ ΗΛΕΚΤΡΙΚΩΝ ΕΡΓΑΛΕΙΩΝ

⚠ **Διαβάστε όλες τις προειδοποιήσεις ασφαλείας, όλες τις οδηγίες, όλες τις εικόνες και όλες τις προδιαγραφές που παρέχονται με αυτό το μηχάνημα.** *Η μη τήρηση των οδηγιών που αναφέρονται παρακάτω μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία, πυρκαγιές ή/και σοβαρούς τραυματισμούς.*

Φυλάξτε όλες τις προειδοποιήσεις και τις οδηγίες για να τις συμβουλευτείτε στο μέλλον.

Ο όρος "ηλεκτρικό εργαλείο" στις προειδοποιήσεις αναφέρεται στο ηλεκτρικό (ενσύρματο) εργαλείο που συνδέεται στο ηλεκτρικό δίκτυο ή στο ηλεκτρικό εργαλείο που τροφοδοτείται με μπαταρία (ασύρματο).

1) Ασφάλεια στην περιοχή εργασίας

a) **Διατηρείτε την περιοχή εργασίας καθαρή και καλά φωτισμένη.** *Χώροι ακατάστατοι ή σκοτεινοί διευκολύνουν τα ατυχήματα.*
b) **Μην χρησιμοποιείτε τα ηλεκτρικά εργαλεία σε χώρους με κίνδυνο έκρηξης, για παράδειγμα όταν υπάρχουν εύφλεκτα υγρά, αέριο ή σκόνη.** *Τα ηλεκτρικά εργαλεία παράγουν σπινθήρες που μπορεί να προκαλέσουν την ανάφλεξη της σκόνης ή των αναθυμιάσεων.*
c) **Μην επιτρέπετε σε παιδιά ή σε τρίτους να πλησιάζουν όταν χρησιμοποιείτε το ηλεκτρικό εργαλείο.** *Η αμέλεια μπορεί να προκαλέσει απώλεια ελέγχου.*

2) Ηλεκτρική ασφάλεια

a) **Το φις του καλωδίου του φορτιστή μπαταρίας πρέπει να είναι συμβατό με την πρίζα του ρεύματος. Μην αλλάζετε ποτέ το φις με οποιονδήποτε τρόπο. Μη χρησιμοποιείτε αντάπτορες με το καλώδιο του φορτιστή μπαταρίας που διαθέτει γείωση.** *Το εργοστασιακό φις που είναι κατάλληλο για την πρίζα μειώνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας.*
b) **Αποφύγετε την επαφή του σώματος με γειωμένες επιφάνειες όπως σωλήνες, καλοριφέρ, κουζίνες, ψυγεία.** *Ο κίνδυνος ηλεκτροπληξίας αυξάνει όταν το σώμα έρχεται σε επαφή με γειωμένες επιφάνειες.*
c) **Μην εκθέτετε το ηλεκτρικό εργαλείο στη βροχή ή σε υγρασία.** *Το νερό που διεισδύει σ'ένα ηλεκτρικό εργαλείο αυξάνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας.*
d) **Μη χρησιμοποιείτε με ακατάλληλο τρόπο το καλώδιο. Μην χρησιμοποιείτε το καλώδιο για να μεταφέρετε το ηλεκτρικό εργαλείο, για να το τραβήξετε ή να το αποσυνδέσετε από την πρίζα. Προφυλάξτε το καλώδιο από τη θερμότητα, τα λάδια, τα αιχμηρά ή κινούμενα μέρη.** *Το φθαρμένο ή μπερδεμένο καλώδιο αυξάνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας.*
e) **Όταν χρησιμοποιείτε ένα ηλεκτρικό εργαλείο σε εξωτερικό χώρο, χρησιμοποιείστε καλώδιο επέκτασης κατάλληλο για εξωτερική χρήση.** *Η χρήση ενός καλωδίου επέκτασης κατάλληλο για εξωτερική χρήση μειώνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας.*
f) **Αν δεν είναι δυνατόν να αποφύγετε τη χρήση ενός ηλεκτρικού εργαλείου σε υγρό περιβάλλον, χρησιμοποιήστε πρίζα ρεύματος προστατευμένη από διαφορικό διακόπτη (RCD - ρελέ διαρροής).** *Η χρήση ενός RCD μειώνει τον κίνδυνο ηλεκτροπληξίας.*

3) Ατομική ασφάλεια

a) **Να είστε πάντα προσεκτικοί, να ελέγχετε τις κινήσεις σας και να εφαρμόζετε την κοινή λογική όταν χρησιμοποιείτε το ηλεκτρικό εργαλείο. Μην χρησιμοποιείτε το ηλεκτρικό εργαλείο όταν είστε κουρασμένοι ή υπό την επήρεια ναρκωτικών ουσιών, οινοπνεύματος ή φαρμάκων.** *Μια στιγμή απροσεξίας κατά τη χρήση ενός ηλεκτρικού εργαλείου μπορεί να προκαλέσει σοβαρό τραυματισμό.*

b) **Χρησιμοποιήστε μέσα ατομικής προστασίας (ΜΑΠ). Χρησιμοποιείτε πάντα προστατευτικά γυαλιά.** *Η χρήση εξοπλισμού προστασίας όπως οι μάσκες σκόνης, τα αντιολισθητικά υποδήματα ασφαλείας, τα κράνη προστασίας ή οι ωτοασπίδες, μειώνει τον κίνδυνο τραυματισμού.*

c) **Αποφύγετε ακούσιες εκκινήσεις. Βεβαιωθείτε ότι ο διακόπτης είναι στη θέση "OFF" πριν εισάγετε το φις, πιάστε ή μεταφέρετε το ηλεκτρικό εργαλείο.** *Η μεταφορά του ηλεκτρικού εργαλείου με το δάκτυλο στον διακόπτη ή συνδεδεμένο στην πρίζα με τον διακόπτη στη θέση "ON" αυξάνει τον κίνδυνο ατυχήματος.*

d) **Να αφαιρείτε κάθε κλειδί ή εργαλείο ρύθμισης πριν θέσετε σε λειτουργία το ηλεκτρικό εργαλείο.** *Κλειδιά ή εργαλεία που παραμένουν σε επαφή με περιστρεφόμενα μέρη του ηλεκτρικού εργαλείου μπορεί να προκαλέσουν τραυματισμούς.*

e) **Μην σκύβετε. Διατηρείτε πάντα κατάλληλη στήριξη και ισορροπία.** *Αυτό επιτρέπει καλύτερο έλεγχο του ηλεκτρικού εργαλείου σε απρόσμενες καταστάσεις.*

f) **Να ντύνεστε με τον κατάλληλο τρόπο. Μη χρησιμοποιείτε φαρδιά ρούχα ή κοσμήματα. Κρατήστε τα μαλλιά και τα ρούχα μακριά από τα κινούμενα μέρη.** *Τα φαρδιά ρούχα, τα κοσμήματα και τα μακριά μαλλιά μπορεί να παγιδευτούν σε κινούμενα μέρη.*

g) **Εάν υπάρχουν συσκευές που πρέπει να συνδεθούν σε συστήματα αναρρόφησης και συλλογής σκόνης, βεβαιωθείτε ότι είναι συνδεδεμένες και χρησιμοποιούνται με τον κατάλληλο τρόπο.** *Η χρήση αυτών των συσκευών μπορεί να μειώσει τους κινδύνους που προκύπτουν από τη σκόνη.*

h) **Η εξοικείωση που αποκτάτε από τη συχνή χρήση των ηλεκτρικών εργαλείων δεν πρέπει να οδηγεί σε εφησυχασμό και σε παράβλεψη των κανόνων ασφάλειας του εργαλείου.** *Μια αμέλεια μπορεί να προκαλέσει σοβαρούς τραυματισμούς σε κλάσμα δευτερολέπτου.*

4) Προβλεπόμενη χρήση και προστασία του ηλεκτρικού εργαλείου

a) **Μην υπερφορτώνετε το ηλεκτρικό εργαλείο. Χρησιμοποιήστε το σωστό ηλεκτρικό εργαλείο για κάθε εφαρμογή.** *Το σωστό ηλεκτρικό εργαλείο επιτρέπει καλύτερη και ασφαλέστερη εκτέλεση της εργασίας με την ταχύτητα για την οποία έχει σχεδιαστεί.*

b) **Μην χρησιμοποιείτε το ηλεκτρικό εργαλείο αν ο διακόπτης δεν είναι σε θέση να ξεκινήσει ή να σταματήσει.** *Ένα ηλεκτρικό εργαλείο που δεν μπορεί να ενεργοποιηθεί με το διακόπτη είναι επικίνδυνο και πρέπει να επισκευάζεται.*

c) **Αποσυνδέστε το φις από την πρίζα του ρεύματος ή/και αφαιρέστε την μπαταρία από το ηλεκτρικό εργαλείο πριν από οποιαδήποτε ρύθμιση, αντικατάσταση εξαρτημάτων ή πριν αποθηκεύσετε το εργαλείο.** *Αυτά τα προληπτικά μέτρα ασφαλείας μειώνουν τον κίνδυνο τυχαίας εκκίνησης του ηλεκτρικού εργαλείου.*

d) **Φυλάξτε το ηλεκτρικό εργαλείο που δεν χρησιμοποιείτε μακριά από παιδιά και μην επιτρέπετε τη χρήση του σε άτομα που δεν έχουν εξοικειωθεί με το εργαλείο και τις παρούσες τις οδηγίες.** *Τα ηλεκτρικά εργαλεία είναι επικίνδυνα μη εκπαιδευμένων χρηστών.*

e) **Φροντίστε τη συντήρηση των ηλεκτρικών εργαλείων και των εξαρτημάτων. Να ελέγχετε εάν τα κινητά μέρη είναι ευθυγραμμισμένα και κινούνται ελεύθερα, και βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν βλάβες εξαρτημάτων ή οποιαδήποτε άλλη συνθήκη που μπορεί να επηρεάσει τη λειτουργία του μηχανήματος. Σε περίπτωση βλάβης, το ηλεκτρικό εργαλείο πρέπει να επισκευαστεί πριν χρησιμοποιηθεί.** *Πολλά ατυχήματα οφείλονται σε κακή συντήρηση.*

f) **Να διατηρείτε τροχισμένα και καθαρά τα όργανα κοπής.** *Η σωστή συντήρηση των οργάνων κοπής με καλά τροχισμένα δόντια, μειώνει την πιθανότητα εμπλοκής και καθιστά ευκολότερο τον έλεγχο.*

g) **Να χρησιμοποιείτε το ηλεκτρικό εργαλείο και τα σχετικά εξαρτήματα σύμφωνα με τις οδηγίες που παρέχονται, λαμβάνοντας υπόψη τις συνθήκες εργασίας και τον τύπο εργασίας που θα ακολουθηθεί.** *Η χρήση ενός ηλεκτρικού εργαλείου για εργασίες διαφορετικές από τις προβλεπόμενες μπορεί να προκαλέσει καταστάσεις κινδύνου.*

h) **Να διατηρηθούν οι λαβές και όλες οι επιφάνειες στεγνής λαβής, καθαρές και ελεύθερες από ίχνη λαδιού και γράσου.** *Λαβές και επιφάνειες ολισθηρής λαβής δεν βοηθούν στην ασφαλή μετακίνηση και τον έλεγχο του εργαλείου σε απρόβλεπτες καταστάσεις.*

5) Χρήση και φροντίδα του εργαλείου με μπαταρία

a) **Για τη φόρτιση της μπαταρίας χρησιμοποιήστε μόνο φορτιστές που προτείνονται από τον κατασκευαστή.** *Ένας φορτιστής κατάλληλος για έναν τύπο μπαταρίας μπορεί να δημιουργήσει κίνδυνο πυρκαγιάς, ηλεκτροπληξίας, υπερθέρμανσης ή διαρροής λόγω διαρροής της μπαταρίας όταν χρησιμοποιείται με άλλη μπαταρία.*

b) **Χρησιμοποιήστε μόνο τις ειδικές μπαταρίες που προβλέπονται για το ηλεκτρικό εργαλείο σας.** *Η χρήση οποιουδήποτε άλλου τύπου μπαταρίας μπορεί να προκαλέσει κίνδυνο τραυματισμών και πυρκαγιών.*

c) **Φυλάξτε την μπαταρία που δεν χρησιμοποιείται μακριά από συνδετήρες, νομίσματα, κλειδιά, καρφιά, βίδες ή άλλα μικρά μεταλλικά αντικείμενα που θα μπορούσαν να προκαλέσουν βραχυκύκλωμα στις επαφές.** *Το βραχυκύκλωμα ανάμεσα στις επαφές της μπαταρίας μπορεί να προκαλέσει αναφλέξεις ή πυρκαγιές.*

d) **Μια μπαταρία σε κακή κατάσταση μπορεί να προκαλέσει διαρροή υγρών. Αποφεύγετε την επαφή με το υγρό. Σε περίπτωση τυχαίας επαφής, ξεπλύνετε με νερό. Σε περίπτωση επαφής του υγρού με τα μάτια, επικοινωνήστε με έναν γιατρό.** *Τα υγρά της μπαταρίας μπορεί να προκαλέσουν ερεθισμούς στο δέρμα ή εγκαύματα.*

e) **Να μην χρησιμοποιείτε μπαταρία ή ηλεκτρικό εργαλείο κατεστραμμένο ή τροποποιημένο.** *Οι κατεστραμμένες ή τροποποιημένες μπαταρίες μπορούν να παρουσιάσουν μια απρόβλεπτη συμπεριφορά με συνέπεια πυρκαγιά, έκρηξη ή κίνδυνο τραυματισμών.*

f) **Να μην εκθέτετε τις μπαταρίες ή το ηλεκτρικό εργαλείο στη φωτιά ή σε υπερβολική θερμοκρασία.** *Η έκθεση στη φωτιά ή σε θερμοκρασία μεγαλύτερη των 130 °C μπορεί να προκαλέσει έκρηξη.*

g) **Να ακολουθείτε όλες τις οδηγίες φόρτισης και να μην φορτίζετε τις μπαταρίες ή το ηλεκτρικό εργαλείο εκτός του εύρους θερμοκρασίας που καθορίζεται στις οδηγίες.** *Μια ακατάλληλη φόρτιση ή μια φόρτιση με θερμοκρασία εκτός του εύρους θερμοκρασίας που καθορίζεται μπορεί να καταστρέψει την μπαταρία και να αυξήσει τον κίνδυνο πυρκαγιάς.*

6) Υποστήριξη

a) **Για την επισκευή του ηλεκτρικού εργαλείου απευθυνθείτε σε εξειδικευμένο προσωπικό και ζητήστε τη χρήση γνήσιων ανταλλακτικών.** *Με αυτόν τον τρόπο διατηρείται η ασφάλεια του ηλεκτρικού εργαλείου.*

b) **Μην εκτελείτε λειτουργίες επισκευής στην μπαταρία.** *Επισκευές πρέπει να γίνονται από τον κατασκευαστή ή από ένα Εξειδικευμένο Κέντρο Σέρβις.*

1.2 ΠΛΗΡΟΦΟΡΙΕΣ ΓΙΑ ΤΗΝ ΑΣΦΑΛΕΙΑ

Για τον σχεδιασμό του εξοπλισμού έχει δοθεί ιδιαίτερη προσοχή σε όλα όσα μπορούν να προκαλέσουν κίνδυνο για την ασφάλεια και την υγεία των ανθρώπων. Σκοπός των πληροφοριών αυτών είναι να ενημερώσουν τους χρήστες για την πρόληψη οποιουδήποτε κινδύνου με την αποφυγή συμπεριφορών που δεν τηρούν τις παρεχόμενες οδηγίες.



ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Πριν χρησιμοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ, πρέπει να γνωρίζετε όλες τις πληροφορίες που παρέχονται με το παρόν έγγραφο.



ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν προορίζεται για χρήση από παιδιά και από άτομα με μειωμένες σωματικές, αισθητηριακές ή διανοητικές ικανότητες ή χωρίς εμπειρία και τις απαραίτητες γνώσεις.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Πριν από οποιαδήποτε επέμβαση ρύθμισης ή συντήρησης, αποσυνδέστε την ηλεκτρική τροφοδοσία και ενεργοποιήστε το σύστημα ασφαλείας.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Μην χρησιμοποιείτε το χλοοκοπτικό ρομπότ με ελαττωματικό ηλεκτρικό καλώδιο του μετασχηματιστή. Το ελαττωματικό καλώδιο μπορεί να προκαλέσει επαφή με σημεία υπό τάση. Το καλώδιο μπορεί να αντικατασταθεί από τον Κατασκευαστή, από το εξουσιοδοτημένο Σέρβις του ή από άτομο με κατάλληλη εξειδίκευση, προκειμένου να αποφεύγεται οποιοσδήποτε κίνδυνος.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Χρησιμοποιήστε μόνο τον φορτιστή μπαταρίας και το τροφοδοτικό που παρέχονται από τον κατασκευαστή. Η χρήση ακατάλληλου φορτιστή και τροφοδοτικού μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία ή/και υπερθέρμανση.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Σε περίπτωση διαρροής υγρού από την μπαταρία, τα εξαρτήματα που θα έρθουν σε επαφή με τα υγρά πρέπει να πλυθούν με νερό / καθαριστικό εξουδετέρωσης.
Αποφύγετε οποιαδήποτε άμεση επαφή με το υγρό της μπαταρίας.
Σε περίπτωση επαφής με τα μάτια, επικοινωνήστε με έναν γιατρό.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Όταν λειτουργεί το χλοοκοπτικό ρομπότ, βεβαιωθείτε ότι στην περιοχή εργασίας δεν υπάρχουν άλλα άτομα και ιδίως παιδιά ή/και κατοικίδια ζώα. Σε αντίθετη περίπτωση, προγραμματίστε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ σε ωράρια κατά τα οποία δεν υπάρχουν άλλα άτομα στην περιοχή εργασίας.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η περιοχή εργασίας και γενικά οι ζώνες στις οποίες μπορεί να πλοηγείται το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να οριοθετούνται από φυσικό φραγμό που δεν μπορεί να παραβιαστεί.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η περιοχή εργασίες και οι διαδρομές που χρησιμοποιεί το μηχάνημα για τις μετακινήσεις του πρέπει να προγραμματίζονται έτσι ώστε να μην περιλαμβάνουν δημόσιους χώρους, προκειμένου να αποφεύγονται τραυματισμοί, ζημίες ή ατυχήματα.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για λόγους ασφαλείας, ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς δεν πρέπει να μετακινηθεί ποτέ μετά τον προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών. Το χλοοκοπτικό ρομπότ μπορεί να βρεθεί εκτός της προγραμματισμένης περιοχής εργασίας. Αν μετακινηθεί ο σταθμός αναφοράς, είναι αναγκαία η επανάληψη του προγραμματισμού.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην αγγίζετε το σύστημα κοπής, όταν ρυθμίζετε το ύψος κοπής.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για την προσωπική του ασφάλεια και για την αποφυγή ατυχημάτων και τραυματισμών ανθρώπων ή ζώων, ο χειριστής πρέπει να γνωρίζει την περιοχή στην οποία κατευθύνει χειροκίνητα το χλοοκοπτικό ρομπότ (για παράδειγμα, στο στάδιο της εγκατάστασης). Όταν οδηγείτε το ρομπότ, να περπατάτε προσεκτικά για να αποφύγετε τις πτώσεις.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσια ανταλλακτικά.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην τροποποιείτε, παραβιάζετε, παρακάμπτετε ή αφαιρείτε τις εγκατεστημένες διατάξεις ασφαλείας.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν παιχνίδια, εργαλεία, κλαδιά, ρούχα ή άλλα αντικείμενα στο γκαζόν που μπορούν να προκαλέσουν βλάβη στη συσκευή.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην κάθεστε πάνω στο χλοοκοπτικό ρομπότ.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην ανασηκώνετε ποτέ το χλοοκοπτικό ρομπότ ενώ λειτουργεί για να ελέγξετε τη λεπίδα ή για να το μεταφέρετε. Μην βάζετε ποτέ τα χέρια και τα πόδια κάτω από τη συσκευή.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε το χλοοκοπτικό ρομπότ εάν λειτουργεί κάποιο ποτιστικό.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην πλένετε το χλοοκοπτικό ρομπότ με νερό σε υψηλή πίεση και μην το βυθίζετε εν μέρει ή εξολοκλήρου στο νερό.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε το χλοοκοπτικό ρομπότ εάν δεν βρίσκονται σε τέλεια κατάσταση όλα του τα εξαρτήματα. Σε περίπτωση βλάβης, αντικαταστήστε τα ελαττωματικά εξαρτήματα.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Απαγορεύεται αυστηρά η χρήση και η φόρτιση του χλοοκοπτικού ρομπότ σε χώρους με κίνδυνο έκρηξης και με εύφλεκτα υλικά.



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Ελέγχετε οπτικά ανά τακτά διαστήματα το χλοοκοπτικό ρομπότ για να βεβαιωθείτε ότι οι λεπίδες και το σύστημα κοπής δεν παρουσιάζουν φθορές ή βλάβες. Βεβαιωθείτε ότι το χλοοκοπτικό ρομπότ βρίσκεται σε καλή κατάσταση λειτουργίας.



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Διαβάστε προσεκτικά ολόκληρο το εγχειρίδιο και, ιδίως, όλες τις πληροφορίες που αφορούν την ασφάλεια και βεβαιωθείτε ότι τις έχετε κατανοήσει πλήρως. Τηρείτε πιστά τις οδηγίες που αφορούν τη λειτουργία, τη συντήρηση και τις επισκευές.



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Οι τεχνικοί που αναλαμβάνουν τις επεμβάσεις συντήρησης και επισκευής πρέπει να είναι απόλυτα εξοικειωμένοι με τα ιδιαίτερα χαρακτηριστικά του μηχανήματος και με τους κανόνες ασφαλείας.



ΥΠΟΧΡΕΩΤΙΚΗ ΧΡΗΣΗ ΓΑΝΤΙΩΝ:
Χρησιμοποιείτε τα Μέσα Ατομικής Προστασίας που ορίζονται από τον Κατασκευαστή και, κυρίως, προστατευτικά γάντια για επεμβάσεις στο σύστημα κοπής.

1.3 ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΕΣ ΑΣΦΑΛΟΥΣ ΧΡΗΣΗΣ

Εκπαίδευση



Απαγορεύεται αυστηρά η χρήση του μηχανήματος χωρίς το εμπρόσθιο εξάρτημα.

a. Διαβάστε προσεκτικά τις οδηγίες, εξοικειωθείτε με τα χειριστήρια και τη σωστή χρήση του μηχανήματος.
b. Μην επιτρέπετε ποτέ τη χρήση του μηχανήματος σε παιδιά, σε άτομα με μειωμένες σωματικές, αισθητηριακές ή διανοητικές ικανότητες, χωρίς επαρκή εμπειρία και γνώση ή άτομα που δεν είναι εξοικειωμένα με τις παρούσες οδηγίες. Οι τοπικοί κανονισμοί ενδέχεται να προβλέπουν όρια ηλικίας για τον χειριστή.
c. Ο χειριστής ή ο χρήστης είναι υπεύθυνος για ατυχήματα ή κινδύνους που αφορούν τρίτους ή εξοπλισμό τρίτων.

Προετοιμασία

a. Βεβαιωθείτε ότι το σύστημα αυτόματης οριοθέτησης περιμέτρου έχει προγραμματιστεί σωστά, σύμφωνα με τις οδηγίες.
b. Ελέγχετε περιοδικά την περιοχή χρήσης του μηχανήματος, απομακρύνοντας πέτρες, κλαδιά, καλώδια και άλλα ξένα αντικείμενα που μπορούν να εμποδίσουν τη λειτουργία του.
c. Να διενεργείτε περιοδικά τον οπτικό έλεγχο των λεπίδων, των μπουλονιών τους και της μονάδας κοπής για να βεβαιωθείτε ότι δεν έχουν φθορές ή βλάβες. Να αντικαθιστάτε πάντα τις φθαρμένες ή ελαττωματικές λεπίδες μαζί με τα μπουλόνια τους, προκειμένου να διατηρείται η ισορροπία του μηχανήματος.
d. Όταν το μηχάνημα χρησιμοποιείται σε δημόσιους ή ανοικτούς στο κοινό χώρους, πρέπει να τοποθετούνται προειδοποιητικές πινακίδες γύρω από την περιοχή εργασίας του. Οι πινακίδες πρέπει να αναγράφουν το ακόλουθο κείμενο: “Προσοχή! Αυτόματο χλοοκοπτικό! Μην πλησιάζετε το μηχάνημα! Προσοχή στα παιδιά!".

1.3.1 Λειτουργία

Γενικές πληροφορίες

a. Μην χρησιμοποιείτε το μηχάνημα με ελαττωματικούς προφυλακτήρες ή χωρίς τις διατάξεις ασφαλείας, π.χ. χωρίς προστατευτικά.
b. Μην πλησιάζετε χέρια ή πόδια κοντά ή κάτω από τα περιστρεφόμενα μέρη. Να στέκεστε πάντα μακριά από το άνοιγμα αποβολής.
c. Μην αγγίζετε τα κινούμενα μέρη του μηχανήματος πριν ακινητοποιηθούν πλήρως.
d. Να φοράτε πάντα ανθεκτικά υποδήματα και μακριά παντελόνια όταν χειρίζεστε το μηχάνημα.
e. Μη σηκώνετε ή μεταφέρετε ποτέ το μηχάνημα με τον ηλεκτροκινητήρα σε λειτουργία.

f. Αφαιρείτε το σύστημα απενεργοποίησης από το μηχάνημα:
- Πριν απομακρύνετε συσσωρευμένα υλικά.
- Πριν ελέγξετε, καθαρίσετε ή κάνετε επεμβάσεις στο μηχάνημα.
- Εάν χτυπηθεί από ξένο αντικείμενο, προκειμένου να ελέγξετε για ζημιές στο μηχάνημα.
- Αν το μηχάνημα παρουσιάζει ανώμαλους κραδασμούς, προκειμένου να ελέγξετε για ζημιές πριν από την επανεκκίνηση.

g. Μην αφήνετε το μηχάνημα σε λειτουργία χωρίς επίβλεψη όταν υπάρχουν κατοικίδια, παιδιά ή άλλων άτομα στην περιοχή λειτουργίας.

Συντήρηση και αποθήκευση

a. Για την ασφαλή λειτουργία του μηχανήματος, σφίξτε καλά όλα τα παξιμάδια, τα μπουλόνια και τις βίδες.
b. Ελέγχετε τακτικά το χλοοκοπτικό ρομπότ για φθορές ή ελαττώματα.
c. Για λόγους ασφαλείας, τα φθαρμένα ή ελαττωματικά εξαρτήματα πρέπει να αντικαθίστανται.
d. Βεβαιωθείτε ότι οι λεπίδες αντικαθίστανται μόνο με κατάλληλα ανταλλακτικά.
e. Βεβαιωθείτε ότι οι μπαταρίες φορτίζονται με τον σωστό φορτιστή που συνιστά ο κατασκευαστής. Η μη σωστή χρήση μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία, υπερθέρμανση ή απώλεια διαβρωτικών υγρών μπαταρίας.
f. Σε περίπτωση διαρροής ηλεκτρολύτη, πλύνετε με νερό/εξουδετερωτικό μέσο και απευθυνθείτε σε γιατρό σε περίπτωση επαφής με τα μάτια κ.λπ.
g. Το μηχάνημα πρέπει να συντηρείται σύμφωνα με τις οδηγίες του κατασκευαστή.

Υπολειπόμενοι κίνδυνοι

- Το προϊόν πληροί όλες τις απαιτήσεις ασφαλείας, ωστόσο ενδέχεται να εξακολουθούν να υπάρχουν πρόσθετοι κίνδυνοι λόγω ακατάλληλης εγκατάστασης ή/και απρόβλεπτων καταστάσεων. Ως εκ τούτου, είναι απαραίτητο ο χώρος στον οποίο λειτουργεί το προϊόν να είναι ελεύθερος από αντικείμενα, άτομα και ζώα και να ενημερώνονται για τους πιθανούς κινδύνους όλα τα άτομα που ενδέχεται να έχουν πρόσβαση, έστω και περιστασιακά, στον χώρο εργασίας.
- Κίνδυνος εκσφενδονισμού αντικειμένων προς ανθρώπους, ζώα και αντικείμενα. Διατηρείτε απόσταση ασφαλείας τουλάχιστον 8 μέτρων από το μηχάνημα κατά τη διάρκεια της λειτουργίας.
- Σε περίπτωση καταιγίδας με κίνδυνο κεραυνού και γενικά εν όψει κακών καιρικών συνθηκών, συνιστάται να μην χρησιμοποιείτε το μηχάνημα και να αποσυνδέετε όλες τις περιφερειακές συσκευές από την παροχή ρεύματος. Για να χρησιμοποιήσετε το προϊόν, συνδέστε εκ νέου τις περιφερειακές συσκευές στην παροχή ρεύματος, σύμφωνα με τις οδηγίες του εγχειριδίου.

2. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

2.1 ΓΕΝΙΚΕΣ ΠΛΗΡΟΦΟΡΙΕΣ

2.1.1 Σκοπός του εγχειριδίου

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Το παρόν εγχειρίδιο ενημερώνεται και αναθεωρείται ανά διαστήματα. Πριν χρησιμοποιήσετε το μηχάνημα, βεβαιωθείτε ότι έχετε κατεβάσει την τελευταία διαθέσιμη έκδοση.

Αυτό το εγχειρίδιο αποτελεί αναπόσπαστο τμήμα του εξοπλισμού και έχει ως σκοπό να παρέχει τις απαραίτητες πληροφορίες για τη χρήση του.
Φυλάξτε το εγχειρίδιο για όλη τη διάρκεια ζωής του εξοπλισμού, έτσι ώστε να είναι πάντα διαθέσιμο σε περίπτωση ανάγκης.
Αποδέκτης του εγχειριδίου είναι ο χρήστης του εξοπλισμού, ο οποίος οφείλει να διαβάσει προσεκτικά τις πληροφορίες που περιέχει και να τις εφαρμόζει αυστηρά, προκειμένου να προστατεύεται η ασφάλεια των ατόμων και να αποφεύγονται ζημιές.
Για να επισημαίνονται τα σημεία ιδιαίτερης σημασίας, χρησιμοποιούνται τα ακόλουθα σύμβολα.



ΚΙΝΔΥΝΟΣ \ ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ \ ΠΡΟΣΟΧΗ:
Τα εικονογράμματα σε τρίγωνο με κίτρινο φόντο και μαύρο περίγραμμα υποδηλώνουν κίνδυνο \ προειδοποίηση \ προσοχή.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Τα εικονογράμματα σε κύκλο με διαγώνια γραμμή σε λευκό φόντο και κόκκινο περίγραμμα υποδηλώνουν απαγόρευση.



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Τα εικονογράμματα σε κύκλο με μπλε φόντο υποδηλώνουν υποχρέωση.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Τα κείμενα με αυτή τη μορφή περιλαμβάνουν τεχνικές πληροφορίες ιδιαίτερης σημασίας, οι οποίες δεν πρέπει να αγνοούνται.

2.2 ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΪΟΝΤΟΣ

Το χλοοκοπτικό ρομπότ (Εικ. 1 και 2) έχει σχεδιαστεί και κατασκευαστεί για να κουρεύει αυτόματα το γκαζόν του κήπου οποιαδήποτε ώρα της ημέρας ή της νύχτας.
Ανάλογα με τα διαφορετικά χαρακτηριστικά της επιφάνειας για κούρεμα, χλοοκοπτικό ρομπότ μπορεί να προγραμματιστεί για να εργάζεται σε περισσότερες ζώνες που οριοθετούνται από ένα εικονικό όριο και συνδέονται με εικονικές διαδρομές μετακίνησης.
Στη φάση εργασίας, το χλοοκοπτικό ρομπότ κουρεύει την περιοχή που οριοθετείται από το εικονικό όριο (Εικ. 7.A). Όταν το χλοοκοπτικό ρομπότ βρίσκεται κοντά στο εικονικό όριο (Εικ. 7.A) ή συναντά εμπόδιο (Εικ. 7.B) αλλάζει διαδρομή σύμφωνα με την επιλεγμένη στρατηγική πλοήγησης.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ εκτελεί αυτόματο και πλήρες κούρεμα του οριοθετημένου γκαζόν.
Η χρήση των ειδικών εξαρτημάτων που παρέχονται από τον κατασκευαστή ως αυθεντικός εξοπλισμός ή πωλούνται ξεχωριστά, επιτρέπει την πραγματοποίηση αυτού του έργου σε διάφορες καταστάσεις λειτουργίας, που εμφανίζονται στο παρόν εγχειρίδιο ή στις οδηγίες που συνοδεύουν τα επιμέρους εξαρτήματα.
Το μηχάνημα λειτουργεί μέσω δορυφορικού σήματος και λαμβάνει δεδομένα δορυφορικής διόρθωσης από το STIGA Cloud. Η τεχνολογία λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ βασίζεται στην ανταλλαγή δεδομένων μεταξύ του STIGA Cloud και του ρομπότ. Για τη χρήση του προϊόντος απαιτείται επίσης μια κινητή συσκευή (smartphone/tablet), με εξαίρεση το χειροκίνητο κούρεμα του γκαζόν και τη χρήση εξαρτημάτων για το οποίο απαιτείται ένα τηλεχειριστήριο (κωδικός 2RR001004/ST1) που διατίθεται ως αξεσουάρ και αποτελείται από έναν πομπό και έναν δέκτη.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ είναι εξοπλισμένο με κάμερα, αισθητήρες lidar και υπερήχων, προκειμένου να αποφεύγονται ενδεχόμενα εμπόδια στην περιοχή εργασίας και να βελτιώνεται η απόδοση πλοήγησης.
Οποιαδήποτε άλλη χρήση μπορεί να είναι επικίνδυνη και να προξενήσει βλάβες ή ατυχήματα. Η ακατάλληλη χρήση περιλαμβάνει (ενδεικτικά, αλλά όχι περιοριστικά): μεταφορά ανθρώπων, παιδιών ή ζώων με το μηχάνημα, μεταφορά του χειριστή με το μηχάνημα, χρήση του μηχανήματος για ρυμούλκηση ή ώθηση φορτίων χωρίς τη χρήση του κατάλληλου εξαρτήματος ρυμούλκησης, χρήση του μηχανήματος για την κοπή μη χορτώδους βλάστησης χωρίς τη χρήση των ειδικών συνιστώμενων εξαρτημάτων .

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: για τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ, είναι υποχρεωτική η σύνδεση με δίκτυο κινητής τηλεφωνίας στον χώρο εγκατάστασης. Βεβαιωθείτε εκ των προτέρων ότι η κάλυψη του δικτύου κινητής τηλεφωνίας είναι επαρκής στο stiga.com ή μέσω APP. Ο πάροχος της σύνδεσης δικτύου μπορεί να αλλάξει ανά πάσα στιγμή, αναλόγως με τις εμπορικές συμφωνίες.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για τη λειτουργία του, το χλοοκοπτικό ρομπότ λαμβάνει δορυφορικά δεδομένα διόρθωσης, τα οποία μεταδίδονται μέσω του STIGA Cloud. Το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι διαθέσιμο σε πολλές χώρες. Βεβαιωθείτε εκ των προτέρων ότι το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι παρόν στο σημείο εγκατάστασης στην ιστοσελίδα stiga.com ή μέσω APP. Εάν το δορυφορικό σήμα διόρθωσης δεν είναι διαθέσιμο στο σημείο εγκατάστασης, πρέπει να εγκατασταθεί ένας δορυφορικός σταθμός αναφοράς, ο οποίος διατίθεται ως αξεσουάρ.

2.3 ΕΞΑΡΤΗΜΑΤΑ ΤΟΥ ΜΗΧΑΝΗΜΑΤΟΣ

a. Κινητήριοι τροχοί (Εικ. 1.G)
b. Κατευθυντήριοι τροχοί (Εικ. 1.H)
c. Κονσόλα (πίνακας ελέγχου) (Εικ. 2.D)
d. Κάλυμμα μπαταρίας (Εικ. 1.F)
e. Μπαταρίες (Εικ. 2.B)
f. Υποδοχές ταχείας απελευθέρωσης για εξαρτήματα (Εικ. 1.E)
g. Συνδετήρες υψηλής ισχύος 56 V (Εικ. 1.C)
h. Συνδετήρας χαμηλής ισχύος 12 V (Εικ. 1.D)

i. Σύστημα κοπής (Εικ. 1.A)
j. Διατάξεις κοπής (λεπίδες) (Εικ. 1.B)
k. Κινητήρας λεπίδων (Εικ. 2.A)
l. Κινητήρας πρόωσης (Εικ. 1.I)
m. Τηλεχειρισμός (Εικ. 4.D) (αξεσουάρ - δεν περιλαμβάνεται)
n. Λυχνία σηματοδότησης (Εικ. 2.C)
o. Αισθητήρες Lidar (Εικ. 2.G)
p. Υπέρηχοι (Εικ. 2.H)
q. Κάμερα (Εικ. 2.F)
r. Κουμπί STOP (Εικ. 2.E)
s. Προβολείς (Εικ. 1.M)
t. Συνδετήρας φόρτισης (Εικ. 1.N)
u. Γάντζος ρυμούλκησης (Εικ. 2.I)

2.4 ΑΠΟΣΥΣΚΕΥΑΣΙΑ

Στη συνέχεια περιγράφονται όλα τα βήματα για τη σωστή αφαίρεση της συσκευασίας:
1. Ανοίξτε το κιβώτιο συσκευασίας του χλοοκοπτικού ρομπότ,
2. Αφαιρέστε όλα τα εξαρτήματα,
3. Αφαιρέστε το χλοοκοπτικό ρομπότ από το κιβώτιο.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Βεβαιωθείτε ότι έχετε αφαιρέσει όλα τα υλικά συσκευασίας από το χλοοκοπτικό ρομπότ πριν το χρησιμοποιήσετε.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Για να αποφύγετε τραυματισμούς ή ζημιές, αφαιρέστε προσεκτικά τη συσκευασία του χλοοκοπτικού ρομπότ, αποφεύγοντας την επαφή με επικίνδυνα εξαρτήματα.

2.5 ΣΥΝΑΡΜΟΛΟΓΗΣΗ ΕΞΑΡΤΗΜΑΤΩΝ

Συμβουλευτείτε τον ειδικό οδηγό συναρμολόγησης που παρέχεται με κάθε εξάρτημα.

2.6 ΣΥΝΑΡΜΟΛΟΓΗΣΗ ΕΜΠΡΟΣΘΙΟΥ ΕΞΑΡΤΗΜΑΤΟΣ

Ανατρέξτε στις οδηγίες εγκατάστασης του εξαρτήματος (Εικ. 15, Εικ. 24).

ΣΗΜΕΙΩΣΗ *Βλ. εγχειρίδιο εμπρόσθιου εξαρτήματος.*

2.7 ΣΥΜΒΟΛΑ ΚΑΙ ΕΤΙΚΕΤΕΣ (ΕΙΚ. 13)



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Διαβάστε τις οδηγίες χρήσης πριν ξεκινήσετε τη χρήση του προϊόντος.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Κίνδυνος εκσφενδονισμού αντικειμένων προς ανθρώπους.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Διατηρείτε απόσταση ασφαλείας τουλάχιστον 8 μέτρων από το μηχάνημα κατά τη διάρκεια της λειτουργίας.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Μην πλησιάζετε χέρια ή πόδια κοντά ή κάτω από το άνοιγμα του συστήματος κοπής.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Κρατηθείτε σε απόσταση από τις θερμές επιφάνειες.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Αφαιρέστε το σύστημα απενεργοποίησης και διαβάστε τις οδηγίες πριν από οποιαδήποτε επέμβαση συντήρησης ή επισκευής.



Μέγιστο επιτρεπόμενο ρυμουλκούμενο φορτίο (100 kg) (Εικ. 13.C).
Υποδηλώνει το μέγιστο βάρος ρυμούλκησης από το μηχάνημα.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Κίνδυνος σύνθλιψης (Εικ. 13.B).
Η ετικέτα βρίσκεται κοντά στις υποδοχές ταχείας απελευθέρωσης για τα εξαρτήματα.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Μην ανεβαίνετε στο μηχάνημα.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν άτομα (ιδίως παιδιά, ηλικιωμένοι ή άτομα με ειδικές ανάγκες) και κατοικίδια ζώα στην περιοχή εργασίας κατά τη λειτουργία του μηχανήματος.
Όταν το μηχάνημα βρίσκεται σε λειτουργία, τα παιδιά, τα κατοικίδια ζώα και άλλα άτομα πρέπει να παραμένουν σε απόσταση ασφαλείας.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε πλυστικές υψηλής πίεσης για να καθαρίσετε ή να πλύνετε το μηχάνημα.



Χρησιμοποιείτε το γνήσιο τροφοδοτικό με τα χαρακτηριστικά που αναγράφονται στην ετικέτα.



Σύμβολο τροφοδοσίας συνεχόμενου ρεύματος.

IPXX

Βαθμός προστασίας από την είσοδο στερεών και νερού.



Απόβλητα ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού, τα οποία πρέπει να παραδίδονται σε κατάλληλες εγκαταστάσεις για ανακύκλωση και διάθεση.



Στάθμη εγγυημένης ακουστικής ισχύος



Φοράτε προστατευτικά γυαλιά



Χρησιμοποιείτε προστατευτικά ακοής



Φοράτε προστατευτικά γάντια



Φοράτε προστατευτικά υποδήματα

2.8 ΑΚΙΝΗΤΟΠΟΙΗΣΗ ΚΑΙ ΑΠΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΣΗ ΤΟΥ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΣΕ ΣΥΝΘΗΚΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Να απενεργοποιείτε πάντα το χλοοκοπτικό ρομπότ σε συνθήκες ασφαλείας πριν από οποιαδήποτε εργασία καθαρισμού, μεταφοράς ή συντήρησης.

Διαδικασία:

1. Σε περίπτωση που το μηχάνημα κινείται, διακόπτει αυτόματα την κίνηση και την περιστροφή των λεπίδων αν η απόσταση από το εμπόδιο είναι μικρότερη από 1,10 m. Σε περίπτωση που το μηχάνημα δεν ακινητοποιηθεί, πατήστε το κουμπί έκτακτης ανάγκης (Εικ. 2.E).
2. Πατήστε το κουμπί **"STOP"** (Εικ. 3.D) για να διακόψετε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ σε συνθήκες ασφαλείας και ανοίξετε το προστατευτικό κάλυμμα (Εικ. 3.A).
3. Πατήστε το κουμπί απενεργοποίησης (Εικ. 3.E) για μερικά δευτερόλεπτα και περιμένετε να σβήσει η λυχνία του κουμπιού.
4. Μετά το σβήσιμο της λυχνίας (Εικ. 3.E), αφαιρέστε το κλειδί ασφαλείας (Εικ. 3.C) για την απενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ σε συνθήκες ασφαλείας.
5. Κλείστε το προστατευτικό κάλυμμα (Εικ. 3.A).
6. Το χλοοκοπτικό ρομπότ απενεργοποιείται ή διακόπτει τη λειτουργία του σε συνθήκες ασφαλείας.

2.9 ΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟ ΚΟΜΠΛΑΡΙΣΜΑΤΟΣ / ΞΕΚΟΜΠΛΑΡΙΣΜΑΤΟΣ ΤΗΣ ΜΕΤΑΔΟΣΗΣ ΚΙΝΗΣΗΣ

Το Χειριστήριο κομπλαρίσματος / ξεκομπλαρίσματος της μετάδοσης κίνησης (Εικ. 1.L) επιτρέπει τη χειροκίνητη μετακίνηση του μηχανήματος, χωρίς ενεργοποίηση.
Αυτό το χειριστήριο έχει δύο θέσεις που υποδεικνύονται από τα ακόλουθα σύμβολα:



1. **Θέση μετάδοσης κίνησης ενεργή: με τον μοχλό σε οριζόντια θέση, το μηχάνημα μπορεί να μετακινηθεί ενεργοποιημένο με τους κινητήρες.**



2. **Θέση μετάδοσης κίνησης ανενεργή: με τον μοχλό τοποθετημένο προς τα κάτω, το μηχάνημα μπορεί να μετακινηθεί χειροκίνητα χωρίς να ενεργοποιηθεί.**



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην αφήνετε το μηχάνημα αφύλακτο με τον μοχλό στη θέση 2 (μετάδοση κίνησης ανενεργή).



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μετακινήστε με το χέρι το μηχάνημα μόνο σε επίπεδο έδαφος.



ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ:
Το χειριστήριο κομπλαρίσματος/ξεκομπλαρίσματος δεν πρέπει ποτέ να βρίσκεται σε ενδιάμεση θέση. Αυτή η κατάσταση υπερθερμαίνει και καταστρέφει το σύστημα μετάδοσης κίνησης.

3. ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Μην τροποποιείτε, παραβιάζετε, παρακάμπτετε ή αφαιρείτε τις εγκατεστημένες διατάξεις ασφαλείας.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Είναι αναγκαία η ύπαρξη πρίζας που να πληροί τους κατά τόπους ισχύοντες κανονισμούς.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Το τροφοδοτούμενο κύκλωμα πρέπει να προστατεύεται από διαφορικό διακόπτη (RCD - ρελέ διαρροής) με ρεύμα ενεργοποίησης που δεν υπερβαίνει τα 30 mA.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Μην συνδέετε το τροφοδοτικό σε πρίζα αν το φις ή το καλώδιο είναι ελαττωματικά.
Μην συνδέετε και μην αγγίζετε το φθαρμένο καλώδιο πριν το αποσυνδέσετε από την παροχή ρεύματος.
Το ελαττωματικό καλώδιο μπορεί να προκαλέσει επαφή με σημεία υπό τάση.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Το ηλεκτρικό καλώδιο, το τροφοδοτικό, η προέκταση και κάθε άλλο ηλεκτρικό καλώδιο που δεν ανήκει στο προϊόν πρέπει να παραμένουν εκτός της περιοχής κοπής, ώστε να απέχουν από επικίνδυνα κινούμενα μέρη και να αποφεύγονται ζημιές στα καλώδια που ενδέχεται να προκαλέσουν επαφή με μέρη υπό τάση.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για τη λειτουργία του, το χλοοκοπτικό ρομπότ λαμβάνει δορυφορικά δεδομένα διόρθωσης, τα οποία μεταδίδονται μέσω του STIGA Cloud. Το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι διαθέσιμο σε πολλές χώρες. Βεβαιωθείτε εκ των προτέρων ότι το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι παρόν στο σημείο εγκατάστασης στην ιστοσελίδα stiga.com ή μέσω APP. Εάν το δορυφορικό σήμα διόρθωσης δεν είναι διαθέσιμο στο σημείο εγκατάστασης, πρέπει να εγκατασταθεί ένας δορυφορικός σταθμός αναφοράς, ο οποίος διατίθεται ως αξεσουάρ (βλ. Κεφ. 3.4).

3.1 ΕΠΑΛΗΘΕΥΣΗ ΑΠΑΙΤΗΣΕΩΝ ΓΙΑ ΤΗΝ ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ

Στη συνέχεια περιγράφεται η διαδικασία ελέγχου των αναγκαίων απαιτήσεων και η προετοιμασία του κήπου πριν από την εγκατάσταση.

3.1.1 Έλεγχος του κήπου

- Ελέγξτε την κατάσταση του κήπου για την ανίχνευση των εικονικών ορίων, των εμποδίων και των περιοχών που πρέπει να εξαιρεθούν.
- Βεβαιωθείτε ότι το γκαζόν για κούρεμα είναι ομοιόμορφο, χωρίς λακκούβες, πέτρες ή άλλα εμπόδια και, αν χρειάζεται, φροντίστε για τις αναγκαίες εργασίες εξομάλυνσης.
- Ομαλοποιήστε το έδαφος ώστε να μη δημιουργούνται λακκούβες με νερά μετά από βροχή.
- Κατά την πρώτη εγκατάσταση, το αρχικό ύψος της χλόης πρέπει να βρίσκεται εντός του εύρους λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ: 20-95 mm. Αν χρειάζεται, προετοιμάστε τον κήπο με κλασικό χλοοκοπτικό.

Το χλοοκοπτικό ρομπότ λειτουργεί μέσω δορυφορικού σήματος. Η ακρίβεια του δορυφορικού σήματος μπορεί να επηρεάζεται από:

- Παρουσία εμποδίων κατά μήκος της περιμέτρου εγκατάστασης ή εντός της περιοχής εργασίας, όπως, για παράδειγμα, δέντρα με πυκνό φύλλωμα, θάμνοι, τοίχοι περίφραξης, μεταλλικές περιφράξεις, κτίρια και ανακλαστικές επιφάνειες όπως τζάμια ή μεταλλικά τοιχώματα.
- Δυσμενείς καιρικές συνθήκες, όπως, για παράδειγμα, πυκνή ομίχλη, υψηλή νεφοκάλυψη, έντονες βροχοπτώσεις ή χιονοπτώσεις.

Σε περίπτωση δυσλειτουργίας, αποκλείστε την περιοχή από την περιοχή εργασίας του ρομποτικού χλοοκοπτικού.

3.1.2 Έλεγχοι για τον προσδιορισμό των εικονικών ορίων

1. Βεβαιωθείτε ότι η μέγιστη κλίση της περιοχής εργασίας είναι μικρότερη ή ίση με 27% (βλ. παρ. 8 “ΤΕΧΝΙΚΑ ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ”). Για τον προσδιορισμό των εικονικών ορίων, πρέπει να τηρούνται οι κανόνες της Εικ. 5.

a. αν η κλίση είναι ≤ 15% μπορείτε να τοποθετήσετε το εικονικό όριο όπως στην εικόνα,
b. αν η κλίση είναι > 15%, η εγκατάσταση πρέπει να περιλαμβάνει την περιοχή με την κλίση τηρώντας την απόσταση που ορίζεται στην εικόνα,
c. αν η κλίση είναι < 27% και η περιοχή με την κλίση δεν βρίσκεται εντός της περιοχής του κήπου για κούρεμα, πρέπει να τηρείται η απόσταση που ορίζεται στην εικόνα,
d. αν η κλίση είναι > 27% πρέπει να αποκλειστεί η περιοχή με την κλίση τηρώντας την απόσταση που ορίζεται στην εικόνα.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Το ρομπότ μπορεί να κουρεύει επιφάνειες με μέγιστη κλίση 27%.
Σε περίπτωση μη τήρησης των οδηγιών, το ρομπότ μπορεί να ολισθήσει και να βρεθεί εκτός της περιοχής εργασίας.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Το μηχάνημα δεν μπορεί να κουρεύει το γκαζόν σε ζώνες με μεγαλύτερη από την επιτρεπόμενη κλίση. Τοποθετήστε το εικονικό όριο πριν από την κεκλιμένη επιφάνεια, προκειμένου να εξαιρεθεί από την κοπή αυτή η ζώνη.

2. Ελέγξτε ολόκληρη την επιφάνεια εργασίας: εκτιμήστε τα εμπόδια και προσδιορίστε τις ζώνες που πρέπει να προγραμματιστούν και να εξαιρεθούν από την περιοχή εργασίας (Εικ. 7.B).

3.2 ΚΡΙΤΗΡΙΑ ΓΙΑ ΤΗΝ ΟΡΙΟΘΕΤΗΣΗ ΤΩΝ ΖΩΝΩΝ ΕΡΓΑΣΙΑΣ ΚΑΙ ΤΩΝ ΔΙΑΔΡΟΜΩΝ ΜΕΤΑΚΙΝΗΣΗΣ

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Κατά τον προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των ζωνών για εξαίρεση, πρέπει να παραμένετε σε απόσταση τουλάχιστον 6 μέτρων από το χλοοκοπτικό.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Οι αποστάσεις που αναφέρονται στο παρόν εγχειρίδιο αφορούν το μηχάνημα με διαμόρφωση χλοοκοπτικού. Εάν υπάρχουν διαφορετικά εξαρτήματα, ανατρέξτε στο αντίστοιχο εγχειρίδιο.

3.2.1 Ελάχιστες αποστάσεις των εικονικών ορίων και των αποστάσεων για την οριοθέτηση

Διαδικασία:

1. Εάν υπάρχει δάπεδο ή διάδρομος στο ίδιο επίπεδο με το γκαζόν, το εικονικό όριο μπορεί να συμπίπτει με το άκρο του δαπέδου (Εικ. 6.A).
2. Σε περίπτωση ύπαρξης πισίνας, λιμνούλας ή εκσκαφής, το εικονικό όριο πρέπει να προγραμματίζεται σε απόσταση τουλάχιστον 3 μέτρων (Εικ. 6.B). Εάν η πισίνα, η λιμνούλα ή η εκσκαφή βρίσκονται στο άκρο μιας πλαγιάς, το εικονικό όριο πρέπει να προγραμματιστεί σε απόσταση τουλάχιστον 5 μέτρων (Εικ. 6.C).
3. Στην περίπτωση δέντρων με προεξέχουσες ρίζες, το εικονικό όριο πρέπει να προγραμματίζεται με τρόπο ώστε να αποφεύγεται η διέλευση του χλοοκοπτικού ρομπότ από τις ανώμαλες επιφάνειες (Εικ. 6.D).
4. Το εικονικό όριο πρέπει να προγραμματιστεί έτσι ώστε το χλοοκοπτικό ρομπότ να παραμένει σε απόσταση τουλάχιστον 1,10 m από ζώνες με χαλίκι ή πέτρες (Εικ. 6.E).
5. Στην περίπτωση περιοχών με κλίση, τηρείτε τις οδηγίες της παρ. 3.1.2.
6. Σε περίπτωση συνεχών δομικών στοιχείων (τοίχοι, περιφράξεις, μπορντούρες κ.λπ.) με ύψος άνω των 50 cm, το εικονικό όριο πρέπει να προγραμματίζεται σε απόσταση τουλάχιστον 1,10 m από τα στοιχεία αυτά (Εικ. 6.F).
7. Σε όλες τις άλλες περιπτώσεις, το εικονικό όριο πρέπει να έχει ελάχιστη απόσταση 1,10 m μεταξύ του χλοοκοπτικού ρομπότ και του εμποδίου (Εικ. 6.G/H).
8. Σε περίπτωση οριοθέτησης εμποδίων που απέχουν μεταξύ τους λιγότερο από 150 cm, οριοθετήστε τα ως ένα ενιαίο εμπόδιο τηρώντας τις αποστάσεις που αναφέρονται παραπάνω (Εικ. 6.I).

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η περιοχή εργασίας και γενικά οι ζώνες στις οποίες μπορεί να πλοηγείται το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να οριοθετούνται από φυσικό φραγμό που δεν μπορεί να παραβιαστεί.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Αν η κλίση είναι μεγαλύτερη από 27%, η περιοχή με την κλίση πρέπει να αποκλειστεί από την περιοχή κουρέματος (βλ. παρ. 3.1.2).

3.2.2 Στενές δίοδοι

Διαδικασία:

1. Σε περίπτωση στενών διόδων, η απόσταση μεταξύ δύο εικονικών ορίων πρέπει να είναι Z ≥ 2 m (Εικ. 7.C).
2. Σε περίπτωση διόδου στην οποία η απόσταση μεταξύ των εικονικών ορίων είναι Z < 2m, στο τμήμα της περιοχής πέραν της διόδου (Εικ. 7.D) το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν μπορεί να μετακινηθεί αυτόματα. Στην περίπτωση αυτή, πρέπει να προγραμματιστούν δύο ξεχωριστές εικονικές ζώνες κοπής (Εικ. 7.E) και να συνδεθούν με μια εικονική διαδρομή μετακίνησης (Εικ. 7.F).
3. Εάν δεν είναι δυνατή η σύνδεση των δύο ζωνών με εικονικό διάδρομο, το τμήμα της περιοχής πέραν της διόδου πρέπει να θεωρείται “Κλειστή Ζώνη” (βλ. παρ. 3.2.3).

3.2.3 Κλειστές ζώνες

Οι περιοχές που δεν είναι προσβάσιμες αυτόνομα από το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσω μιας εικονικής διαδρομής μετακίνησης, πρέπει να προγραμματίζονται ως «Κλειστές ζώνες» (επιλογή διαθέσιμη στην εφαρμογή).
Κάθε κλειστή ζώνη μπορεί να έχει μια μέγιστη επιφάνεια (βλ. Πίνακα τεχνικών χαρακτηριστικών). Αν είναι αναγκαία η κάλυψη επιφάνειας μεγαλύτερης από τη μέγιστη επιφάνεια μιας Κλειστής Ζώνης, διαχωρίστε την επιφάνεια σε περισσότερες Κλειστές Ζώνες. Για την καταχώριση των κλειστών ζωνών πρέπει να εφαρμόζονται τα ίδια κριτήρια που περιγράφονται στην παρ. 3.2.1.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να μεταφέρεται χειροκίνητα σε κάθε κλειστή ζώνη και να τίθεται σε λειτουργία χειροκίνητα.

3.2.4 Διαδρομές μετακίνησης

Οι ζώνες του κήπου μεταξύ των οποίων μεσολαβούν περιοχές που δεν πρέπει να κουρεύονται, πρέπει να συνδέονται με διαδρομές μετακίνησης. Οι διαδρομές μετακίνησης πρέπει να τηρούν το μέγιστο όριο κλίσης 20%.

1. Από όλες τις πιθανές διαδρομές, επιλέξτε την πιο απλή διαδρομή μετακίνησης που επιτρέπει τη μεγαλύτερη απόσταση από ενδεχόμενα εμπόδια και δεν διασταυρώνεται με ζώνες που χρησιμοποιούνται συνήθως για στάθμευση, διέλευση οχημάτων ή ανθρώπων.
2. Η διαδρομή μετακίνησης περιλαμβάνει μια ζώνη ελιγμών που εκτείνεται 2 m δεξιά και 2 m αριστερά της προγραμματισμένης διαδρομής (Εικ. 8.D). Πρέπει να τηρούνται οι ακόλουθες ελάχιστες αποστάσεις μεταξύ της ζώνης ελιγμών και των διαφόρων στοιχείων του κήπου:

- 1,10 m από εμπόδια που οριοθετούνται από εικονικές περιμέτρους ή ζώνες μη κοπής (Εικ. 8.A).
- 1,10 m από σταθερά μη οριοθετημένα εμπόδια ή συνεχή δομικά στοιχεία (Εικ. 8.B).
- 1,10 m από δημόσιους δρόμους (Εικ. 8.C).
- 1,10 m από πισίνες (Εικ. 8.E).
- 1,10 m από μονοπάτια (Εικ. 8.F).
- 1,10 m από πρανή ή απότομες πλαγιές (Εικ. 8.G).
- 1,10 m από πεζοδρόμια (Εικ. 8.H).

3. Σε περίπτωση στενών διόδων στις οποίες δεν μπορούν να τηρηθούν οι αποστάσεις αυτές, η δίοδος πρέπει να οριοθετείται με μη παραβιάσιμα εμπόδια, εάν δεν υπάρχουν ήδη.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Οι διαδρομές μετακίνησης που προγραμματίζονται εντός στενών διόδων ενδέχεται να μην επιτρέπουν κατάλληλη λήψη του δορυφορικού σήματος, επηρεάζοντας την ακρίβεια λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ.

3.3 ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΕΞΑΡΤΗΜΑΤΩΝ



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Χρησιμοποιήστε μόνο τον φορτιστή μπαταρίας και το τροφοδοτικό που παρέχονται από τον κατασκευαστή. Η ακατάλληλη χρήση μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία ή/και υπερθέρμανση.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος κοπής στα άνω και κάτω άκρα.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια και υποδήματα για να αποφύγετε κινδύνους κοπής στα άνω και κάτω άκρα.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος εισόδου σκόνης στα μάτια.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γυαλιά για να αποφύγετε κινδύνους από σκόνη στα μάτια.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Μην συνδέετε την παροχή ρεύματος πριν ολοκληρωθούν όλες οι εργασίες εγκατάστασης. Εάν είναι απαραίτητο, διακόψτε τη γενική παροχή ρεύματος κατά την εγκατάσταση.



ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:
Για την ηλεκτρική σύνδεση, είναι απαραίτητο να υπάρχει πρίζα κοντά στον χώρο εγκατάστασης. Βεβαιωθείτε ότι η σύνδεση με το δίκτυο τροφοδοσίας συμμορφώνεται με τους ισχύοντες νόμους της χώρας στην οποία χρησιμοποιείται.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Το τροφοδοτούμενο κύκλωμα πρέπει να προστατεύεται από διαφορικό διακόπτη (RCD - ρελέ διαρροής) με ρεύμα ενεργοποίησης που δεν υπερβαίνει τα 30 mA.

3.3.1 Φόρτιση χλοοκοπτικού ρομπότ μετά την εγκατάσταση

Πριν χρησιμοποιήσετε το προϊόν για πρώτη φορά, φορτίστε πλήρως τις μπαταρίες (βλ. παρ. 4.5).

3.4 ΕΓΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΤΟΥ ΔΟΡΥΦΟΡΙΚΟΥ ΣΤΑΘΜΟΥ ΑΝΑΦΟΡΑΣ (ΑΝ ΧΡΕΙΑΖΕΤΑΙ)

Για τη λειτουργία του, το χλοοκοπτικό ρομπότ λαμβάνει δορυφορικά δεδομένα διόρθωσης, τα οποία μεταδίδονται μέσω του STIGA Cloud. Το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι διαθέσιμο σε πολλές χώρες. Βεβαιωθείτε εκ των προτέρων ότι το δορυφορικό σήμα διόρθωσης είναι παρόν στο σημείο εγκατάστασης στην ιστοσελίδα stiga.com ή μέσω APP. Εάν το δορυφορικό σήμα διόρθωσης δεν είναι διαθέσιμο στο σημείο εγκατάστασης, πρέπει να εγκατασταθεί ένας δορυφορικός σταθμός αναφοράς, ο οποίος διατίθεται ως αξεσουάρ.
Για να επαληθεύσετε την παρουσία του σήματος δορυφορικής διόρθωσης στον τόπο εγκατάστασης του χλοοκοπτικού ρομπότ, ακολουθήστε την καθοδηγούμενη διαδικασία μέσω της εφαρμογής.
Εάν το δορυφορικό σήμα διόρθωσης δεν είναι διαθέσιμο στο σημείο εγκατάστασης, εφαρμόστε την ακόλουθη διαδικασία εγκατάστασης του δορυφορικού σταθμού αναφοράς (δεν περιλαμβάνεται).



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για λόγους ασφαλείας, ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς δεν πρέπει να μετακινηθεί ποτέ μετά τον προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών. Το χλοοκοπτικό ρομπότ μπορεί να βρεθεί εκτός της προγραμματισμένης περιοχής εργασίας. Αν μετακινηθεί ο σταθμός αναφοράς, είναι αναγκαία η επανάληψη του προγραμματισμού.



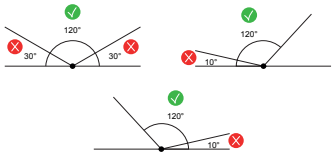
ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για λόγους ασφαλείας, ο προγραμματισμός των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων περιοχών πραγματοποιήθηκε μέσω δορυφορικού σήματος διόρθωσης. Εάν επιθυμείτε να χρησιμοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσω δορυφορικού σταθμού αναφοράς, απαιτείται επαναπρογραμματισμός. Ομοίως, αν ο προγραμματισμός των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων περιοχών έχει πραγματοποιηθεί μέσω δορυφορικού σταθμού αναφοράς. Εάν επιθυμείτε να χρησιμοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσω δορυφορικού σήματος διόρθωσης, απαιτείται επαναπρογραμματισμός.

3.4.1 Έλεγχοι για την εγκατάσταση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς

ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ: **Χρησιμοποιήστε μόνο τον φορτιστή μπαταρίας και το τροφοδοτικό που παρέχονται από τον κατασκευαστή. Η ακατάλληλη χρήση μπορεί να προκαλέσει ηλεκτροπληξία ή/και υπερθέρμανση.**	**ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:** **Το τροφοδοτούμενο κύκλωμα πρέπει να προστατεύεται από διαφορικό διακόπτη (RCD - ρελέ διαρροής) με ρεύμα ενεργοποίησης που δεν υπερβαίνει τα 30 mA.**
ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ: **Για την ηλεκτρική σύνδεση, είναι απαραίτητο να υπάρχει πρίζα κοντά στον χώρο εγκατάστασης. Βεβαιωθείτε ότι η σύνδεση με το δίκτυο τροφοδοσίας συμμορφώνεται με τους ισχύοντες νόμους της χώρας στην οποία χρησιμοποιείται.**	**ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ:** **Μην συνδέετε την παροχή ρεύματος πριν ολοκληρωθούν όλες οι εργασίες εγκατάστασης. Εάν είναι απαραίτητο, διακόψτε τη γενική παροχή ρεύματος κατά την εγκατάσταση.**
ΥΠΟΧΡΕΩΤΙΚΗ ΧΡΗΣΗ ΓΑΝΤΙΩΝ: **Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια για να αποφύγετε κινδύνους κοπής στα άνω άκρα.**	**ΥΠΟΧΡΕΩΤΙΚΗ ΧΡΗΣΗ ΓΥΑΛΙΩΝ:** **Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γυαλιά για να αποφύγετε κινδύνους από σκόνη στα μάτια.**
ΗΛΕΚΤΡΙΚΟΣ ΚΙΝΔΥΝΟΣ: **Μην συνδέετε το τροφοδοτικό σε πρίζα αν το φις ή το καλώδιο είναι ελαττωματικά. Μην συνδέετε και μην αγγίζετε το φθαρμένο καλώδιο πριν το αποσυνδέσετε από την παροχή ρεύματος.** **Το ελαττωματικό καλώδιο μπορεί να προκαλέσει επαφή με σημεία υπό τάση.**	

Ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς πρέπει υποχρεωτικά να βρίσκεται σε περιοχή όπου ο ουρανός είναι πλήρως ορατός. Ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς πρέπει να τοποθετηθεί πάνω από στοιχεία που προκαλούν παρεμβολές, όπως: δέντρα με πυκνό φύλλωμα, θάμνοι, τοίχοι περίφραξης, μεταλλικές περιφράξεις, κτίρια και ανακλαστικές επιφάνειες όπως τζάμια ή μεταλλικά τοιχώματα. Απαιτείται σύνδεση σε ηλεκτρική πρίζα (Εικ. 17).

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Ο ουρανός θεωρείται πλήρως ορατός όταν είναι ελεύθερος σε γωνία τουλάχιστον 120° προς όλες τις κατευθύνσεις.



3.4.2 Διαδικασία εγκατάστασης του δορυφορικού σταθμού αναφοράς

Σε σχέση με την Εικ. 16, η εγκατάσταση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς (A) πρέπει να πραγματοποιείται μέσω του στηρίγματος στερέωσης (E). Για την τροφοδοσία απαιτείται τροφοδοτικό (F) και σύνδεση σε ηλεκτρική πρίζα.

Προετοιμάστε την περιοχή εγκατάστασης του τροφοδοτικού (F) έτσι ώστε να προστατεύεται από την ηλιακή ακτινοβολία και να μην υπάρχει κίνδυνος να βυθιστεί στο νερό υπό οποιεσδήποτε καιρικές συνθήκες.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Το ηλεκτρικό καλώδιο, το τροφοδοτικό, η προέκταση και κάθε άλλο ηλεκτρικό καλώδιο που δεν ανήκει στο προϊόν πρέπει να παραμένουν εκτός της περιοχής κοπής, ώστε να απέχουν από επικίνδυνα κινούμενα μέρη και να αποφεύγονται ζημιές στα καλώδια που ενδέχεται να προκαλέσουν επαφή με μέρη υπό τάση.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Το ηλεκτρικό καλώδιο και το τροφοδοτικό πρέπει να τοποθετηθούν έτσι ώστε να μην αποτελούν κίνδυνο για παιδιά, ανθρώπους ή ζώα.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για λόγους ασφαλείας, ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς δεν πρέπει να μετακινηθεί ποτέ μετά τον προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών. Το χλοοκοπτικό ρομπότ μπορεί να βρεθεί εκτός της προγραμματισμένης περιοχής εργασίας. Αν μετακινηθεί ο σταθμός αναφοράς, είναι αναγκαία η επανάληψη του προγραμματισμού.

Απαιτήσεις και υποχρεώσεις:

Είναι αναγκαία τα ακόλουθα εξαρτήματα (βλ. εικ.16):
(A) Δορυφορικός σταθμός αναφοράς,
(E) Στήριγμα στερέωσης,
(H) Καβαλέτο για τη στερέωση του στηρίγματος σε στύλο ή βίδες για επιτοίχια στερέωση (δεν περιλαμβάνονται),
(G) Βίδες για τη στερέωση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς στο στήριγμα,
(F) Τροφοδοτικό,
(L) Καλώδιο προέκτασης.

Διαδικασία (Εικ. 18):

1. Ελέγξτε τις απαιτήσεις εγκατάστασης στην παρ. 3.4.1.
2. Στερεώστε το στήριγμα (E) σε τοίχο (N) χρησιμοποιώντας τις βίδες στερέωσης (δεν περιλαμβάνονται) και βεβαιωθείτε ότι είναι αλφαδιασμένο. Αν η τοποθέτηση γίνεται σε στύλο (M), χρησιμοποιήστε το καβαλέτο του εξοπλισμού (H) για να στερεώσετε το στήριγμα (E).
3. Στερεώστε τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς (A) στο στήριγμα (E) με τον σύνδεσμο (C) στραμμένο προς τα κάτω, χρησιμοποιώντας τις βίδες (G). Βεβαιωθείτε ότι ο σταθμός βρίσκεται σε απόλυτα οριζόντια θέση. Συνδέστε τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς με το τροφοδοτικό (F) ή με το καλώδιο προέκτασης μέσω του συνδέσμου (C) και βιδώστε τον δακτύλιο.
4. Στερεώστε το ηλεκτρικό καλώδιο έτσι ώστε να προστατεύεται από φθορές και να μην προκαλεί κινδύνους.
5. Συνδέστε το φις του τροφοδοτικού (F) στην πρίζα.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Το πάνω μέρος του δορυφορικού σταθμού αναφοράς πρέπει να βρίσκεται όσο το δυνατόν πιο κοντά στο πάνω μέρος του τοίχου ή του στύλου (Εικ. 18/19).

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Αν χρειάζεται, μπορείτε να επεκτείνετε το καλώδιο που τροφοδοτεί τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς χρησιμοποιώντας καλώδια προέκτασης, τα οποία διατίθενται ως αξεσουάρ. Επιτρέπεται η χρήση έως δύο καλωδίων προέκτασης 5 μέτρων ή ενός καλωδίου 15 μέτρων.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για την αποφυγή παρεμβολών, ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς πρέπει να εγκατασταθεί σε απόσταση τουλάχιστον 400 cm από άλλους δορυφορικούς σταθμούς αναφοράς που ενδέχεται να υπάρχουν στην περιοχή.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Ο τοίχος ή ο στύλος στερέωσης του δορυφορικού σταθμού αναφοράς πρέπει να είναι σταθερός και να μην κινείται, να μην ταλαντεύεται και να μην περιστρέφεται, για παράδειγμα, σε περίπτωση ισχυρού ανέμου ή κακοκαιρίας. Η κίνηση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς επηρεάζει την ακρίβεια λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Κατά την εγκατάσταση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς απαιτείται μεγάλη προσοχή. Υπάρχει κίνδυνος πτώσης από μεγάλο ύψος ή πτώσης αντικειμένων στο κενό.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Αν μετακινηθεί ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς, είναι απαραίτητο να προγραμματίσετε εκ νέου τα εικονικά όρια, τις διαδρομές μετακίνησης και τις εξαιρούμενες ζώνες μέσω της εφαρμογής.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Βεβαιωθείτε ότι ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς είναι εγκατεστημένος σε απόλυτα οριζόντια θέση.

3.5 ΠΡΩΤΗ ΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΣΗ ΤΟΥ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Η αυτόματη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ απαιτεί μια σειρά ρυθμίσεων που μπορούν να πραγματοποιηθούν μέσω κινητής συσκευής (smartphone) iOS ή Android με εγκατεστημένη την εφαρμογή «STIGA GO» (Εικ. 23).
Η εφαρμογή iOS είναι διαθέσιμη στο iOS App Store. Η εφαρμογή Android είναι διαθέσιμη στο Google Play Store.
Κατά την πρώτη εγκατάσταση, πρέπει να συνδέσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ στην εφαρμογή “STIGA.GO”. Ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής “STIGA.GO”.

Install Stiga.GO App

Available on the App Store

GET IT ON Google Play

3.5.1 Prelogin

Κατά την πρώτη είσοδο στην εφαρμογή, μπορείτε:
- Να προβάλετε τις σελίδες με πληροφορίες σχετικά με τους αντιπροσώπους και τα προϊόντα STIGA.
- Να πραγματοποιήσετε την πρώτη καταχώριση.
- Να πραγματοποιήσετε τη σύνδεση για μη καταχωρισμένους χρήστες.

3.5.2 Καταχώριση (sign up)

Το τμήμα “Καταχώριση” επιτρέπει την καταχώριση του χρήστη και ενεργοποιεί την πρόσβαση σε όλες τις λειτουργίες της εφαρμογής. Ο χρήστης μπορεί να συνδεθεί μέσω του λογαριασμού του στο Google, στο Facebook και στο Apple ή να δημιουργήσει νέο λογαριασμό συμπληρώνοντας τα απαιτούμενα πεδία.
Η διαδικασία καταχώρισης απαιτεί επαλήθευση μέσω ηλεκτρονικού ταχυδρομείου.

3.5.3 Σύνδεση συσκευής (Pairing)

Το τμήμα «Σύνδεση συσκευής» επιτρέπει, μέσω σύνδεσης Bluetooth®, τη σύνδεση της κινητής συσκευής σας με το χλοοκοπτικό ρομπότ και τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς (εάν υπάρχει).

Για να πραγματοποιήσετε τη σύνδεση, είναι απαραίτητο το χλοοκοπτικό ρομπότ και ο δορυφορικός σταθμός αναφοράς (εάν υπάρχει) να είναι ενεργοποιημένα και να βρίσκονται σε απόσταση μικρότερη των 8 μέτρων από την κινητή συσκευή.
Για να συνδέσετε ένα νέο χλοοκοπτικό ρομπότ STIGA, πατήστε το κουμπί «προσθήκη συσκευής» (+) και ακολουθήστε την καθοδηγούμενη διαδικασία.
Όταν ολοκληρωθεί η σύνδεση, εμφανίζεται η αρχική σελίδα του προϊόντος, από την οποία μπορείτε να αποκτήσετε πρόσβαση στα διάφορα διαθέσιμα μενού.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: αν το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν ανιχνεύεται από την κινητή συσκευή, βεβαιωθείτε ότι δεν είναι ήδη συνδεδεμένο μέσω Bluetooth® σε άλλη κινητή συσκευή.

3.5.4 Συνδεσιμότητα εξ αποστάσεως και ενεργοποίηση της κάρτας SIM

Το χλοοκοπτικό ρομπότ διαθέτει μονάδα κινητής τηλεφωνίας με κάρτα SIM που επιτρέπει τη σύνδεση με το cloud STIGA και τον απομακρυσμένο έλεγχο του ρομπότ. Μετά την ολοκλήρωση της σύνδεσης της συσκευής με τον λογαριασμό χρήστη, απαιτείται η ενεργοποίηση της κάρτας SIM.

Διαδικασία:

Ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής.

3.5.5 Garage και σελίδα προϊόντος (Device page)

Στο τμήμα “Garage” εμφανίζονται όλα τα προϊόντα Stiga που είναι καταχωρισμένα στο προφίλ του χρήστη.
Τα καταχωρισμένα προϊόντα εμφανίζονται αλλάζοντας τις σελίδες προς τα δεξιά και προς τα αριστερά.
Για κάθε ένα από τα προϊόντα που εμφανίζονται, μπορείτε να έχετε πρόσβαση σε μια σειρά επιλογών που σας επιτρέπουν:

- Να μετονομάσετε ή να διαγράψετε τη συσκευή από τον λογαριασμό χρήστη.
- Να προβάλετε τις πληροφορίες και τα εγχειρίδια του προϊόντος.
- Να ελέγξετε την κατάσταση της σύνδεσης στο δίκτυο κινητής τηλεφωνίας και την κατάσταση του σήματος GNSS του χλοοκοπτικού ρομπότ και του σταθμού αναφοράς (εάν υπάρχει).
- Να ενημερώσετε το λογισμικό.

Από το τμήμα “Garage” μπορείτε να ανοίξετε τη “Σελίδα προϊόντος” για κάθε καταχωρισμένο προϊόν.
Η σελίδα προϊόντος του χλοοκοπτικού ρομπότ υποδιαιρείται σε τρεις ενότητες:

- Ρομπότ.
- Ρυθμίσεις.
- Ο κήπος μου.

Η ενότητα “Ρομπότ” σας επιτρέπει:

- Να ελέγχετε την κατάσταση του χλοοκοπτικού ρομπότ (επίπεδο μπαταρίας, κατάσταση λειτουργίας, επιλεγμένη λειτουργία κοπής).
- Να ενεργοποιείτε και να απενεργοποιείτε το χλοοκοπτικό ρομπότ.
- Να επιλέγετε την αναγκαστική επιστροφή του χλοοκοπτικού ρομπότ στο σημείο εκκίνησης.
- Να ενεργοποιείτε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ σε περιοχή που δεν είναι προσβάσιμη αυτόνομα.

Η ενότητα “Ρυθμίσεις” σας επιτρέπει:

- Να επιλέγετε τη λειτουργία “Μονή κοπή” ή “Προγραμματισμένη κοπή” (αν είναι διαθέσιμη).
- Να επιλέγετε ή να αλλάζετε το πρόγραμμα εργασίας.
- Να επιλέγετε ή να αλλάζετε το ύψος κοπής.
- Να ενεργοποιείτε τη διαδικασία αδρανοποίησης για τη χειμερινή αποθήκευση.
- Να ενεργοποιείτε και να επιλέγετε την ευαισθησία του αισθητήρα βροχής.
- Να ενεργοποιείτε πρόσθετε βοηθητικές λειτουργίες.

Η ενότητα “Ο κήπος μου” σας επιτρέπει:

- Να ορίζετε τα εικονικά όρια, τις διαδρομές μετακίνησης και τις εξαιρούμενες περιοχές μέσω των καθοδηγούμενων διαδικασιών της εφαρμογής.
- Να προβάλετε τον χάρτη του κήπου με τα καταχωρισμένα στοιχεία και τη θέση του χλοοκοπτικού ρομπότ σε πραγματικό χρόνο.
- Να επιλέγετε την επιθυμητή κατεύθυνση κοπής.
- Να ενεργοποιείτε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ σε συγκεκριμένη περιοχή του κήπου.

3.5.6 Αρχικοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ

Η αρχικοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ είναι υποχρεωτική και απαιτείται από την εφαρμογή:

- Κατά την πρώτη ενεργοποίηση του προϊόντος.
- Κατά την ενεργοποίηση ή την επανεκκίνηση του χλοοκοπτικού ρομπότ.
- Όταν το χλοοκοπτικό ρομπότ μετακινείται χειροκίνητα.

Διαδικασία πρώτη ενεργοποίησης του προϊόντος:

1. Ενεργοποιήστε την αρχικοποίηση όπως απαιτείται από την εφαρμογή και περιμένετε την ολοκλήρωση της διαδικασίας. Το χλοοκοπτικό ρομπότ κινείται προς τα εμπρός κατά τρία βήματα του 1 m περίπου.

Διαδικασία σε περίπτωση χειροκίνητης ενεργοποίησης ή μετακίνησης του χλοοκοπτικού ρομπότ:

1. Τοποθετήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ εντός προγραμματισμένης περιοχή, έτσι ώστε να μπορεί να μετακινηθεί προς τα εμπρός τουλάχιστον κατά 3 μέτρα, παραμένοντας εντός των εικονικών ορίων χωρίς να συναντήσει εμπόδια.
2. Ενεργοποιήστε την αρχικοποίηση όπως απαιτείται από την εφαρμογή και περιμένετε την ολοκλήρωση της διαδικασίας. Το χλοοκοπτικό ρομπότ κινείται προς τα εμπρός κατά τρία βήματα του 1 m περίπου.

3.5.7 Προγραμματισμός εικονικών ορίων, διαδρομών μετακίνησης και εξαιρούμενων ζωνών

Πριν προχωρήσετε στον προγραμματισμό, βεβαιωθείτε ότι έχετε ολοκληρώσει τα εξής βήματα: σύνδεση συσκευής (παρ. 3.5.3) και αρχικοποίηση χλοοκοπτικού ρομπότ (παρ. 3.5.6).

Ο προγραμματισμός των εικονικών ορίων των διαφόρων περιοχών και των κλειστών ζωνών, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών πραγματοποιείται μέσω των αντίστοιχων καθοδηγούμενων διαδικασιών της εφαρμογής "STIGA.GO". Οι διαδικασίες απαιτούν τη χειροκίνητη οδήγηση του χλοοκοπτικού ρομπότ, περπατώντας δίπλα στο μηχάνημα (παρ. 3.2).

Απαιτήσεις και υποχρεώσεις:

- Κινητή συσκευή Android ή iOS συνδεδεμένη στο internet (δεν περιλαμβάνεται) (Εικ. 20.A).

Το ρομπότ μπορεί να οδηγηθεί:

- Μέσω εικονικού Joystick στην εφαρμογή (Εικ. 20.B).

Στη συνέχεια περιγράφονται τα πιο σημαντικά βήματα:

1. Κατεβάστε την εφαρμογή "STIGA.GO" από το Google Play Store για τις συσκευές Android ή από το App Store για τις συσκευές iOS.
2. Εφαρμόστε τη διαδικασία εκκίνησης του ρομπότ που περιγράφεται στην εφαρμογή.
3. Μετακινήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ με το εικονικό Joystick στο επιθυμητό σημείο έναρξης του προγραμματισμού.
4. Ξεκινήστε την καταχώριση των εικονικών ορίων ή των διαδρομών πατώντας το αντίστοιχο κουμπί.
5. Μετακινήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ με το εικονικό Joystick κατά μήκος όλης της περιμέτρου ή της διαδρομής που θέλετε να προγραμματίσετε. Το αρχικό και το τελικό σημείο της εικονικής περιμέτρου πρέπει να συμπίπτουν. Μπορείτε επίσης να καταχωρίσετε την περίμετρο ή τις εικονικές διαδρομές χρησιμοποιώντας τη μέθοδο «point to point». Στην περίπτωση αυτή, το ρομπότ καταγράφει την περίμετρο ή τη διαδρομή ως ακολουθία ευθειών μεταξύ των σημείων που επιλέγει ο χρήστης.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Τηρείτε τις ελάχιστες αποστάσεις από τα εμπόδια και τις οδηγίες της παρ. 3.2.1.

6. Επιβεβαιώστε την καταχώριση.

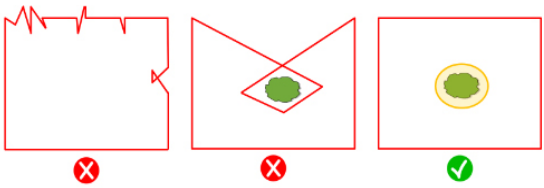
ΣΗΜΕΙΩΣΗ: μετά την ολοκλήρωση της προγραμματισμού των εικονικών ορίων, το χλοοκοπτικό ρομπότ διανύει εκ νέου ολόκληρη την εικονική περίμετρο για να ελέγξει αν ο προγραμματισμός έχει πραγματοποιηθεί σωστά.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για να διαχειριστείτε με διαφορετικό τρόπο διάφορες περιοχές του κήπου, μπορείτε να προγραμματίσετε περισσότερες από μία εικονικές ζώνες.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: πριν από τον προγραμματισμό των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων περιοχών, είναι αναγκαίος ο προγραμματισμός των εικονικών ορίων.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: μην μετακινείτε το χλοοκοπτικό ρομπότ με το χέρι, καθώς κάθε χειροκίνητη μετακίνησή του καθιστά αναγκαία την επανάληψη της διαδικασίας αρχικοποίησης.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: για τη σωστή λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ, αποφύγετε την παρουσία διασταυρώσεων ή/και επικαλύψεων στην εικονική περίμετρο.





ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κατά τον προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των ζωνών για εξαίρεση, πρέπει να παραμένετε σε απόσταση τουλάχιστον 6 μέτρων από το χλοοκοπτικό.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η περιοχή εργασίες και οι διαδρομές που χρησιμοποιεί το μηχάνημα για τις μετακινήσεις του πρέπει να προγραμματίζονται έτσι ώστε να μην περιλαμβάνουν δημόσιους χώρους και ζώνες που χρησιμοποιούνται συνήθως για στάθμευση και διέλευση οχημάτων ή πεζών, προκειμένου να αποφεύγονται τραυματισμοί, ζημίες ή ατυχήματα.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για την προσωπική του ασφάλεια και για την αποφυγή ατυχημάτων και τραυματισμών ανθρώπων ή ζώων, ο χειριστής πρέπει να γνωρίζει την περιοχή στην οποία κατευθύνει χειροκίνητα το χλοοκοπτικό ρομπότ. Όταν οδηγείτε το ρομπότ, να περπατάτε προσεκτικά για να αποφύγετε τις πτώσεις.



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η περιοχή εργασίας και γενικά οι ζώνες στις οποίες μπορεί να πλοηγείται το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να οριοθετούνται από φυσικό φραγμό που δεν μπορεί να παραβιαστεί.
Μεριμνήστε για την κατάλληλη περίφραξη ή επιβλέπετε το χλοοκοπτικό ρομπότ κατά τη λειτουργία του.

3.5.8 Χάρτης του κήπου

Από την ενότητα "Ο κήπος μου" έχετε πρόσβαση στον χάρτη τον κήπου και μπορείτε να προβάλλετε:
- Τα εικονικά όρια.
- Τις εξαιρούμενες ζώνες.
- Τις διαδρομές μετακίνησης.
- Τη θέση του χλοοκοπτικού ρομπότ σε πραγματικό χρόνοι.
- Την αντίστοιχη διαδρομή επιστροφής.

3.5.9 Μονή κοπή (spot cut)

Εάν έχει επιλεγεί η "Μονή κοπή", το χλοοκοπτικό ρομπότ λειτουργεί εκτελώντας έναν μόνο κύκλο εργασίας.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: όταν το χλοοκοπτικό ρομπότ ολοκληρώσει έναν κύκλο κάλυψης ολόκληρου του κήπου, επιστρέφει στο σημείο στάθμευσης.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: όταν το χλοοκοπτικό ρομπότ ολοκληρώνει έναν κύκλο κάλυψης μιας επιμέρους ζώνης, συνεχίζει απευθείας προς την επόμενη ζώνη κοπής.

3.5.10 Διαχείριση πακέτου δεδομένων

Ελέγξτε την κατάσταση χρήσης του πακέτου δεδομένων στον ιστότοπο Stiga.com.

3.5.11 Κλείδωμα πληκτρολογίου (App Lock)

Για να αποτρέψετε τη χρήση του χλοοκοπτικού ρομπότ από παιδιά ή μη εξουσιοδοτημένα άτομα, μπορείτε να κλειδώσετε τη λειτουργία του πληκτρολογίου. Με τον τρόπο αυτό μπορείτε να χειρίζεστε το χλοοκοπτικό ρομπότ μόνο μέσω της εφαρμογής.

Διαδικασία:
1. Ενεργοποιήστε ή απενεργοποιήστε τη λειτουργία Κλείδωμα πληκτρολογίου/App Lock από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής.

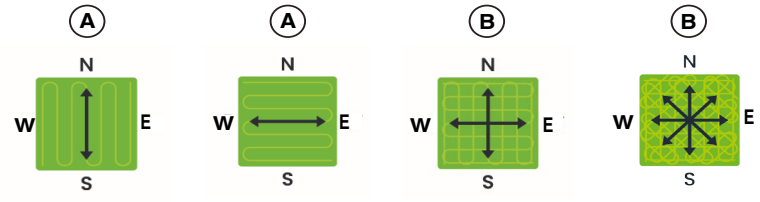
ΣΗΜΕΙΩΣΗ: όταν η λειτουργία είναι ενεργοποιημένη, το κλείδωμα πληκτρολογίου παραμένει ενεργό ακόμα και αν απενεργοποιηθεί το χλοοκοπτικό ρομπότ.

3.5.12 Επιλογή της επιθυμητής λειτουργίας πλοήγησης

Η λειτουργία επιτρέπει την επιλογή του τρόπου πλοήγησης με τον οποίο κινείται το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσα στον κήπο για το κούρεμα του γκαζόν.

Μπορείτε να επιλέξετε διάφορες κατευθύνσεις κοπής (A) ή συνδυασμούς αυτών (B). Μπορείτε επίσης να πραγματοποιήσετε τη ρύθμιση ακριβείας για την επιλεγμένη κατεύθυνση κοπής, έτσι ώστε να ευθυγραμμιστεί με τυχόν κατασκευές ή σχήματα του κήπου. Η ρύθμιση μπορεί να πραγματοποιηθεί σε εύρος από -90° έως +90°, με ακρίβεια 0,1°.

Η αλλαγή του τρόπου πλοήγησης που πραγματοποιείται από τον χρήστη σε μια περιοχή στην οποία η κοπή έχει ξεκινήσει, αλλά δεν έχει ολοκληρωθεί, τίθεται σε εφαρμογή μετά την ολοκλήρωση της κοπής στη συγκεκριμένη περιοχή.



Διαδικασία:

1. Επιλέξτε τον επιθυμητό τρόπο πλοήγησης από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής.
2. Αν χρειάζεται, ρυθμίστε την κατεύθυνση κοπής με τα κουμπιά «+» και «-» έως ότου επιτευχθεί η επιθυμητή ρύθμιση.

3.5.13 Κοπή άκρων (Border Cut)

Η επιλογή "Κοπή άκρων", αν ενεργοποιηθεί, ενεργοποιεί την κοπή στα άκρα του κήπου και των εξαιρούμενων ζωνών. Η κοπή εκτελείται από το χλοοκοπτικό ρομπότ μετά την ολοκλήρωση της κοπής στην προγραμματισμένη ζώνη.

Διαδικασία:

1. Ενεργοποιήστε τη λειτουργία «κοπή άκρων» από το μενού «ρυθμίσεις» της εφαρμογής. Μπορείτε να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία ξεχωριστά για κάθε προγραμματισμένη εικονική ζώνη ή ζώνη μη κοπής.

3.5.14 Αισθητήρας βροχής

Η λειτουργία «Αισθητήρας βροχής» σας επιτρέπει να ενεργοποιήσετε ή να απενεργοποιήσετε τον αισθητήρα βροχής του χλοοκοπτικού ρομπότ.

Διαδικασία:

1. Ενεργοποιήστε τη λειτουργία από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής.

3.5.15 Ενημέρωση λογισμικού (Firmware Update)

Οι ενημερώσεις του λογισμικού του προϊόντος, εάν υπάρχουν, εμφανίζονται στη σελίδα προβολής του προϊόντος στο τμήμα «Garage».

3.5.16 Προφίλ / Επιλογή προτιμώμενου αντιπροσώπου / Μηνύματα

Στην ενότητα «Προφίλ» μπορείτε να αλλάξετε τα στοιχεία του λογαριασμού σας και να αλλάξετε τον κωδικό πρόσβασης.

Στην ενότητα «Dealer» μπορείτε να επιλέξετε το επιθυμητό κέντρο εξυπηρέτησης πελατών.

Η ενότητα «Μηνύματα» επιτρέπει την προβολή μηνυμάτων/πληροφοριών.

3.5.17 Τροποποίηση ή διαγραφή της εικονικής περιμέτρου, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών

Μπορείτε να αλλάξετε την εικονική περίμετρο των διαφόρων ζωνών με δύο τρόπους:
- Διαγραφή στοιχείου: το στοιχείο διαγράφεται πλήρως και απαιτείται νέα καταχώριση.
- Επεξεργασία στοιχείου: επιτρέπει την επεξεργασία τμήματος του στοιχείου, χωρίς την πλήρη διαγραφή του.

Σε περίπτωση που χρειαστεί να τροποποιήσετε τις διαδρομές μετακίνησης ή τις εξαιρούμενες ζώνες, πρέπει να τις διαγράψετε και στη συνέχεια να τις καταχωρίσετε εκ νέου.

Διαδικασία:
1. Για να διαγράψετε ένα στοιχείο από τον χάρτη, επιλέξτε το από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής και πατήστε το κουμπί «Διαγραφή».
2. Για να αλλάξετε την εικονική περίμετρο, επιλέξτε την επιθυμητή εικονική ζώνη από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής και πατήστε το κουμπί «Τροποποίηση». Στη συνέχεια, ακολουθήστε την καθοδηγούμενη διαδικασία μέσω της εφαρμογής.

3.5.18 Επιλογή της προτεραιότητας κοπής των ζωνών του κήπου

Οι ποικίλες εικονικές ζώνες του κήπου κουρεύονται σύμφωνα με τη σειρά καταχώρισής τους.

Μπορείτε να αλλάξετε την προτεραιότητα κοπής των επιμέρους ζωνών, ώστε να αλλάξετε τη σειρά κοπής.

Διαδικασία:

1. Επιλέξτε την επιθυμητή εικονική ζώνη κοπής από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής και σύρετέ την στη θέση που επιθυμείτε εντός της λίστας των ζωνών.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για κάθε περιοχή του κήπου αναγράφεται επίσης το ποσοστό ολοκλήρωσης της κοπής, προσδιορίζοντας έτσι τις περιοχές που έχουν ήδη κουρευτεί πλήρως και την πρόοδο της περιοχής που κουρεύεται τη συγκεκριμένη στιγμή.

3.5.19 Προσωρινή εξαίρεση ζώνης (αν υπάρχει)

Η λειτουργία «Προσωρινή εξαίρεση ζώνης» επιτρέπει την προσωρινή εξαίρεση ενός τμήματος του κήπου από την περιοχή κοπής. Η επιλέξιμη περιοχή πρέπει να είναι ένα τμήμα της περιμέτρου μεταξύ δύο σημείων A και B που επιλέγονται από τον χρήστη και το ευθύγραμμο τμήμα που τα συνδέει. Η επιλεγμένη περιοχή δεν μπορεί να τέμνει διαδρομές μετακίνησης.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν θα εισέρχεται εντός της εξαιρούμενης περιοχής έως τη λήξη του καθορισμένου χρόνου, αλλά θα συνεχίσει να λειτουργεί στα υπόλοιπα τμήματα του κήπου.

Διαδικασία:

1. Επιλέξτε τη λειτουργία από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής.
2. Ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής για να επιλέξετε το τμήμα του κήπου που θέλετε να εξαιρέσετε και επιλέξτε την επιθυμητή διάρκεια.

3.5.20 Μείνε μακριά (Stay Away) (αν υπάρχει)

Η λειτουργία “Μείνε μακριά” (Stay Away) επιτρέπει την προσωρινή εξαίρεση ενός τμήματος του κήπου από την περιοχή κοπής. Η επιλέξιμη περιοχή είναι ένας κύκλος με ακτίνα που ορίζεται από τον χρήστη και κέντρο τη θέση GPS της κινητής συσκευής ή ένα επιλεγμένο σημείο στον εικονικό χάρτη. Η επιλεγμένη περιοχή δεν μπορεί να τέμνει διαδρομές μετακίνησης.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν θα εισέρχεται εντός της εξαιρούμενης περιοχής έως τη λήξη του καθορισμένου χρόνου, αλλά θα συνεχίσει να λειτουργεί στα υπόλοιπα τμήματα του κήπου.

Διαδικασία:
1. Επιλέξτε τη λειτουργία από το μενού «Ρυθμίσεις» της εφαρμογής.
2. Ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής για να επιλέξετε το τμήμα του κήπου που θέλετε να εξαιρέσετε και επιλέξτε την επιθυμητή διάρκεια.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Εάν για την επιλογή του κέντρου του κύκλου χρησιμοποιείται η θέση GPS της κινητής συσκευής, η θέση αυτού του σημείου και, ως εκ τούτου, της περιοχής μη κοπής, εξαρτάται από την ακρίβεια του σήματος GPS που λαμβάνει η κινητή συσκευή, η οποία είναι συνήθως +/- 5 μέτρα.

4. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ

Απαιτήσεις και υποχρεώσεις:
- Εγκατάσταση του δορυφορικού σταθμού αναφοράς, αν χρειάζεται (βλ. παρ. 3.4).
- Αρχικό ύψος της χλόης στο εύρος λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ: 20-95 mm.
- Φορτισμένες μπαταρίες (βλ. παρ. 4.5).
- Προγραμματισμός εικονικών ορίων, διαδρομών μετακίνησης και εξαιρούμενων ζωνών (βλ. παρ. 3.5.7).
- Σωστή ρύθμιση ύψους κοπής (βλ. παρ. 4.7).

4.1 ΕΞΑΡΤΗΜΑΤΑ ΓΙΑ ΤΗ ΘΕΣΗ ΣΕ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ

1. Κινητή συσκευή (δεν περιλαμβάνεται) (Εικ. 4.C).
2. Μπαταρίες (παρέχονται με την αγορά του μηχανήματος) (Εικ. 4.B).
3. Φορτιστής (περιλαμβάνεται στο μηχάνημα) (Εικ. 4.A).
4. Τηλεχειριστήριο (προαιρετικό - δεν περιλαμβάνεται) (Εικ. 4.D).

4.2 ΕΛΕΓΧΟΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ ΓΙΑ ΤΗΝ ΕΝΑΡΞΗ ΤΗΣ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ ΤΟΥ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Για την εκκίνηση του χλοοκοπτικού ρομπότ είναι απαραίτητο να προγραμματίσετε τα εικονικά όρια, τις διαδρομές μετακίνησης και τις εξαιρούμενες περιοχές (βλ. παρ. 3.5.7).

Απαιτήσεις και υποχρεώσεις:
- Κλειδί ασφαλείας.

Διαδικασία:
1. Βεβαιωθείτε ότι το κλειδί ασφαλείας βρίσκεται στη θέση του. Αν δεν είναι στη θέση του, το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν ενεργοποιείται.
2. Βεβαιωθείτε ότι το κουμπί **"STOP"** δεν έχει πατηθεί. Αν πατηθεί, διακόπτει τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ και ανοίγει το κάλυμμα προστασίας του πίνακα ελέγχου.
3. Βεβαιωθείτε ότι το χλοοκοπτικό τ είναι σωστά τοποθετημένο στο έδαφος. Ιn Σε περίπτωση υπερβολικής κλίσης (≥ 27%) ή ανύψωσης, οι αισθητήρες κλίσης (μετρητής γωνίας κλίσης) απενεργοποιούν το χλοοκοπτικό ρομπότ.

4.3 ΧΕΙΡΟΚΙΝΗΤΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ ΤΟΥ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Στη λειτουργία αυτή, το χλοοκοπτικό ρομπότ εκτελεί έναν κύκλο εργασίας, επιστρέφει στο σημείο στάθμευσης και παραμένει εκεί έως την επόμενη χειροκίνητη ενεργοποίηση.

Για να χρησιμοποιήσετε το μηχάνημα, είναι απαραίτητο να προγραμματίσετε τα εικονικά όρια, τις διαδρομές μετακίνησης και τις εξαιρούμενες ζώνες (βλ. παρ. 3.5.7).

Διαδικασία:
1. Τοποθετήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ εντός της περιμέτρου της εγκατάστασης.
2. Πατήστε το κουμπί **"STOP"** (Εικ. 2.D) για να ανοίξετε το κάλυμμα (Εικ. 3.A) και να αποκτήστε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου (Εικ. 3.B).
3. Πατήστε το κουμπί **"ON/OFF"** (Εικ. 3.E) επί 5 δευτερόλεπτα για να ενεργοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ.
4. Πατήστε το κουμπί **"ΕΠΙΛΟΓΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ"** (Εικ. 3.F) έως ότου αρχίσει να αναβοσβήνει μόνο το εικονίδιο **"ΜΟΝΟΣ ΚΥΚΛΟΣ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ"** (Εικ. 3.L).
5. Πατήστε το κουμπί **"OK"** (Εικ. 3.G). Το εικονίδιο (Εικ. 3.L) ανάβει σταθερά επιβεβαιώνοντας τη διαδικασία.
6. Κλείστε το κάλυμμα (Εικ. 3.A).
7. Το χλοοκοπτικό ρομπότ ξεκινάει την εργασία.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: εάν, μετά το πάτημα του κουμπιού **"ΟΚ"**, πατήσετε το κουμπί **"ΕΠΙΛΟΓΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ"**, τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών αρχίζουν να αναβοσβήνουν εκ νέου, προκειμένου να επιβεβαιώσετε τη λειτουργία. Πατήστε το κουμπί **"ΟΚ"** . Τα εικονίδια παραμένουν σταθερά αναμμένα.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Εάν ανοίξετε το κάλυμμα κατά τη διάρκεια της λειτουργίας, τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών αναβοσβήνουν υποδηλώνοντας ότι πρέπει να επιβεβαιώσετε τη λειτουργία πριν κλείσετε το κάλυμμα. Αν κλείσετε το κάλυμμα χωρίς να πατήσετε το κουμπί «ΟΚ», το ρομπότ δεν θα εκτελέσει καμία λειτουργία έως ότου λάβει νέα εντολή από τον χρήστη.

4.4 ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΩΝ ΧΛΟΟΚΟΠΤΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

Χειριστήρια, δείκτες και λειτουργία τους:

- Κουμπί **"STOP"** (Εικ. 2.D): χρησιμεύει για την ασφαλή διακοπή της λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ.
- **"ΜΑΝΙΤΑΡΙ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ" - ΚΟΥΜΠΙ ΕΚΤΑΚΤΗΣ ΑΝΑΓΚΗΣ** (Εικ. 2.E): επιτρέπει την άμεση διακοπή της λειτουργίας του μηχανήματος σε περίπτωση έκτακτης ανάγκης.
  Ο διακόπτης έχει δύο θέσεις:



1. **Ενεργοποίηση**: πατώντας το κουμπί έκτακτης ανάγκης σταματούν οι κινητήρες των συστημάτων κοπής και πρόωσης.



2. **Επανεργοποίηση**: περιστρέψτε το κουμπί έκτακτης ανάγκης δεξιόστροφα για να επαναφέρετε όλες τις λειτουργίες. Για να ξεκινήσει το μηχάνημα, πρέπει να επαναλάβετε τη διαδικασία εκκίνησης με το κλειδί (παρ. 4.2).

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Με το πλήκτρο έκτακτης ανάγκης ενεργό δεν είναι δυνατόν να ξεκινήσει το μηχάνημα.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Το κουμπί έκτακτης ανάγκης δεν πρέπει ποτέ να χρησιμοποιείται ως συνηθισμένη μέθοδος παύσης του μηχανήματος.

- **"ΚΛΕΙΔΙ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ"** (Εικ. 3.C): χρησιμεύει για την ασφαλή διακοπή της λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ.
- Κουμπί **"ON/OFF"** (Εικ. 3.E): χρησιμεύει για την ενεργοποίηση και απενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ και την αποκατάσταση των συναγερμών.
- Κουμπί **"ΕΠΙΛΟΓΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ"** (Εικ. 3.F): χρησιμεύει για την επιλογή του τρόπου λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ και για την αναγκαστική επιστροφή στο σημείο εκκίνησης.
- Κουμπί **"ΟΚ"** (Εικ. 3.G): χρησιμεύει για την επιβεβαίωση του επιλεγμένου τρόπου λειτουργίας.
- Φωτεινό εικονίδιο **"ΕΠΙΛΕΓΜΕΝΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ"** (Εικ. 3.I): χρησιμεύει για την εμφάνιση της ρύθμισης του επιλεγμένου προγράμματος (αν είναι διαθέσιμο).
- Φωτεινό εικονίδιο **"ΜΟΝΗ ΚΟΠΗ"** (Εικ. 3.L): χρησιμεύει για την εμφάνιση της ρύθμισης του μονού κύκλου εργασίας.
- Φωτεινό εικονίδιο **"ΕΠΙΣΤΡΟΦΗ ΣΤΟ ΣΗΜΕΙΟ ΕΚΚΙΝΗΣΗΣ"** (Εικ. 3.H): χρησιμεύει για την εμφάνιση της ρύθμισης της αναγκαστικής επιστροφής του χλοοκοπτικού ρομπότ στο σημείο εκκίνησης.
- Κουμπί **"Bluetooth®"** (Εικ. 3.M): χρησιμοποιείται μόνο από το κέντρο εξυπηρέτησης για τον διαγνωστικό έλεγχο.
- Φωτεινό εικονίδιο **"ΣΥΝΑΓΕΡΜΟΣ"** (Εικ. 3.N): χρησιμεύει για την προβολή των καταστάσεων συναγερμού.
- Φωτεινό εικονίδιο **"ΜΠΑΤΑΡΙΑ"** (Εικ. 3.O): χρησιμεύει ως ένδειξη φόρτισης της μπαταρίας.

4.4.1 Ασφαλής διακοπή λειτουργίας - Κουμπί Stop

Το κουμπί **«STOP»** είναι ένα χειριστήριο που απενεργοποιεί το χλοοκοπτικό ρομπότ με ασφάλεια, ανεξάρτητα από την κατάσταση λειτουργίας του.

Διαδικασία:
1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** με το χλοοκοπτικό ρομπότ εν κινήσει ή ήδη σταματημένο.
2. Πατώντας το κουμπί **«STOP»**, το χλοοκοπτικό ρομπότ σταματά και ανοίγει το κάλυμμα που επιτρέπει την πρόσβαση στα χειριστήρια του ρομπότ.

4.4.2 Ασφαλής απενεργοποίηση - Κλειδί ασφαλείας

Αφαιρώντας το κλειδί ασφαλείας επιτυγχάνεται η ασφαλής απενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ.



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Αφαιρείτε πάντα το κλειδί ασφαλείας πριν από κάθε εργασία καθαρισμού, μεταφοράς και συντήρησης.

Διαδικασία:
1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** για να ανοίξει το κάλυμμα και να αποκτήσετε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου.
2. Πατήστε το κουμπί απενεργοποίησης για μερικά δευτερόλεπτα και περιμένετε να σβήσει η λυχνία του κουμπιού.
3. Μόνον αφού σβήσει η λυχνία, αφαιρέστε το κλειδί ασφαλείας για να απενεργοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ με ασφάλεια. Φυλάξτε το κλειδί ασφαλείας σε ασφαλές σημείο.
4. Μετά την εκτέλεση των εργασιών συντήρησης, εισάγετε το κλειδί ασφαλείας για να μπορέσετε να ενεργοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ.

4.4.3 Ενεργοποίηση και απενεργοποίηση - Κουμπί ON/OFF

Το κουμπί **«ON/OFF»** επιτρέπει τη χειροκίνητη ενεργοποίηση και απενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ.

Διαδικασία:
1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** για να ανοίξει το κάλυμμα και να αποκτήσετε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου.
2. Πατήστε το κουμπί **«ON/OFF»** επί 5 δευτερόλεπτα για να ενεργοποιήσετε ή να απενεργοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για την ενεργοποίηση του χλοοκοπτικού ρομπότ, το κλειδί ασφαλείας πρέπει να βρίσκεται στη θέση του.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Σε περίπτωση ενεργών συναγερμών, πατώντας δύο φορές το κουμπί **«ON/OFF»** οι συναγερμοί μηδενίζονται.

4.4.4 Επιλογή μονού κύκλου εργασίας / αναγκαστικής επιστροφής στο σημείο στάθμευσης - Κουμπί επιλογής λειτουργίας

Το χλοοκοπτικό ρομπότ λειτουργεί σύμφωνα με τις πιθανές επιλογές που περιγράφονται στη συνέχεια.

ΕΠΙΛΟΓΕΣ ΠΛΗΚΤΡΟΛΟΓΙΟΥ ΚΑΙ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ ΤΟΥ ΡΟΜΠΟΤ

ΜΟΝΟΣ ΚΥΚΛΟΣ ΕΡΓΑΣΙΑΣ

Το χλοοκοπτικό ρομπότ εκτελεί έναν κύκλο εργασίας και επιστρέφει στο σημείο στάθμευσης.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ παραμένει στη βάση έως τη χειροκίνητη παρέμβαση του χρήστη.



ΕΠΙΣΤΡΟΦΗ ΣΤΟ ΣΗΜΕΙΟ ΣΤΑΘΜΕΥΣΗΣ

Το χλοοκοπτικό ρομπότ επιστρέφει στο σημείο στάθμευσης.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ παραμένει στη βάση έως τη χειροκίνητη παρέμβαση του χρήστη.



Διαδικασία:
1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** για να ανοίξει το κάλυμμα και να αποκτήσετε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου.
2. Πατήστε το κουμπί **«ΕΠΙΛΟΓΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ»** έως ότου αρχίσουν να αναβοσβήσουν τα εικονίδια των λειτουργιών που θέλετε να ενεργοποιήσετε. Τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών αναβοσβήνουν.
3. Πατήστε το κουμπί **"ΟΚ"** . Τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών ανάβουν σταθερά επιβεβαιώνοντας την επιλογή τους.

4. Κλείστε το κάλυμμα.
5. Το χλοοκοπτικό ρομπότ ξεκινάει την εργασία με την επιλεγμένη λειτουργία.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Εάν, μετά το πάτημα του κουμπιού **"ΟΚ"**, πατήσετε το κουμπί **"ΕΠΙΛΟΓΗ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑΣ"**, τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών αρχίζουν να αναβοσβήνουν εκ νέου, προκειμένου να επιβεβαιώσετε τη λειτουργία. Πατήστε το κουμπί **"ΟΚ"** . Τα εικονίδια παραμένουν σταθερά αναμμένα.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Εάν ανοίξετε το κάλυμμα κατά τη διάρκεια της λειτουργίας ή με το ρομπότ στο σημείο στάθμευσης, τα εικονίδια των επιλεγμένων λειτουργιών αναβοσβήνουν υποδηλώνοντας ότι πρέπει να επιβεβαιώσετε τη λειτουργία πριν κλείσετε το κάλυμμα. Αν κλείσετε το κάλυμμα χωρίς να πατήσετε το κουμπί «ΟΚ», το ρομπότ δεν θα εκτελέσει καμία λειτουργία έως ότου λάβει νέα εντολή από τον χρήστη.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Εάν η μπαταρία του ρομπότ είναι άδεια, το εικονίδιο της μπαταρίας αναβοσβήνει με κόκκινο χρώμα υποδηλώνοντας ότι δεν είναι δυνατή η εκτέλεση της επιλεγμένης ενέργειας.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Το χλοοκοπτικό ρομπότ ξεκινά μόνο αφού κλείσει το κάλυμμα.

4.4.5 Προβολή κατάστασης Bluetooth® - Κουμπί Bluetooth®

Το χλοοκοπτικό ρομπότ διαχειρίζεται αυτόματα τη σύνδεση Bluetooth® με τις εξωτερικές κινητές συσκευές. Η σύνδεση Bluetooth® είναι διαθέσιμη ανά πάσα στιγμή όταν το χλοοκοπτικό ρομπότ είναι ενεργοποιημένο. Μπορείτε να συνδέσετε μόνο μία κινητή συσκευή κάθε φορά με το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσω Bluetooth®. Το χλοοκοπτικό ρομπότ αποσυνδέεται αυτόματα από τη συσκευή όταν κλείσετε την εφαρμογή. Το κουμπί "**BLUETOOTH®**" χρησιμοποιείται μόνο από το κέντρο σέρβις για διαγνωστικές εργασίες.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για τη σύνδεση της συσκευής με το χλοοκοπτικό ρομπότ μέσω Bluetooth® βλ. παρ. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Προβολή καταστάσεων συναγερμού - Εικονίδιο συναγερμού

Η φωτεινή ένδειξη «ΣΥΝΑΓΕΡΜΟΣ» υποδηλώνει πρόβλημα λειτουργίας.

Διαδικασία:
1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** για να ανοίξει το κάλυμμα και να αποκτήσετε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου.
2. Ελέγξτε την κατάσταση συναγερμού μέσω της κόκκινης φωτεινής ένδειξης, η οποία μπορεί να είναι σταθερά αναμμένη ή να αναβοσβήνει.
3. Μετά την επίλυση του προβλήματος, απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ πατώντας το κουμπί **«ON/OFF»**, περιμένετε λίγα δευτερόλεπτα και, στη συνέχεια, ενεργοποιήστε εκ νέου το ρομπότ πατώντας το κουμπί **«ON/OFF»**. Αν το πρόβλημα συνεχίζεται, απευθυνθείτε στο Κέντρο Εξυπηρέτησης.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Οι λεπτομέρειες σχετικά με τα προβλήματα προβάλλονται μέσω της εφαρμογής.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Ορισμένοι τύποι σφάλματος επιτρέπουν την αποκατάσταση εξ αποστάσεως μέσω της εφαρμογής.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Ορισμένοι τύποι σφάλματος δεν μπορούν να αποκατασταθούν εξ αποστάσεως, αλλά πρέπει υποχρεωτικά να επαναφερθούν χρησιμοποιώντας το πληκτρολόγιο του χλοοκοπτικού ρομπότ, σύμφωνα με τον Ευρωπαϊκό Κανονισμό Ασφάλειας EN-50636.

4.5 ΦΟΡΤΙΣΗ ΜΠΑΤΑΡΙΑΣ

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Η φόρτιση πρέπει να γίνεται αποκλειστικά μέσω του φορτιστή (Εικ. 4.A). Άλλα συστήματα φόρτισης μπορεί να προκαλέσουν ανεπανόρθωτες βλάβες στην μπαταρία.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Η συνιστώμενη θερμοκρασία φόρτισης είναι 4-40°C.

4.5.1 Προβολή κατάστασης μπαταρίας - Εικονίδιο μπαταρίας

Το φωτεινό εικονίδιο **«ΜΠΑΤΑΡΙΑ»** επιτρέπει την προβολή της κατάστασης φόρτισης της μπαταρίας.

Διαδικασία:

1. Πατήστε το κουμπί **«STOP»** για να ανοίξει το κάλυμμα και να αποκτήσετε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου.
2. Ελέγξτε την κατάσταση φόρτισης της μπαταρίας μέσω της φωτεινής ένδειξης:
   - Μπλε εικονίδιο: η μπαταρία είναι φορτισμένη (επίπεδο φόρτισης > 40 %).
   - Κόκκινο εικονίδιο: η μπαταρία εξαντλείται (επίπεδο φόρτισης 15-40 %).
   - Κόκκινο εικονίδιο που αναβοσβήνει: η μπαταρία είναι άδεια (επίπεδο φόρτισης < 15 %).
3. Εάν το ρομπότ χλοοκοπτικό βρίσκεται σε κατάσταση φόρτισης, το φωτεινό εικονίδιο (Εικ. 3.O) αναβοσβήνει με μπλε χρώμα.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Αν πατώντας ένα κουμπί, το εικονίδιο της μπαταρίας (Εικ. 3.O) αναβοσβήνει γρήγορα με κόκκινο φως, η ενέργεια δεν μπορεί να εκτελεστεί και πρέπει να φορτίσετε τις μπαταρίες χειροκίνητα (βλ. παρ. 4.5.3).

4.5.2 Φόρτιση μπαταριών στο μηχάνημα

Η διαδικασία **"ΦΟΡΤΙΣΗ ΜΠΑΤΑΡΙΑΣ"** επιτρέπει τη χειροκίνητη φόρτιση του χλοοκοπτικού ρομπότ:

1. Τοποθετήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ κοντά σε μια πρίζα ρεύματος.
2. Πατήστε το κουμπί **"STOP"** (Εικ. 2.D) για να ανοίξετε το κάλυμμα (Εικ. 3.A) και να αποκτήστε πρόσβαση στον πίνακα ελέγχου (Εικ. 3.B).
3. Βγάλτε το κλειδί (Εικ. 3.C).
4. Συνδέστε στην υποδοχή τον φορτιστή της μπαταρίας που παρέχεται (Εικ. 4.A) με το κατάλληλο βύσμα στερέωσης του αντίστοιχου συνδετήρα (Εικ. 9.A).
5. Συνδέστε στην πρίζα του δικτύου τον φορτιστή της μπαταρίας, εισάγοντας το αντίστοιχο βύσμα (Εικ. 9.B).
6. Το φωτεινό εικονίδιο **"ΜΠΑΤΑΡΙΑ"** (Εικ. 3.O) αναβοσβήνει με μπλε χρώμα, το χλοοκοπτικό ρομπότ φορτίζεται.
7. Κλείστε το κάλυμμα (Εικ. 3.A).
8. Αφήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε φόρτιση μέχρι να φορτιστεί πλήρως η μπαταρία.
9. Όταν ολοκληρωθεί η πλήρης φόρτιση, αποσυνδέστε τον φορτιστή από την υποδοχή φόρτισης.
   •Περιστρέψτε τον δακτύλιο της φίσας αριστερόστροφα (Εικ. 9.C).
   •Αποσυνδέστε τη φίσα (Εικ. 9.D).

Κατά τη διάρκεια της φόρτισης, οι ενδεικτικές λυχνίες της μπαταρίας (Εικ. 3.O) αναβοσβήνουν διαδοχικά. Όταν επιτυγχάνεται κάθε επίπεδο φόρτισης, η αντίστοιχη λυχνία παραμένει σταθερά αναμμένη, ενώ οι υπόλοιπες συνεχίζουν να αναβοσβήνουν.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Η φόρτιση της μπαταρίας πριν από τη χειμερινή αποθήκευση πρέπει να πραγματοποιείται σύμφωνα με τις οδηγίες της παρ. 6.2.

4.5.3 Φόρτιση των μπαταριών εκτός του μηχανήματος σε συνθήκες ασφαλείας

Η μπαταρία μπορεί να φορτιστεί αυτόνομα με τον ίδιο φορτιστή που χρησιμοποιείται για τη φόρτιση στο μηχάνημα:

1. Αφαιρέστε την μπαταρία από το μηχάνημα (Εικ. 11.E),
2. Τοποθετήστε την μπαταρία σε στεγνό, ασφαλές και σταθερό σημείο,
3. Αφαιρέστε την ελαστική τάπα προστασίας από τον συνδετήρα,
4. Συνδέστε στην πρίζα του δικτύου τον φορτιστή της μπαταρίας, εισάγοντας το αντίστοιχο βύσμα,
5. Συνδέστε στην πρίζα τον φορτιστή της μπαταρίας που παρέχεται με το κατάλληλο βύσμα στερέωσης του αντίστοιχου συνδετήρα. Ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χρήσης της μπαταρίας.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Κατά τη διάρκεια της φόρτισης, όλες οι λειτουργίες του μηχανήματος απενεργοποιούνται.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην φορτίζετε την μπαταρία συνδεδεμένη στο μηχάνημα.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Η μπαταρία του χλοοκοπτικού ρομπότ είναι ένα αναλώσιμο στοιχείο και η χωρητικότητα φόρτισης μειώνεται με την πάροδο του χρόνου, περιορίζοντας την αυτονομία λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ, χωρίς να επηρεάζεται ωστόσο η λειτουργία του.

4.6 ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΚΑΙ ΑΦΑΙΡΕΣΗ ΤΩΝ ΜΠΑΤΑΡΙΩΝ ΑΠΟ ΤΟ ΜΗΧΑΝΗΜΑ

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8).

4.6.1 Τοποθέτηση των μπαταριών

1. Ανοίξτε το κάλυμμα της μπαταρίας (Εικ. 10). Το μηχάνημα απενεργοποιείται αυτόματα όταν ανοίγει το κάλυμμα των μπαταριών.
2. Τοποθετήστε την μπαταρία στη θήκη μπαταριών (Εικ. 11.A).
3. Συνδέστε τη φίσα του μηχανήματος πιέζοντας μέχρι τέρμα (Εικ. 11.B).
4. Κλείστε το κάλυμμα της μπαταρίας (Εικ. 10).
5. Για εκτέλεση της εργασίας, ενεργοποιήστε το μηχάνημα.

4.6.2 Αφαίρεση των μπαταριών

1. Ανοίξτε το κάλυμμα της μπαταρίας (Εικ. 10).
2. Περιστρέψτε τον δακτύλιο της φίσας αριστερόστροφα (Εικ. 11.C).
3. Αποσυνδέστε τη φίσα (Εικ. 11.D).
4. Αφαιρέστε την μπαταρία από τη θήκη μπαταριών (Εικ. 11.E).
5. Κλείστε το κάλυμμα της μπαταρίας (Εικ. 10).

4.7 ΡΥΘΜΙΣΗ ΤΟΥ ΥΨΟΥΣ ΚΟΠΗΣ

Η διαδικασία «**ΡΥΘΜΙΣΗ ΥΨΟΥΣ ΚΟΠΗΣ**» περιγράφει τον τρόπο ρύθμισης του ύψους των λεπίδων κοπής.
Για να ρυθμίσετε το ύψος κοπής, ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην αγγίζετε το σύστημα κοπής, όταν ρυθμίζετε το ύψος κοπής.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Για να διασφαλίζεται η σωστή λειτουργία του συστήματος ρύθμισης του ύψους της λεπίδας, βεβαιωθείτε ότι δεν έχουν συσσωρευτεί υπολείμματα χλόης ή βρωμιά κοντά στις λεπίδες και στη φυσούνα προστασίας του κινητήρα της λεπίδας.

4.8 ΚΑΜΕΡΑ, ΑΙΣΘΗΤΗΡΕΣ LIDAR ΚΑΙ ΜΟΝΑΔΑ ΥΠΕΡΗΧΩΝ

Με την κάμερα (Εικ. 22.A), τους αισθητήρες lidar και τη μονάδα υπερήχων (βλ. παρ. 2.2) το χλοοκοπτικό ρομπότ μπορεί να αναγνωρίζει τα εμπόδια εντός της περιοχής εργασίας και τα όρια της περιοχής κοπής, με σκοπό την αποφυγή τυχόν εμποδίων που υπάρχουν στην περιοχή εργασίας και τη βελτίωση των επιδόσεων πλοήγησης (Εικ. 22).

Διαδικασία:

1. Ακολουθήστε τις οδηγίες της εφαρμογής «Stiga.GO» για να ρυθμίσετε τις παραμέτρους λειτουργίας της κάμερας, των αισθητήρων lidar και της μονάδας υπερήχων και να ενεργοποιήσετε τις πρόσθετες λειτουργίες.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για την προστασία των προσωπικών δεδομένων, οι εικόνες και τα βίντεο που καταγράφονται από την κάμερα κατά τη λειτουργία υποβάλλονται σε επεξεργασία σε πραγματικό χρόνο από το χλοοκοπτικό ρομπότ και δεν αποθηκεύονται στην εσωτερική μνήμη του ρομπότ.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Η απόδοση της αναγνώρισης εμποδίων και των ορίων της περιοχής εργασίας εξαρτάται από πολλούς παράγοντες, όπως το σχήμα και το μέγεθος του αντικειμένου, οι συνθήκες φωτισμού, καθαριότητας και φθοράς των φακών, ο τύπος του γκαζόν, οι καιρικές συνθήκες κ.λπ.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Εάν το ύψος του γκαζόν είναι πολύ μεγάλο, η κάμερα μπορεί να εκλάβει τη βλάστηση ως εμπόδιο. Εάν το χλοοκοπτικό ρομπότ σταματάει συνεχώς ή αλλάζει κατεύθυνση λόγω του ύψους της χλόης, πρέπει να μειώσετε το ύψος της χρησιμοποιώντας συμβατικό χλοοκοπτικό.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Διατηρείτε πάντα καθαρό τον φακό της κάμερας, ώστε να εξασφαλίζεται η σωστή λειτουργία του συστήματος.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Η κάμερα ενδέχεται να μην είναι σε θέση να ανιχνεύσει κάποια αντικείμενα, εάν αυτά είναι εντελώς καλυμμένα από βλάστηση, π.χ. σε περίπτωση ψηλής και πυκνής χλόης.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην κοιτάζετε απευθείας τον πομπό LED της κάμερας για να αποφύγετε βλάβες στην όραση.

4.9 ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ ΔΟΡΥΦΟΡΙΚΟΥ ΣΤΑΘΜΟΥ ΑΝΑΦΟΡΑΣ - ΕΝΔΕΙΚΤΙΚΗ ΛΥΧΝΙΑ ΚΑΤΑΣΤΑΣΗΣ (ΕΑΝ ΥΠΑΡΧΕΙ)

Ο Δορυφορικός Σταθμός Αναφοράς διαθέτει ενδεικτική λυχνία (R) στο κάτω μέρος (Εικ. 21), η οποία ανάβει υπό τις ακόλουθες συνθήκες:

- Λυχνία σβηστή: ο Σταθμός Αναφοράς δεν είναι συνδεδεμένος στην τροφοδοσία ή η ενδεικτική λυχνία έχει απενεργοποιηθεί μέσω της εφαρμογής.
- Πράσινη λυχνία που αναβοσβήνει: η σάρωση των δορυφόρων είναι σε εξέλιξη, περιμένετε λίγα λεπτά για την προετοιμασία του σταθμού. Στο στάδιο αυτό δεν μπορείτε να καταχωρίσετε εικονική περίμετρο ή να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ. Αν η ενδεικτική λυχνία συνεχίζει να αναβοσβήνει για μεγάλο χρονικό διάστημα (πάνω από 30 λεπτά), ο σταθμός δεν έχει εγκατασταθεί σωστά. Εγκαταστήστε εκ νέου τον σταθμό σύμφωνα με τις οδηγίες της παρ. 3.4.2.
- Πράσινη λυχνία σταθερά αναμμένη: ο σταθμός αναφοράς είναι έτοιμος για χρήση. Μπορείτε να καταχωρίσετε εικονική περίμετρο ή να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ.
- Κίτρινη λυχνία που αναβοσβήνει: ο σταθμός αναφοράς δεν είναι συνδεδεμένος στο δίκτυο κινητής τηλεφωνίας. Δεν μπορείτε να καταχωρίσετε εικονική περίμετρο ή να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ. Βεβαιωθείτε ότι έχετε ολοκληρώσει τη φάση σύνδεσης του προϊόντος μέσω της εφαρμογής (βλ. παρ. 3.5). Αν το πρόβλημα παραμένει, εκτελέστε την επανεκκίνηση του Σταθμού Αναφοράς (αποσυνδέστε τον σταθμό από το ηλεκτρικό δίκτυο και συνδέστε τον πάλι μετά από 30 δευτερόλεπτα). Αν το πρόβλημα συνεχίζεται, απευθυνθείτε στο Κέντρο Εξυπηρέτησης.
- Κόκκινη λυχνία που αναβοσβήνει: υπάρχει βλάβη στον σταθμό αναφοράς. Απευθυνθείτε στο Σέρβις.

5. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσια ανταλλακτικά.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην τροποποιείτε, παραβιάζετε, παρακάμπτετε ή αφαιρείτε τις εγκατεστημένες διατάξεις ασφαλείας.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος κοπής στα άνω και κάτω άκρα.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια και υποδήματα για να αποφύγετε ατυχήματα.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος εισόδου σκόνης στα μάτια.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γυαλιά για να αποφύγετε κινδύνους από σκόνη στα μάτια.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Η υπερβολική χρήση νερού μπορεί να προκαλέσει εισροή και βλάβη στα ηλεκτρικά εξαρτήματα.

ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε νερό υπό πίεση.

ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Για να αποφύγετε ανεπανόρθωτες βλάβες στα ηλεκτρικά και ηλεκτρονικά εξαρτήματα, μην βυθίζετε κανένα τμήμα του χλοοκοπτικού ρομπότ σε νερό.

ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην πλένετε το εσωτερικό του χλοοκοπτικού ρομπότ για να αποφύγετε βλάβες στα ηλεκτρικά και ηλεκτρονικά εξαρτήματα.

ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε διαλύτες ή βενζίνη για να αποφύγετε την καταστροφή των βαμμένων επιφανειών και των πλαστικών εξαρτημάτων.

ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Για τον καθαρισμό του φακού της κάμερας και των αισθητήρων γενικότερα, χρησιμοποιήστε μόνο ένα μαλακό, ελαφρώς βρεγμένο πανί. Σε καμία περίπτωση δεν πρέπει να χρησιμοποιούνται βούρτσες, ξύστρες, σκληρά σφουγγαράκια ή χημικοί διαλύτες.

5.1 ΤΑΚΤΙΚΗ ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ

Για καλύτερη λειτουργία και μεγαλύτερη διάρκεια ζωής, φροντίστε να καθαρίζετε τακτικά το προϊόν και να αντικαθιστάτε τα φθαρμένα εξαρτήματα.
Η συντήρηση πρέπει να πραγματοποιείται με τη συχνότητα που αναγράφεται στον πίνακα.

ΣΥΧΝΟΤΗΤΑ	ΕΞΑΡΤΗΜΑ	ΤΥΠΟΣ ΕΠΕΜΒΑΣΗΣ	ΟΔΗΓΙΕΣ
Πριν από κάθε χρήση και τουλάχιστον κάθε 8 ώρες εργασίας	Λεπίδα	Καθαρίστε και ελέγξτε την κατάσταση της λεπίδας του συστήματος κοπής.	Βλ. παρ. 5.3
		Αν η λεπίδα του συστήματος κοπής έχει λυγίσει λόγω πρόσκρουσης ή έχει φθαρεί, αντικαταστήστε την.	Απευθυνθείτε σε ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο εξυπηρέτησης
	Επαφές φόρτισης	Καθαρίστε και αφαιρέστε τυχόν οξείδωση.	Βλ. παρ. 5.3
	Κάμερα και αισθητήρες	Καθαρίστε τον φακό	Βλ. παρ. 5.3
Κάθε μήνα ή ανά 100 ώρες εργασίας	Χλοοκοπτικό ρομπότ	Εκτελέστε τον καθαρισμό	Βλ. παρ. 5.3
	Ηλεκτρικά καλώδια	Ελέγξτε τη φθορά και, αν χρειάζεται, αντικαταστήστε τα	Απευθυνθείτε σε ένα εξουσιοδοτημένο κέντρο εξυπηρέτησης
Στο τέλος της σεζόν κουρέματος ή ανά εξάμηνο αν το χλοοκοπτικό ρομπότ δεν χρησιμοποιείται	Μπαταρίες	Φόρτιση μπαταριών πριν από την αποθήκευση	Βλ. παρ. 5.4

Για να διατηρήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε καλή κατάσταση λειτουργίας, είναι αναγκαίο να κάνετε το ετήσιο σέρβις σε εξουσιοδοτημένο συνεργείο.
Το σέρβις προβλέπει μια σειρά ενεργειών όπως:

- εσωτερικό και εξωτερικό καθαρισμό του χλοοκοπτικού ρομπότ,
- γενικό έλεγχο της κατάστασης του χλοοκοπτικού ρομπότ,
- αντικατάσταση φθαρμένων εξαρτημάτων,
- έλεγχο κατάστασης των μπαταριών,
- έλεγχο των ροπών σύσφιξης,
- έλεγχο και ενδεχόμενη αντικατάσταση των εξαρτημάτων κοπής και ανύψωσης και των φυσούνων προστασίας,
- έλεγχο και ενδεχόμενη αντικατάσταση της ελαστικής φυσούνας προστασίας του κινητήρα της λεπίδας, προκειμένου να διατηρηθεί ο βαθμός προστασίας από τη διείσδυση νερού,
- αντικατάσταση τσιμουχών στεγανοποίησης του καλύμματος της μπαταρίας, προκειμένου να διατηρηθεί ο βαθμός προστασίας από τη διείσδυση νερού.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: ενδεχόμενες βλάβες που οφείλονται στην παράλειψη του ετήσιου σέρβις, δεν αναγνωρίζονται στο πλαίσιο της εγγύησης.

5.2 ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ ΤΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΚΟΠΗΣ

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην αγγίζετε το σύστημα κοπής μέχρι να αφαιρέσετε το κλειδί εκκίνησης και μέχρι το σύστημα κοπής να ακινητοποιηθεί πλήρως. Προσέξτε το σύστημα κοπής να μπορεί να κινείται, ακόμη και αν έχει βγει το κλειδί (για μοντέλα με μπαταρία).

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Όλες οι ενέργειες που αφορούν τα συστήματα κοπής (αφαίρεση, τρόχισμα, ζυγοστάθμιση, επισκευή, τοποθέτηση ή/και αντικατάσταση) είναι εργασίες που απαιτούν ειδικές γνώσεις καθώς και τη χρήση ειδικού εξοπλισμού. Για λόγους ασφαλείας θα πρέπει συνεπώς να εκτελούνται από εξειδικευμένο συνεργείο.

ΠΡΟΣΟΧΗ:
Αντικαθιστάτε πάντα το σύστημα κοπής, μαζί με τις βίδες του, που έχει υποστεί ζημιά, στραβώσει ή φθαρεί, ώστε να διατηρήσετε την ισορροπία.

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ *Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσια εξαρτήματα κοπής με τον κωδικό που αναγράφεται στον πίνακα "Τεχνικά Χαρακτηριστικά" ή στο κεφάλαιο "Εξαρτήματα κατόπιν παραγγελίας".*

5.3 ΚΑΘΑΡΙΣΜΟΣ

5.3.1 Καθαρισμός προϊόντος

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος κοπής στα άνω και κάτω άκρα.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια και υποδήματα για να αποφύγετε ατυχήματα.

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Κίνδυνος εισόδου σκόνης στα μάτια.
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γυαλιά για να αποφύγετε κινδύνους από σκόνη στα μάτια.

- **Απαιτήσεις και υποχρεώσεις:**
  - Σπόγγος
  - Ουδέτερο καθαριστικό
  - Βούρτσα
  - Νερό
  - Στεγνό πανί
  - Γάντια
  - Γυαλιά



ΥΠΟΧΡΕΩΤΙΚΗ ΧΡΗΣΗ ΓΑΝΤΙΩΝ:
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γάντια για να αποφύγετε κινδύνους κοπής στα άνω άκρα.



ΥΠΟΧΡΕΩΤΙΚΗ ΧΡΗΣΗ ΓΥΑΛΙΩΝ:
Χρησιμοποιήστε προστατευτικά γυαλιά για να αποφύγετε κινδύνους από σκόνη στα μάτια.

- **Γενικές οδηγίες:**

Μετά από κάθε χρήση, αρχίστε τον καθαρισμό ακολουθώντας τις παρακάτω οδηγίες: (Εικ. 12)

- Μη χρησιμοποιείτε νερό υπό πίεση για να μην βρέξετε τις μπαταρίες και τα ηλεκτρικά εξαρτήματα.
- Αφαιρέστε τα υπολείμματα χλόης και λάσπης που συγκεντρώνονται στο εσωτερικό του σασί.
- Βεβαιωθείτε ότι οι είσοδοι αέρα είναι πάντοτε ελεύθερες από υπολείμματα.

- Μην χρησιμοποιείτε διαβρωτικά υγρά για τον καθαρισμό του σασί.
- Για να μειωθεί ο κίνδυνος πυρκαγιάς, διατηρείστε το μηχάνημα καθαρό από χορτάρια, φύλλα ή υπερβολικό γράσο.
- Ανυψώστε το κάλυμμα και καθαρίστε με πεπιεσμένο αέρα τυχόν υπολείμματα βρωμιάς ή χλόης που μαζεύονται επάνω στις μπαταρίες.

• Διαδικασία:

1. Πατήστε το κουμπί «**STOP**» για να απενεργοποιήσετε το χλοοκοπτικό ρομπότ και ανοίξτε το προστατευτικό κάλυμμα.
2. Αποσυνδέστε το από το ηλεκτρικό δίκτυο.
3. Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8).
4. Καθαρίστε όλες τις εξωτερικές επιφάνειες του χλοοκοπτικού ρομπότ με ένα σφουγγάρι βρεγμένο σε χλιαρό νερό και ουδέτερο καθαριστικό.
5. Καθαρίστε τον φακό της κάμερας, τους αισθητήρες lidar και τη μονάδα υπερήχων με ένα μαλακό πανί, προσέχοντας να μην χαράξετε τη γυάλινη επιφάνεια.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Η υπερβολική χρήση νερού μπορεί να προκαλέσει εισροή και βλάβη στα ηλεκτρικά εξαρτήματα.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Μην τροποποιείτε, παραβιάζετε, παρακάμπτετε ή αφαιρείτε τις εγκατεστημένες διατάξεις ασφαλείας.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε νερό υπό πίεση.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Για να αποφύγετε ανεπανόρθωτες βλάβες στα ηλεκτρικά και ηλεκτρονικά εξαρτήματα, μην βυθίζετε κανένα τμήμα του χλοοκοπτικού ρομπότ σε νερό.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην πλένετε το εσωτερικό του χλοοκοπτικού ρομπότ για να αποφύγετε βλάβες στα ηλεκτρικά και ηλεκτρονικά εξαρτήματα.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε διαλύτες ή βενζίνη για να αποφύγετε την καταστροφή των βαμμένων επιφανειών και των πλαστικών εξαρτημάτων.



ΑΠΑΓΟΡΕΥΣΗ:
Για τον καθαρισμό του φακού της κάμερας, των αισθητήρων lidar και της μονάδας υπερήχων, μην χρησιμοποιείτε σε καμία περίπτωση βούρτσες, ξύστρες, λειαντικά σφουγγάρια ή χημικά διαλυτικά, ώστε να μην χαράξετε ή καταστρέψετε τη γυάλινη επιφάνεια.

6. Αφαιρέστε τη λάσπη και τη βρωμιά από τους κινητήριους τροχούς.
7. Καθαρίστε το κάτω μέρος του χλοοκοπτικού ρομπότ (περιοχή λεπίδας κοπής, εμπρός και πίσω τροχούς). Χρησιμοποιήστε κατάλληλη βούρτσα για να αφαιρέσετε τις επικαθίσεις ή/και τα υπολείμματα που ενδέχεται να εμποδίζουν τη σωστή λειτουργία του χλοοκοπτικού ρομπότ. Ολοκληρώστε τον καθαρισμό με υγρό σπόγγο.
8. Καθαρίστε τον συνδετήρα φόρτισης των μπαταριών.

5.4 ΧΕΙΜΕΡΙΝΗ ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ ΚΑΙ ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ ΤΗΣ ΜΠΑΤΑΡΙΑΣ

Διαδικασία:

1. Καθαρίστε το χλοοκοπτικό ρομπότ (βλ. παρ. 5.3).
2. Αποθηκεύστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε οριζόντια θέση, σε στεγνό χώρο και προστατευμένο από τον παγετό και βεβαιωθείτε ότι είναι απενεργοποιημένο και ότι το κλειδί ασφαλείας έχει αφαιρεθεί.
3. Αποσυνδέστε τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς (εάν υπάρχει) από το ηλεκτρικό δίκτυο.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Εάν επιθυμείτε να αφαιρέσετε τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς από το σημείο εγκατάστασης κατά τη διάρκεια του χειμώνα, πρέπει να βεβαιωθείτε ότι κατά την επανατοποθέτηση η θέση του θα παραμείνει ακριβώς η ίδια. Αν μετακινηθεί ο εγκατεστημένος δορυφορικός σταθμός αναφοράς, είναι απαραίτητο να προγραμματίσετε εκ νέου τα εικονικά όρια, τις διαδρομές μετακίνησης και τις εξαιρούμενες ζώνες μέσω της εφαρμογής.

5.5 ΑΝΤΙΚΑΤΑΣΤΑΣΗ ΜΠΑΤΑΡΙΩΝ

Η διάρκεια ζωής των μπαταριών εξαρτάται από τη διάρκεια της περιόδου κουρέματος και τον αριθμό ωρών ημερήσιας χρήσης του χλοοκοπτικού ρομπότ. Οι μεγάλες σεζόν κουρέματος ή ο μεγάλος αριθμός χρήσης απαιτούν συχνότερη αντικατάσταση των μπαταριών.
Η αντικατάσταση των μπαταριών πρέπει να γίνεται μόνο από το ΠΡΟΣΩΠΙΚΟ ΤΕΧΝΙΚΗΣ ΥΠΟΣΤΗΡΙΞΗΣ ΤΗΣ STIGA.
Εάν απαιτείται αντικατάσταση των μπαταριών, επικοινωνήστε με ένα κέντρο σέρβις ή με τον αντιπρόσωπό σας.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Οι μπαταρίες του χλοοκοπτικού ρομπότ είναι ένα αναλώσιμο στοιχείο και η χωρητικότητα φόρτισης μειώνεται με την πάροδο του χρόνου, περιορίζοντας την αυτονομία λειτουργίας του χλοοκοπτικού ρομπότ, χωρίς να επηρεάζεται ωστόσο η λειτουργία του.

6. ΜΕΤΑΦΟΡΑ, ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ ΚΑΙ ΔΙΑΘΕΣΗ

6.1 ΜΕΤΑΦΟΡΑ



ΥΠΟΧΡΕΩΣΗ:
Το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να απενεργοποιείται σε συνθήκες ασφάλειας πριν από την ανύψωση ή τη μεταφορά του.



ΠΡΟΣΟΧΗ:
Βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν παιχνίδια, εργαλεία, κλαδιά, ρούχα ή άλλα αντικείμενα στο γκαζόν που μπορούν να προκαλέσουν βλάβη στη συσκευή.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Για μεταφορά σε μεγάλες αποστάσεις, συνιστάται η χρήση της αρχικής συσκευασίας.

Διαδικασία:
Πριν μετακινήσετε χειροκίνητα το μηχάνημα:
1. Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8).
2. Καθαρίστε το χλοοκοπτικό ρομπότ (βλ. παρ. 5.3.1).
3. Τοποθετήστε τα συστήματα κοπής στην υψηλότερη θέση.
4. Απενεργοποιήστε το μηχάνημα και αφαιρέστε το κλειδί εκκίνησης,
5. Βεβαιωθείτε ότι βρίσκεται σε επίπεδη επιφάνεια.
6. Απενεργοποιήστε τη μετάδοση κίνησης σύμφωνα με τις οδηγίες της παρ. 2.9 (Εικ. 1.L).
7. Για να μετακινήσετε το μηχάνημα, χρησιμοποιήστε τις πίσω λαβές στερέωσης (Εικ. 14).



ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Μην χρησιμοποιείτε αυτά τα σημεία για την ανύψωση του μηχανήματος.

Όταν μεταφέρετε το μηχάνημα με ένα όχημα ή ρυμουλκούμενο:
1. Να χρησιμοποιείτε ράμπες πρόσβασης με κατάλληλο πλάτος, μήκος και αντοχή για το βάρος και τις διαστάσεις του μηχανήματος,
2. Ανυψώστε το χλοοκοπτικό στο μέγιστο ύψος κοπής μέσω της εφαρμογής.
3. Μετά τη φόρτιση, απενεργοποιήστε το μηχάνημα αφαιρώντας το κλειδί.
4. Στερεώστε το μηχάνημα στο όχημα χρησιμοποιώντας τα δύο άγκιστρα μπροστά και τα δύο άγκιστρα πίσω (Εικ. 13). Μην στερεώνεται το μηχάνημα σε στοιχεία που μπορούν να καταστραφούν,

ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ:
Εάν πιστεύετε ότι δεν μπορείτε να εκτελέσετε τον χειρισμό ή τη μεταφορά με ασφάλεια, επικοινωνήστε με το Κέντρο σέρβις

6.2 ΑΠΟΘΗΚΕΥΣΗ

Το χλοοκοπτικό ρομπότ πρέπει να αποθηκεύεται σε οριζόντια θέση με αποσπασμένο το κλειδί ασφαλείας, σε στεγνό χώρο και προστατευμένο από τον παγετό μετά τον καθαρισμό και τη χειμερινή φόρτιση της μπαταρίας. Κατά τη διάρκεια των περιόδων εκτός χρήσης, αποσυνδέετε τον δορυφορικό σταθμό αναφοράς (εάν υπάρχει) από το ηλεκτρικό δίκτυο.

Για αποθήκευση του μηχανήματος μεγαλύτερη των 30 ημερών:
- Αφήστε το μηχάνημα να κρυώσει.
- Αφαιρέστε τις μπαταρίες και φυλάξτε τις σε στεγνό και δροσερό χώρο.
- Καθαρίστε καλά το μηχάνημα,
- Βεβαιωθείτε ότι το μηχάνημα δεν παρουσιάζει βλάβες.

Αν απαιτείται, απευθυνθείτε στο εξουσιοδοτημένο Σέρβις.

Πριν θέσετε σε λειτουργία το μηχάνημα:
- Προετοιμάστε το μηχάνημα σύμφωνα με τις οδηγίες του κεφαλαίου 4.2.

6.3 ΔΙΑΘΕΣΗ

Διαδικασία:
1. Απορρίψτε τη συσκευασία του προϊόντος στους ειδικούς κάδους συλλογής ή σε εξουσιοδοτημένα σημεία ανακύκλωσης.
2. Απορρίψτε το χλοοκοπτικό ρομπότ σύμφωνα με τις απαιτήσεις των τοπικών κανονισμών.
3. Επικοινωνήστε με τα αρμόδια κέντρα ανακύκλωσης και συλλογής, καθώς το χλοοκοπτικό ρομπότ είναι απόβλητο που έχει χαρακτηριστεί ως ΑΗΗΕ (Απόβλητα ηλεκτρικού και ηλεκτρονικού εξοπλισμού).
4. Απορρίψτε τις παλιές και άδειες μπαταρίες του προϊόντος στους ειδικούς κάδους συλλογής ή σε εξουσιοδοτημένα σημεία ανακύκλωσης.

7. ΕΠΙΛΥΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ:
Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8).

Ακολουθεί κατάλογος με τις κύριες ανωμαλίες που μπορεί να εμφανιστούν κατά τη διάρκεια των εργασιών.

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: Περισσότερες συμβουλές και διαδικασίες για την επίλυση προβλημάτων διατίθενται στην εφαρμογή Stigo.GO.

ΒΛΑΒΗ	ΑΙΤΙΕΣ	ΛΥΣΕΙΣ
Ανώμαλοι κραδασμοί. Το χλοοκοπτικό ρομπότ κάνει θόρυβο.	Βλάβη συστήματος κοπής	Αντικαταστήστε τα ελαττωματικά εξαρτήματα (βλ. παρ. 5.1).
	Το σύστημα κοπής έχει μπλοκάρει από υπολείμματα (ιμάντες, σχοινιά, πλαστικά θραύσματα κ.λπ.).	Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8). Ξεμπλοκάρετε το σύστημα κοπής.
	Το χλοοκοπτικό ρομπότ ξεκίνησε με την παρουσία απρόβλεπτων εμποδίων (πεσμένα κλαδιά, ξεχασμένα αντικείμενα κ.λπ.).	Απενεργοποιήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8). Απομακρύνετε τα εμπόδια και επανεκκινήστε το χλοοκοπτικό ρομπότ.
	Βλάβη ηλεκτρικού κινητήρα.	Αντικαταστήστε τον κινητήρα, επικοινωνήστε με ένα κέντρο σέρβις.
	Μεγάλο ύψος χλόης.	Αυξήστε το ύψος κοπής (βλ. παρ. 4.7).
Το εικονίδιο Warning ανάβει στο πληκτρολόγιο.	Υποδηλώνει συνθήκη ανωμαλίας/βλάβης.	Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην εφαρμογή.
Το χλοοκοπτικό ρομπότ σταματά προσωρινά στην περιοχή εργασίας.	Αδύναμο σήμα GPS	Αν το πρόβλημα συνεχίζεται απευθυνθείτε σε ένα Κέντρο Εξυπηρέτησης.

ΒΛΑΒΗ	ΑΙΤΙΕΣ	ΛΥΣΕΙΣ
Η περιοχή εργασίας δεν κουρεύεται πλήρως.	Επικαθίσεις ή/και υπολείμματα στο σύστημα κοπής.	Απενεργοποιήστε το ρομπότ σε κατάσταση ασφαλείας (βλ. παρ. 2.8). Καθαρίστε το σύστημα κοπής.
	Η περιοχή εργασίας είναι υπερβολικά μεγάλη για την ικανότητα του χλοοκοπτικού ρομπότ.	Μειώστε την περιοχή εργασίας (βλ. Τεχνικά χαρακτηριστικά στο κεφ. 8).
	Οι μπαταρίες πλησιάζουν στο τέλος του κύκλου ζωής.	Αντικαταστήστε τις μπαταρίες με γνήσια ανταλλακτικά. (Βλ. παρ. 5.5).
	Οι μπαταρίες δεν φορτίζονται πλήρως.	Καθαρίστε και αφαιρέστε ενδεχόμενες οξειδώσεις στα σημεία επαφής (βλ. παρ. 5.3). Φορτίστε τις μπαταρίες.

8. ΤΕΧΝΙΚΑ ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ

ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ	μοντέλο SRHB01 (βλέπε ετικέτα προϊόντος)	
Διαστάσεις (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 ρομπότ χωρίς χλοοκοπτικό	
	1012 x 725 x 2300 ρομπότ με χλοοκοπτικό	
Βάρος του χλοοκοπτικού ρομπότ [kg]	330 (με 6 μπαταρίες και χλοοκοπτικό)	
Ύψος κοπής (ελάχ.-μέγ.) [mm].	20 - 95	
Ταχύτητα κοπής [σ.α.λ.]	3800	
Ταχύτητα κίνησης [km/h]	5	
Μέγιστη κλίση	27%	
Μέγιστη κλίση κατά μήκος της περιμέτρου	20%	
Τύπος συστήματος κοπής	3 λεπίδες κοπής	
Στάθμη μετρούμενης ηχητικής ισχύος [dB (A)]	98.68	
Αβεβαιότητα εκπομπών θορύβου [dB (A)]	0.83	
Στάθμη εγγυημένης ακουστικής ισχύος [dB (A)]	100	
Κωδικός συστήματος κοπής	182004385/0	
Ταξινόμηση IP χλοοκοπτικού ρομπότ	IP64	
Θερμοκρασία λειτουργίας χλοοκοπτικού ρομπότ [°C].	0 ÷ 50	
Μοντέλο μπαταρίας	Τύπος: BT 40 Li 56 (*) Μοντέλο: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Τύπος κυψέλης: 14S8P	
Φορτιστής Μπαταρίας Μοντέλο: 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
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (μία μπαταρία)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (δύο μπαταρίες)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Φορτιστής Μπαταρίας Μοντέλο: 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
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (μία μπαταρία)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (δύο μπαταρίες)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ	μοντέλο SRHB01 (βλέπε ετικέτα προϊόντος)	
Φορτιστής Μπαταρίας Μοντέλο: 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
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (μία μπαταρία)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (δύο μπαταρίες)	h (@ V)	~ 3 (220)
Φορτιστής Μπαταρίας Μοντέλο: 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
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (μία μπαταρία)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Μέγιστη διάρκεια φόρτισης (δύο μπαταρίες)	h (@ V)	~ 3 (220)
Συνδεσιμότητα	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Τεχνολογία πλοήγησης	AGS, GNSS-RTK	

ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ	μοντέλο SRHB01
Κατηγορία ισχύος Μονάδες RF	Bluetooth LE Ισχύς εξόδου - 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
Εύρος συχνοτήτων - Bluetooth®	Bluetooth LE - Εύρος συχνοτήτων 2400 - 2483,5 MHz
Εύρος συχνοτήτων - 2G	GSM 850 MHz, E-GSM 900 MHz, DCS 1800 MHz, PCS 1900 MHz
Εύρος συχνοτήτων - 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).
Εύρος συχνοτήτων - Wi-Fi	Wi-Fi - Εύρος συχνοτήτων 2412 - 2484 MHz Μέγιστη ισχύς πρόωσης < 20dBm

Η εμπορική επωνυμία και το λογότυπο Bluetooth® είναι κατατεθειμένα εμπορικά σήματα της Bluetooth SIG, inc. και οποιαδήποτε χρήση των σημάτων αυτών από τη STIGA γίνεται με άδεια χρήσης.

9. ΠΡΟΑΙΡΕΤΙΚΑ ΑΞΕΣΟΥΑΡ

ΣΗΜΕΙΩΣΗ: τα ακόλουθα αξεσουάρ δεν μπορούν να χρησιμοποιηθούν κατά την αυτόνομη οδήγηση. Μπορούν να χρησιμοποιηθούν μόνο με τηλεχειρισμό.

1	Ρυμουλκούμενο	✓
2	Συλλέκτης φύλλων και χλόης	✓
3	Λιπαντήρας	✓
4	Πλαστικός κύλινδρος	✓
5	Κωδικός συνολικού ηλεκτρικού συστήματος κοπής (deck)	110CE E QF

10. ΕΓΓΥΗΣΗ

10.1 ΕΓΓΥΗΣΗ

Η εγγύηση καλύπτει όλα τα ελαττώματα ποιότητας των υλικών και της κατασκευής, τα οποία βεβαιώνονται από την Αντιπροσωπεία ή από εξουσιοδοτημένο συνεργείο κατά την περίοδο ισχύος της εγγύησης.
Η εφαρμογή της εγγύησης περιορίζεται στην επισκευή ή στην αντικατάσταση του ελαττωματικού εξαρτήματος.
Συνιστάται να απευθύνεστε στο εξουσιοδοτημένο συνεργείο μια φορά το χρόνο για τη συντήρηση και τον έλεγχο των διατάξεων ασφαλείας.
Η εφαρμογή της εγγύησης προϋποθέτει την τακτική συντήρηση του μηχανήματος.

Η εγγύηση δεν καλύπτει βλάβες από:

- Ελλιπή γνώση των συνοδευτικών εγγράφων (Εγχειρίδια οδηγιών).
- Απροσεξία, αμέλεια.
- Εξωτερικούς παράγοντες (κεραυνούς, χτυπήματα, παρουσία ξένων σωσμάτων στο εσωτερικό του μηχανήματος) ή ατυχήματα.
- Λανθασμένη χρήση και συναρμολόγηση που δεν επιτρέπεται από τον κατασκευαστή.
- Ελλιπή συντήρηση.
- Μετατροπή του μηχανήματος.
- Χρήση μη γνήσιων ανταλλακτικών (προσαρμοσμένα ανταλλακτικά).
- Χρήση μη παρεχόμενων ή μη εγκεκριμένων από τον κατασκευαστή εξαρτημάτων (π.χ. συστήματα κοπής).

Η εγγύηση επίσης δεν καλύπτει:

- Τις εργασίες συντήρησης (που περιγράφονται στο εγχειρίδιο οδηγιών).
- Τη φυσιολογική φθορά αναλώσιμων, όπως τα συστήματα κοπής και οι τροχοί.
- Φυσιολογική φθορά.
- Αισθητική φθορά του μηχανήματος λόγω χρήσης.
- Τα υποστηρίγματα των συστημάτων κοπής.
- Ζημιές που οφείλονται σε εγκατάσταση που δεν συμμορφώνεται με το εγχειρίδιο χρήσης.
- Ζημίες που οφείλονται στον λανθασμένο προγραμματισμό των εικονικών ορίων, των διαδρομών μετακίνησης και των εξαιρούμενων ζωνών.
- Ζημιές που οφείλονται σε είσοδο νερού λόγω της χρήσης συστημάτων πλύσης υψηλής πίεσης ή της βύθισης σε νερό, για παράδειγμα όταν σχηματίζονται λιμνάζοντα νερά από έντονη βροχόπτωση.
- Ζημιές που οφείλονται σε λανθασμένη αποθήκευση ή ακατάλληλη χρήση της μπαταρίας.
- Ζημιές που οφείλονται στη χρήση μη γνήσιων μπαταριών.
- Κάθε πρόσθετη δαπάνη που ενδέχεται να σχετίζεται με την επισκευή υπό εγγύηση, όπως για παράδειγμα η μεταφορά στον χρήστη, η μεταφορά του μηχανήματος στον αντιπρόσωπο, η ενοικίαση εξοπλισμού ή η κλήση εξωτερικών εταιρειών για όλες τις εργασίες συντήρησης του κήπου κατά τη διάρκεια της ακινητοποίησης του μηχανήματος.

Ο χρήστης προστατεύεται από την οικεία εθνική νομοθεσία. Τα δικαιώματα του χρήστη που προβλέπονται από την οικεία εθνική νομοθεσία δεν περιορίζονται κατά κανέναν τρόπο από την παρούσα εγγύηση.

11. ΚΑΤΑΤΕΘΕΙΜΕΝΑ ΕΜΠΟΡΙΚΑ ΣΗΜΑΤΑ ΚΑΙ ΑΔΕΙΕΣ ΧΡΗΣΗΣ

Η εμπορική επωνυμία και το λογότυπο Bluetooth® είναι κατατεθειμένα εμπορικά σήματα της Bluetooth SIG, inc. και οποιαδήποτε χρήση των σημάτων αυτών από τη STIGA γίνεται με άδεια χρήσης.

EN

WARNING!: READ THIS MANUAL CAREFULLY BEFORE USING THE MACHINE. Keep safe for future use.

INDEX

1. SAFETY REGULATIONS 2
   - 1.1 General power tool safety warnings 2
   - 1.2 Safety information 4
   - 1.3 Safe operating procedures 6
2. INTRODUCTION 7
   - 2.1 General introduction 7
   - 2.2 Product description 7
   - 2.3 Machine components 8
   - 2.4 Unpacking 8
   - 2.5 Mounting the attachments 9
   - 2.6 Front accessory assembly 9
   - 2.7 Symbols and nameplates (Fig. 13) 9
   - 2.8 Safe stopping and shutdown of the robot lawn mower 10
   - 2.9 Traction engagement / disengagement lever 10
3. INSTALLATION 11
   - 3.1 Verification of the installation requirements 11
   - 3.2 Criteria for delimiting work areas and transition routes 12
   - 3.3 Components installation 14
   - 3.4 Installing the satellite reference station (if necessary) 14
   - 3.5 First activation of the robot lawn mower 17
4. OPERATION 22
   - 4.1 Components for commissioning 22
   - 4.2 Checks for starting work of the robot lawn mower 22
   - 4.3 Manual functioning of the robot lawn mower 23
   - 4.4 Description of the controls on the robot lawn mower 23
   - 4.5 Battery charging 26
   - 4.6 Inserting and removing batteries from the machine 27
   - 4.7 Cutting height adjustment 27
   - 4.8 Camera module, Lidar sensors module and ultrasuond module 28
   - 4.9 Main functions of the satellite reference station - Status indicator light (if fitted) 28
5. MAINTENANCE 29
   - 5.1 Scheduled maintenance 29
   - 5.2 Maintenance of the cutting device 30
   - 5.3 Cleaning 30
   - 5.4 Winter maintenance and battery storage 32
   - 5.5 Batteries replacement 32
6. TRANSPORT, STORAGE AND DISPOSAL 32
   - 6.1 Transport 32
   - 6.2 Storage 33
   - 6.3 Disposal 33
7. TROUBLESHOOTING 34
8. TECHNICAL DATA 34
9. ACCESSORIES AVAILABLE ON REQUEST 36
10. WARRANTY 36
    - 10.1 Warranty coverage 36
11. REGISTERED TRADEMARKS AND LICENCES 36

NOTE: the instructions in this manual apply to all independent robot lawn mower models. All illustrations, unless otherwise indicated, refer to the SRHB01 platform.

1. SAFETY REGULATIONS



OBLIGATION:
Read carefully before use and store for future reference.

1.1 GENERAL POWER TOOL SAFETY WARNINGS

⚠ **WARNING**
Read all safety warnings, instructions, illustrations and specifications provided with this power tool. *Failure to follow all instructions listed below may result in electric shock, fire and/or serious injury.*

Save all warnings and instructions for future reference.

The term "power tool" in the warnings refers too your mains-operated (corded) power tool or battery-operated (cordless) power tool.

1) Work area safety

a) **Keep work area clean and well lit.** *Cluttered or dark areas invite accidents.*
b) **Do not operate power tools in explosive atmospheres, such as in the presence of flammable liquids, gases or dust.** *Power tools create sparks which may ignite the dust or fumes.*
c) **Keep children and bystanders away while operating a machine.** *Distractions can cause you to lose control.*

2) Electrical safety

a) **Power tool plugs must match the outlet. Never modify the plug in any way. Do not use any adapter plugs with earthed (grounded) power tools.** *Unmodified plugs and matching outlets will reduce risk of electric shock.*
b) **Avoid body contact with earthed or grounded surfaces, such as pipes, radiators, ranges and refrigerators.** *There is an increased risk of electric shock if your body is earthed or grounded.*
c) **Do not expose power tools to rain or wet conditions.** *Water entering a power tool will increase the risk of electric shock.*
d) **Do not abuse the cord. Never use the cord for carrying, pulling or unplugging the power tool. Keep cord away from heat, oil, sharp edges or moving parts.** *Damaged or entangled cords increase the risk of electric shock.*
e) **When operating a power tool outdoors, use an extension cord suitable for outdoor use.** *Use of a cord suitable for outdoor use reduces the risk of electric shock.*
f) **If operating a power tool in a damp location is unavoidable, use a residual current device (RCD) protected supply.** *Use of an RCD reduces the risk of electric shock.*

3) Personal safety

a) **Stay alert, watch what you are doing and use common sense when operating a power tool. Do not use a power tool while you are tired or under the influence of drugs, alcohol or medication.** *A moment of inattention while operating power tools may result in serious personal injury.*
b) **Use personal protective equipment. Always wear eye protection.** *Protective equipment such as a dust mask, non-skid safety shoes, hard hat or hearing protection used for appropriate conditions will reduce personal injuries.*
c) **Prevent unintentional starting. Ensure the switch is in the off-position before connecting to power source and/or battery pack, picking up or carrying the tool.** *Carrying power tools with your finger on the switch or energising power tools that have the switch on invites accidents.*

d) **Remove any adjusting key or wrench before turning the power tool on.** *A wrench or a key left attached to a rotating part of the machine may result in personal injury.*
e) **Do not overreach. Keep proper footing and balance at all times.** *This enables better control of the power tool in unexpected situations.*
f) **Dress properly. Do not wear loose clothing or jewellery. Keep your hair and clothing away from moving parts.** *Loose clothes, jewellery or long hair can be caught in moving parts.*
g) **If devices are provided for the connection of dust extraction and collection facilities, ensure these are connected and properly used.** *Use of dust collection can reduce dust-related hazards.*
h) **Do not let familiarity gained from frequent use of tools allow you to become complacent and ignore tool safety principles.** *A careless action can cause severe injury within a fraction of a second.*

4) Power tool use and care

a) **Do not force the power tool. Use the correct power tool for your application.** *The correct power tool will do the job better and safer at the rate for which it was designed.*
b) **Do not use the power tool if the switch does not turn it on and off.** *Any power tool that cannot be controlled with the switch is dangerous and must be repaired.*
c) **Disconnect the plug from the power source and/or remove the battery pack, if detachable, from the power tool before making any adjustments, changing accessories, or storing power tools.** *Such preventive safety measures reduce the risk of starting the power tool accidentally.*
d) **Store idle power tools out of the reach of children and do not allow persons unfamiliar with the power tool or these instructions to operate the power tool.** *Power tools are dangerous in the hands of untrained users.*
e) **Maintain power tools and accessories. Check for misalignment or binding of moving parts, breakage of parts and any other condition that may affect the power tool's operation. If damaged, have the power tool repaired before use.** *Many accidents are caused by poorly maintained power tools.*
f) **Keep cutting tools sharp and clean.** *Properly maintained cutting tools with sharp cutting edges are less likely to bind and are easier to control.*
g) **Use the power tool, accessories and tool bits etc. in accordance with these instructions, taking into account the working conditions and the work to be performed.** *Use of the power tool for operations different from those intended could result in a hazardous situation.*
h) **Keep handles and grasping surfaces dry, clean and free from oil and grease.** *Slippery handles and grasping surfaces do not allow for safe handling and control of the tool in unexpected situations.*

5) Battery tool use and care

a) **Recharge only with the charger specified by the manufacturer**. *A charger that is suitable for one type of battery pack may create a risk of fire when used with another battery pack.*
b) **Use power tools only with specifically designated battery packs.** *Use of any other battery packs may create a risk of injury and fire.*
c) **When battery pack is not in use, keep it away from other metal objects, like paper clips, coins, keys, nails, screws or other small metal objects, that can make a connection from one terminal to another.** *Shorting the battery terminals together may cause burns or a fire.*
d) **Under abusive conditions, liquid may be ejected from the battery; avoid contact. If contact accidentally occurs, flush with water. If liquid contacts eyes, additionally seek medical help.** *Liquid ejected from the battery may cause irritation or burns.*
e) **Do not use a battery pack or tool that is damaged or modified.** *Damaged or modified batteries may exhibit unpredictable behaviour resulting in fire, explosion or risk of injury.*
f) **Do not expose a battery pack or tool to fire or excessive temperature.** *Exposure to fire or temperature above 130 °C may cause explosion.*
g) **Follow all charging instructions and do not charge the battery pack or tool outside the temperature range specified in the instructions.** *Charging improperly or at temperatures outside the specified range may damage the battery and increase the risk of fire.*

6) Service

a) **Have your power tool serviced by a qualified repair person using only identical replacement parts**. *This will ensure that the safety of the power tool is maintained.*
b) **Never service damaged battery packs.** *Service of battery packs should only be performed by the manufactorer or authorized service provides.*

1.2 SAFETY INFORMATION

In the design of the device, special attention has been paid to aspects that can cause risks to the safety and health of people. The purpose of this information is to sensitize users to prevent any risk, avoiding behaviours that do not comply with the regulations reported.



DANGER:
Before using the robot lawn mower you must know all the information contained in this document.



DANGER:
This robot lawn mower is not intended to be used by children and people with reduced physical, sensory or mental abilities or with lack of experience and knowledge.



ELECTRICAL HAZARD:
Before carrying out any adjustment or maintenance intervention, disconnect the power supply and activate the safety device.



ELECTRICAL HAZARD:
Do not use the robot lawn mower with a damaged transformer power cable. A damaged cable can lead to contact with live parts. The cable must be replaced by the manufacturer or its assistance service or by a person with adequate qualifications, in order to prevent any risk.



ELECTRICAL HAZARD:
Only use the battery charger and power supply provided by the manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.



DANGER:
In case of leakage of liquid from the battery, the affected components must be washed with water / neutralizer.
Avoid any direct contact with the battery liquid.
If the liquid comes into contact with the eyes, call a doctor immediately.



DANGER:
During the operation of the robot lawn mower, make sure that there are no people, especially children, or\and pets, in the operating area . Otherwise, program the activity of the robot lawn mower during the hours when there are no people in that area.



DANGER:
The operating area and more generally the area in which the robot lawn mower can travel must be cordoned off by fencing.



DANGER:
The operating area or routes used by the machine while operating must be set up away from public areas to avoid damage to persons, property or vehicle accidents.



CAUTION:
For safety reasons, the satellite reference station must never be moved after the programming of the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided. The robot lawn mower could exit the programmed work area. If the reference station is moved, the programming must be repeated.



CAUTION:
Do not touch the cutting means when adjusting the cutting height.



CAUTION:
For your own safety and in order to avoid damage to persons, animals or property, the operator must have prior knowledge of the area where the robot lawn mower will be manually guided (e.g. during installation). When guiding the robot, walk carefully to avoid tripping.



CAUTION:
Only use original spare parts.



CAUTION:
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.



WARNING:
Check that there are no toys, tools, branches, clothing, or other items on the lawn that could damage the device.



PROHIBITION:
Do not sit on top of the robot lawn mower.



PROHIBITION:
Never lift the robot lawn mower to inspect the blade or to transport it when it's started. Do not put your hands and feet under the device.



PROHIBITION:
Do not use the robot lawn mower when a sprinkler is in operation.



PROHIBITION:
Do not wash the robot lawn mower with high pressure water jets, and do not immerse it, partially or completely, in water.



PROHIBITION:
Do not use the robot lawn mower if it is not perfectly intact in all its parts. In case of damage replace the affected parts.



PROHIBITION:
It is absolutely forbidden to use and recharge the robot lawn mower in explosive and inflammable environments.



OBLIGATION:
Visually check the robot lawn mower at regular intervals to make sure the blades and mowing mechanism are not worn out or damaged. Make sure that the robot lawn mower is in good operating conditions.



OBLIGATION:
Read the entire manual carefully, especially all safety information, and make sure you fully understand it. Follow the operating, maintenance and repair instructions carefully.



OBLIGATION:
Operators carrying out maintenance and repair interventions must be fully familiar with its specific characteristics and safety standards.



GLOVES OBLIGATION:
Use personal protection foreseen by the Manufacturer. Always use protective gloves when working on the cutting mechanism.

1.3 SAFE OPERATING PROCEDURES

Training



It is strictly forbidden to use the machine without the front attachment mounted.

a. Read the instructions carefully, learn the controls and the correct use of the machine.
b. Never allow children, people with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, or people unfamiliar with these instructions, to operate the machine. Local regulations may limit the age of the operator.
c. The operator, or user, is to be held responsible for accidents or hazards involving third parties or third party equipment.

Preparation

a. Make sure that the automatic system of perimeter delimitation is programmed correctly as indicated.
b. Periodically check the area where the machine is used and remove stones, sticks, cables and any other foreign objects that may interfere with its operation.
c. Periodically carry out a visual inspection of the blades, blade bolts and of the cutting unit to check that they are not worn out or damaged. Replace worn out or damaged blades and bolts in pairs to maintain the balance of the machine.
d. Warning signs must be placed around the working area of the machine if it is used in public areas or areas open to the public. Signs must read as follows: “Warning! Automatic lawn mower! Keep away from the machine! Children must be supervised!”.

1.3.1 Operation

General information

a. Do not operate the machine with defective guards or safety devices that are not present, for example without protections.
b. Do not put hands or feet near or under the rotating parts. Always keep away from the drain opening.
c. Do not touch any moving parts of the machine until they have come to a complete stop.
d. Always wear sturdy shoes and long trousers when operating the machine.
e. Never lift or transport the machine when the electric motor is running.
f. Remove the disabling device from the unit.
- Before removing an obstruction;
- Before checking, cleaning or working on the machine;
- If hit by a foreign object, to check for possible damage to the machine;
- If the machine starts to vibrate abnormally, check for damage before restarting it;

g. Do not leave the machine in operation unattended in the presence of pets, children or other people nearby.

Maintenance and storage

a. Tighten all nuts, bolts and screws securely for safe operation of the machine.
b. Frequently check the robot lawn mower for wear or deterioration.
c. For safety reasons it is necessary to replace worn out or damaged parts.
d. Make sure that the blades are replaced only with suitable spare parts.
e. Make sure the batteries are recharged using the correct charger recommended by the manufacturer. Incorrect use can cause electric shock, overheating or leakage of corrosive liquid from the battery.
f. In case of electrolyte leaks, wash with water / neutralizing agent and consult a doctor in case of contact with eyes, etc.
g. Machine maintenance must be carried out in accordance with the manufacturer’s instructions.

Residual Risks

- Although the product complies with all safety requirements, additional risks may still exist due to improper installation and/or unforeseeable situations. Therefore, it is necessary to keep the area on which the product operates free of objects, persons and animals, and to inform everyone who may have access, even if only

occasionally, to the work area of the possible hazards.
- Danger of objects being thrown against your body, animals, or property. Keep a safe distance of at least 8 meters from the machine during operation.
- In the event of thunderstorms with risk of lightning and in anticipation of bad weather conditions in general, it is recommended not to use the product and to disconnect all peripheral devices from the mains. To use the product, reconnect peripherals to the mains following the manual's instructions.

2. INTRODUCTION

2.1 GENERAL INTRODUCTION

2.1.1 Purpose of the manual

NOTE: This manual is subject to periodic updates and revisions. Before using the machine, make sure you have downloaded the latest available version.

This manual is an integral part of the device and it is intended to provide the information necessary for its use. Keep this manual for the entire life of the device, so that it is always available in case of need.
The recipient of the manual is the user of the device, who is required to carefully read the information contained therein and apply it rigorously to protect people's safety and to avoid damage.
The following symbols have been adopted to highlight important texts.



DANGER \ CAUTION \ WARNING:
The pictograms contained in a triangle with a yellow background and a black line indicate danger \ caution\ warning.



PROHIBITION:
The pictograms contained in a crossed-out circle with a white background and a red stroke indicate a ban.



OBLIGATION:
The pictograms contained in a circle with a blue background indicate an obligation.

NOTE: The texts shown in this form indicate technical information of particular importance, which should not be ignored.

2.2 PRODUCT DESCRIPTION

The robot lawn mower (Fig. 1 and 2) is designed and built to automatically cut garden grass at any time of day and night.
According to the different characteristics of the surface to be cut, the robot lawn mower can be programmed to work on several areas delimited by a virtual perimeter and connected by virtual transition routes.
When operating, the robot lawn mower mows the area delimited by the virtual perimeter (Fig. 7.A). When the robot lawn mower is close to the virtual perimeter (Fig. 7.A) or encounters an obstacle (Fig. 7.B), it changes trajectory according to the selected navigation strategy.
The robot lawn mower mows the delimited lawn automatically and completely.
The use of specific accessories, provided by the manufacturer as original equipment or purchasable separately, allows this work to be carried out according to various operating methods, illustrated in this manual or in the instructions accompanying the individual accessories.
The product operates via satellite signals and receives satellite correction data from the STIGA Cloud. The robot lawn mower operating technology is based on the communication of data between the STIGA Cloud and the robot itself.
To use the product, a mobile device (smartphone/tablet) is also required, excluding manual grass cutting and the use of accessories, for which a remote control is required (code 2RR001004/ST1), available as an

accessory, consisting of a transmitter and a receiver.
The robot lawn mower is equipped with a camera module, lidar and ultrasonic sensors in order to avoid any obstacles in the work area and improve navigation performance.
Any other usage may be hazardous and harm persons and/or damage things. Improper use includes (for example, but not limited to): transporting people, children or animals on the machine; being transported by the machine; using the machine to pull or push loads, without using the specific accessory provided for towing; using the machine for cutting non-grass vegetation; if not by using the specific implements provided and suggested.

NOTE: the presence of a mobile network connection at the installation site is mandatory for operation of the robot lawn mower. Check in advance that the mobile network coverage is sufficient on stiga.com or via the APP. The network connection provider may change at any time according to commercial agreements.

NOTE: for operation, the robot lawn mower receives satellite correction data, which is transmitted via the STIGA Cloud. The satellite correction signal is available in many countries. Check in advance that the satellite correction signal is present at the installation site on stiga.com or via APP. If the satellite correction signal is not available at the installation site, it is necessary to install a Satellite Reference Station, available as an accessory.

2.3 MACHINE COMPONENTS

a. Drive wheels (Fig. 1.G)
b. Swivel wheels (Fig. 1.H)
c. Console (control panel) (Fig. 2.D)
d. Battery hood (Fig. 1.F)
e. Batteries (Fig. 2.B)
f. Quick release accessory mounts (Fig. 1.E)
g. 56V High Power Connectors (Fig. 1.C)
h. 12V low power connector (Fig. 1.D)
i. Cutting devices (Fig. 1.A)
j. Cutting devices (blades) (Fig. 1.B)
k. Blades motor (Fig. 2.A)
l. Traction (Fig. 1.I)
m. Remote control (Fig. 4.D) (accessory - not included)
n. Signal light (Fig. 2.C)
o. Lidar sensors (Fig. 2.G)
p. Ultrasound (Fig. 2.H)
q. Camera (Fig. 2.F)
r. STOP button (Fig. 2.E)
s. Headlights (Fig. 1.M)
t. Charging connector (Fig. 1.N)
u. Tow hook (Fig. 2.I)

2.4 UNPACKING

Following are listed all the steps to perform the correct unpacking:
1. Open the box of the robot lawn mower;
2. Take out the accessories,
3. Take out the robot lawn mower.



WARNING:
Make sure to remove all packaging material from the robot lawn mower before using it.



WARNING:
To avoid injury or damage, please be careful when unpacking the robot lawn mower, avoiding contact with hazardous elements.

2.5 MOUNTING THE ATTACHMENTS

See separate installation guide supplied with each attachment.

2.6 FRONT ACCESSORY ASSEMBLY

See accessory assembly instructions (Figure 15, Figure 24).

NOTE *See front accessory manual.*

2.7 SYMBOLS AND NAMEPLATES (FIG. 13)



WARNING:
Read the user instructions before starting the product.



WARNING:
Danger of projections of objects against the body.



WARNING:
Keep a safe distance of at least 8 metres from the machine while it is running.



WARNING:
Do not put hands and feet near or under the opening of the cutting means.



WARNING:
Keep away from hot surfaces.



WARNING:
Remove the key and read the instructions before performing any maintenance or repairs.



Maximum permitted towing load (100 kg) (Fig. 13.C).
Indicates the maximum towable weight.



WARNING:
Risk of crushing (Fig. 13.B).
The label is located near the quick release accessory mounts.



WARNING:
Do not stand on the machine.



PROHIBITION:
Make sure that there are no people (especially children, elderly or disabled) and pets in the working area during the operation of the machine.
Keep children, pets and other people at a safe distance when the machine is functioning.



PROHIBITION:
Do not use high pressure cleaners on the machine to clean or wash it.



Use the original power supply with the specifications on the rating plate.



DC power supply symbol.

IPXX **Protection rating against the ingress of solids and water.**



Electrical and Electronic Equipment Waste, to be taken to designated facilities for recycling and disposal.



Guaranteed sound power level.



Wear safety glasses



Wear hearing protection



Wear protective gloves



Wear protective footwear

2.8 SAFE STOPPING AND SHUTDOWN OF THE ROBOT LAWN MOWER



OBLIGATION:
Always switch off the robot lawn mower in safe conditions before any cleaning, transport or maintenance operation.

Procedure:

1. If the machine is moving, it automatically stops the blades from moving and rotating if the distance from the obstacle is less than 1.10 m. If the machine does not stop, press the emergency button (Fig. 2.E).
2. Press the **"STOP"** button (Fig. 3.D) to stop the robot lawn mower safely and open the protective cover (Fig. 3.A).
3. Press the off button (Fig. 3.E) for a few seconds and wait for the LED on the same button to go out.
4. Only after the LED has gone out (Fig. 3.E), remove the safety key (Fig. 3.C) to switch off the robot lawn mower in safe conditions.
5. Close the protective cover (Fig. 3.A).
6. The robot lawn mower is stopped or switched off in a safe condition.

2.9 TRACTION ENGAGEMENT / DISENGAGEMENT LEVER

The traction engagement/disengagement lever (Fig. 1.L) allows the machine to be moved manually, without starting it.

This control lever has two positions, indicated by the following symbols:



1. **Traction engaged: with the lever in the horizontal position, the machine can be moved while the machine is running via the motors.**



2. **Traction disengaged: with the lever mowed downwards, the machine can be moved by hand without turning it on.**

WARNING:
Do not leave the machine unattended with the lever in position 2 (traction disengaged).

WARNING:
Move the machine manually only on level ground.

SAFETY INSTRUCTION:
The engagement / disengagement lever must never be in the intermediate position. This condition overheats and damages the traction.

3. INSTALLATION

WARNING:
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.

ELECTRICAL HAZARD:
It is absolutely necessary to provide an electrical outlet that complies with the relevant laws of the country.

ELECTRICAL HAZARD:
The circuit provided must be protected by a residual current device (RCD) with an activation current not exceeding 30 mA.

ELECTRICAL HAZARD:
Do not connect the power supply to an electrical outlet if the plug or the cable is damaged. Do not connect or touch a damaged cable before it is disconnected from the power supply. A damaged cable can lead to contact with live parts.

WARNING:
The power cable, power supply unit, extension cord and all other electric cables which do not belong to the product must remain outside the cutting area to maintain their distance from hazardous moving parts and prevent damage to cables which may come into contact with live parts.

NOTE: for operation, the robot lawn mower receives satellite correction data, which is transmitted via the STIGA Cloud. The satellite correction signal is available in many countries. Check in advance that the satellite correction signal is present at the installation site on stiga.com or via APP. If the satellite correction signal is not available at the installation site, it is necessary to install a Satellite Reference Station, available as an accessory (see Chapt. 3.4).

3.1 VERIFICATION OF THE INSTALLATION REQUIREMENTS

Below is how to check the necessary requirements and prepare the garden before proceeding with the installation.

3.1.1 Garden verification

- Carry out a survey of the entire area for a correct detection of the state of the garden, of the virtual boundaries, of any obstacles and areas to be excluded.
- Check whether the lawn to be mowed is even, free of holes, stones or other obstacles and if necessary

carry out any necessary remediation work.
- Level the ground to prevent puddles from forming after a rainfall.
- At the first installation, the initial height of the grass must be within the operating range of the robot lawn mower: 20-95 mm. If necessary, prepare the garden using a traditional lawn mower.

The robot lawn mower works using a satellite signal. The accuracy of the satellite signal can be affected by:
- The presence of obstacles around the perimeter of the installation or within the work area, such as: trees with dense foliage, hedges, boundary walls, metal fences, buildings and reflective surfaces such as glass or metal walls.
- Adverse weather conditions, such as dense fog, dense cloud cover, heavy rainfall or snowfall.

In the event of fault, exclude the robot lawn mower work area zone.

3.1.2 Inspections to define the virtual perimeters

1. Check that the maximum slope of the work area is less than or equal to 27% (see Chap. 8 “TECHNICAL DATA”). When defining the virtual perimeters, observe the rules shown in Fig. 5.

a. if the slope is ≤ 15% the virtual boundary can be positioned as shown in the figure;
b. if the slope is > 15%, the installation must include the sloping area, respecting the distance indicated in the figure;
c. if the slope is < 27% and the sloping area is not part of the garden to be mowed, the distance indicated in the figure must be respected;
d. if the slope is > 27% the sloping area must be excluded, respecting the distance indicated in the figure.

WARNING:
The robot can mow surfaces with a maximum slope of 27%.
In case of non-compliance with the instructions, the robot may slip and exit the work area.

WARNING:
Areas with slopes greater than those permissible may not be mowed. Position the virtual perimeter before the slope, excluding that area of lawn from the mowing.

2. Check the entire work surface: assess the obstacles and areas to be excluded from the work area which must be programmed as areas to be avoided (Fig. 7.B).

3.2 CRITERIA FOR DELIMITING WORK AREAS AND TRANSITION ROUTES

WARNING:
When programming virtual perimeters, transfer routes and avoidance areas, you must keep a distance of at least 6 meters from the mower.

WARNING:
The distances shown in this manual refer to the machine in lawnmower configuration. If different accessories are present, refer to the specific manual.

3.2.1 Minimum distances of virtual borders and distances for delimitation

Procedure:
1. If there is a pavement or path at the same level as the lawn, the virtual perimeter can coincide with the edge of the pavement (Fig. 6.A).
2. In the presence of a swimming pool, pond or excavated areas, the virtual perimeter must be programmed at a distance of at least 3 meters (Fig. 6.B). If the pool, pond or excavated area are positioned at the end of a slope, the virtual perimeter must be programmed at a distance of at least 5 meters (Fig. 6.C).
3. In the case of trees with protruding roots, the virtual perimeter must be programmed to prevent the robot lawn mower from passing over such uneven surfaces (Fig. 6.D).
4. The virtual perimeter must be programmed so that the robot lawn mower is kept at a distance of at least 1.10 m from areas with gravel or small stones (Fig. 6.E).
5. In the case of sloping areas, follow the instructions provided in Par. 3.1.2.
6. In the case of continuous structural elements (walls, fences, hedges, etc.) higher than 50 cm, the virtual boundary must be programmed at a minimum distance of 1.10 m from them (Fig. 6.F).

7. In all other cases, the virtual boundary must allow a minimum distance of 1.10 m between the robot lawn mower and the obstacle (Fig. 6.G/H).
8. In the case of delimitation of obstacles less than 150 cm apart, delimit them as a single obstacle respecting the distances indicated above (Fig. 6.I).

CAUTION:
The working area and, more generally, the area in which the robot lawnmower can circulate must be delimited by an impassable physical barrier.

CAUTION:
If the slope is greater than 27% the sloping area must be excluded from the cutting area (See Par. 3.1.2).

3.2.2 Narrow passages

Procedure:

1. In the case of narrow passages, the distance between two different virtual perimeters must be Z ≥ 2 m (Fig. 7.C).
2. In the case of a passage where the distance between the virtual boundaries would be Z < 2m, the part of the area beyond the bottleneck (Fig. 7.D) may not be reached by the robot lawn mower automatically. In this case, two separate virtual cutting zones must be programmed (Fig. 7.E) and connected with a virtual transition route (Fig. 7.F)
3. If it is not possible to connect the two zones with a virtual transfer path, the part of the area beyond the bottleneck is to be considered a “Closed Area” (see Par. 3.2.3).

3.2.3 Closed areas

Areas that cannot be reached independently by the robot lawn mower via a virtual transition route must be programmed as ‘Closed Area’ (option in App).
Each Closed Area can have a maximum surface area depending on the model (see technical data table). If it is necessary to cover a larger area than the maximum manageable by a single Closed Area, subdivide the area into several Closed Areas.
To program closed areas, follow the same criteria as in Par. 3.2.1.
The robot lawn mower must be brought by hand into each closed area and started manually.

3.2.4 Transition routes

Areas of the garden that include areas which are not to be mowed must be connected by transition routes. Transition routes must respect the maximum slope limit of 20%.

1. Assess the possible routes and choose the easiest transition route that allows the robot to maintain the furthest distance from any obstacles and that does not cross areas usually used for parking or the transit of vehicles or pedestrians.
2. The transition route includes a maneuvering area extending 2 m to the right and 2 m to the left of the programmed route (Fig. 8.D). The following minimum distances between the maneuvering area and the various garden elements must be observed:

- 1.10 m from obstacles delimited by virtual perimeters or no-cut zones (Fig. 8.A),
- 1.10 m from fixed obstacles without confines or continuous structural elements (Fig. 8.B),
- 1.10 m from public roads (Fig. 8.C),
- 1.10 m from pools (Fig. 8.E),
- 1.10 m from footpaths (Fig.8.F),
- 1.10 m from cliffs or steep slopes (Fig. 8.G),
- 1.10 m from sidewalks (Fig. 8.H).

3. In the case of narrow passages where the above distances cannot be met, the passage must be cordoned off by fending, if not already present.

NOTE: Transition routes programmed within narrow passages may have inadequate satellite signal reception, affecting the robot lawn mower’s operating accuracy.

3.3 COMPONENTS INSTALLATION



ELECTRICAL HAZARD:
Only use the battery charger and power supply provided by the manufacturer. Improper use may cause electric shock and\or overheating.



CAUTION:
Danger of cutting hands and feet.
Use protective gloves and shoes to avoid cutting your hands and your feet.



CAUTION:
Danger of dust in the eyes.
Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.



ELECTRICAL HAZARD:
Connect the power supply only at the end of all the installation operations. If necessary during the installation, turn off the general power supply.



ELECTRICAL HAZARD:
A socket must have been prepared near the installation area to connect it to electricity. Make sure that connection to the power supply network conforms to laws in force of the Country where it is used.



CAUTION:
The circuit provided must be protected by a residual current device (RCD) with an activation current not exceeding 30 mA.

3.3.1 Charging the robot lawn mower after installation

Recharge completely the batteries before using the product for the first time (see Par. 4.5).

3.4 INSTALLING THE SATELLITE REFERENCE STATION (IF NECESSARY)

For operation, the robot lawn mower receives satellite correction data, which is transmitted via the STIGA Cloud. The satellite correction signal is available in many countries. Check in advance that the satellite correction signal is present at the installation site on stiga.com or via APP. If the satellite correction signal is not available at the installation site, it is necessary to install a Satellite Reference Station, available as an accessory.
To check for the satellite correction signal in the robot lawn mower installation site, follow the APP wizard guided procedure.
If the satellite correction signal is not available at the installation site, follow the instructions below to install the satellite reference station (not included).



CAUTION:
For safety reasons, the satellite reference station must never be moved after the programming of the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided. The robot lawn mower could exit the programmed work area. If the reference station is moved, reprogramming is required.



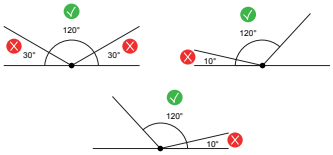
CAUTION:
For safety reasons, if the virtual boundaries, transfer paths, and zones to be avoided were programmed using a satellite correction signal and you later wish to operate the robot lawn mower via a satellite reference station, reprogramming will be required. Likewise, if the virtual boundaries, transfer paths, and zones to be avoided were programmed using a satellite reference station and you later wish to operate the robot lawn mower via a satellite correction signal, reprogramming will be required.

3.4.1 Checks for reference satellite station installation

ELECTRICAL HAZARD: **Only use the battery charger and power supply provided by the manufacturer. Improper use may cause electric shock and\or overheating.**	**CAUTION:** **The circuit provided must be protected by a residual current device (RCD) with an activation current not exceeding 30 mA.**
ELECTRICAL HAZARD: **A socket must have been prepared near the installation area to connect it to electricity. Make sure that connection to the power supply network conforms to laws in force of the Country where it is used.**	**ELECTRICAL HAZARD:** **Connect the power supply only at the end of all the installation operations. If necessary during the installation, turn off the general power supply.**
GLOVES OBLIGATION: **Use protective gloves to avoid cutting your hands.**	**GLASSES OBLIGATION:** **Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.**
ELECTRICAL HAZARD: **Do not connect the power supply to an electrical outlet if the plug or the cable is damaged. Do not connect or touch a damaged cable before it is disconnected from the power supply. A damaged cable can lead to contact with live parts.**	

The reference satellite station must be positioned in an area where the sky is fully visible. The satellite reference station must be positioned above disturbing elements such as dense foliage trees, hedges, boundary walls, metal fences, buildings and reflective surfaces such as glass or metal walls. The connection to an electrical outlet is required (Fig. 17).

NOTE: The sky is considered fully visible when clear at an angle of at least 120 degrees in all directions.



3.4.2 Procedure for installing the satellite reference station

With reference to Fig. 16, the installation of the satellite reference station (A) must be carried out using the mounting bracket (E). For power supply, you need a power supply (F) and connection to an electrical outlet.

Prepare the installation area of the power supply unit (F) so that it is protected from solar radiation and in order to prevent it from being submerged in water at any time.

CAUTION:
The power cable, power supply unit, extension cord and all other electric cables which do not belong to the product must remain outside the cutting area to maintain their distance from hazardous moving parts and prevent damage to cables which may come into contact with live parts.

CAUTION:
The power supply cable and power supply unit must be positioned in an area where they do not pose any danger to children, persons or animals.

CAUTION:
For safety reasons, the satellite reference station must never be moved after the programming of the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided. The robot lawn mower could exit the programmed work area. If the reference station is moved, reprogramming is required.

Requirements:

The following components will be required (Fig.16):
(A) Satellite reference station;
(E) Mounting bracket;
(H) Clevis fastener for fixing the bracket to a pole or screws for wall mounting (not included);
(G) Screws for fixing the satellite reference station to the bracket;
(F) Power supply;
(L) Extension cord.

Procedure (fig. 18):

1. Check the installation requirements in Par. 3.4.1.
2. Fasten the bracket (E) to a wall (N) using the fixing screws (not included), making sure it is level. When mounting on a pole (M), use the included clevis fastener (H) to secure the bracket (E).
3. Secure the satellite reference station (A) to the bracket (E) with the connector (C) facing downwards using the screws (G). Make sure the station is in a perfectly horizontal position. Connect the satellite reference station to the power supply unit (F) or extension cable using the connector (C) and tighten the ring nut.
4. Secure the power cable to prevent it from being damaged or posing a danger.
5. Connect the plug of the power supply unit (F) to the electrical socket.

NOTE: The top of the satellite reference station should be as close as possible to the top of the wall or the pole (Fig. 18/19).

NOTE: If necessary, it is possible to extend the cable powering the satellite reference station using extension cords, available as accessories. It is permitted to use a maximum of two 5-metre extension cables or one 15-metre cable.

NOTE: To avoid any interference, the satellite reference station must be installed at least 400 cm away from other satellite reference stations that may be in the vicinity.

WARNING:
The surface or pole on which the satellite reference station is mounted must be stable and not move, sway or rotate, e.g. under strong wind or adverse weather conditions. The movement of the satellite reference station affects the operating accuracy of the robot lawn mower.

WARNING:
When installing the satellite reference station, proceed with caution. There is a risk of falling from considerable heights or of falling objects.

WARNING:
If the satellite reference station is moved, the virtual boundaries, transfer routes and areas to be avoided must be reconfigured through the APP.

WARNING:
Make sure that the satellite reference station is installed in a perfectly horizontal position.

3.5 FIRST ACTIVATION OF THE ROBOT LAWN MOWER

The automatic operation of the robot lawn mower requires a series of settings that can be made via mobile device (smart phone) iOS or Android with the “STIGA GO” App installed (Fig. 23).
The iOS app is downloadable from the iOS App Store. The Android app is downloadable from the Google Play Store.
During the initial installation, you need to pair the robot lawnmower with the “STIGA.GO” app. Follow the guided procedure in the “STIGA.GO” App.



3.5.1 Prelogin

When accessing the app for the first time users can:
- Access the information pages regarding STIGA retailers and products.
- Complete the first time user sign-up.
- Complete the Log in for already registered users.

3.5.2 Registration (SIGN UP)

The “Sign Up” section allows users to register and grants them access to all app functions.
The user can log in through their Google, Facebook and Apple accounts, or create a new account by filling in the required fields.
The registration procedure requires an email verification.

3.5.3 Device pairing

The “Device Pairing” section allows users to pair their mobile device with the robot lawn mower and the satellite reference station (if installed) via a Bluetooth® connection.

To complete the pairing procedure, the robot lawn mower and the satellite reference station (if installed) must be turned on and positioned within 8 meters of the mobile device.
To pair a new STIGA robot lawn mower, press the “add device” (+) button and follow the set-up wizard.
Once the pairing is complete, the product’s main page is displayed, from which it is possible to access all available menus.

NOTE: if the robot lawn mower is not detected by the mobile device, verify that it is not already paired with another mobile device via Bluetooth®.

3.5.4 Remote connectivity and SIM card activation

The robot lawn mower is equipped with a connectivity mobile phone with SIM card that allows connection to the STIGA cloud and remote control of the robot lawn mower. After linking the device with the user account, the SIM card must be activated.

Procedure:

Follow the APP wizard guided procedure.

3.5.5 Garage and Device page

The “Garage” section displays all Stiga products associated with the user profile.
The paired items are displayed by scrolling left or right through the different screens.
For each of the items displayed, it is possible to access a range of options allowing the user to:
- rename or delete the device from the user account;
- access product information and manuals;
- check the mobile network connectivity status and GNSS signal status of the robot lawn mower and reference station (if installed);
- update firmware.

From the “Garage” section, you can access the “Product Page” of each associated item.
The robot lawn mower product page is divided into three sections:
- Robot.
- Settings.
- My garden.

The “Robot” section allows users to:
- Check the robot lawn mower status (battery level, operating status, selected cutting mode).
- Start and stop the robot lawn mower.
- Force the robot lawn mower to return to the starting point.
- Start the robot mower to work in an area that cannot be reached independently.

The “Settings” section allows users to:
- Select either “Spot Cut “ or “Scheduled” cutting mode (if available).
- Set-up or change the work programme.
- Set-up or change the cutting height.
- Start the hibernation procedure for winter storage.
- Activate and select the rain sensor sensitivity.
- Activate additional functions.

The “My Garden” section allows users to:
- Record virtual boundaries, transfer routes and areas to be avoided using the app wizard.
- Display the garden map with recorded items and the robot lawn mower’s real-time position.
- Set the desired cutting direction.
- Start the robot lawn mower to work in a specific area of the garden.

3.5.6 Initialization of the robot lawn mower

The initialization of the robot lawn mower is mandatory and required by the app:
- When starting the product for the first time.
- When the robot lawn mower is switched on or restarted.
- When the robot lawn mower is moved manually.

First-time product start-up procedure
1. Start the initialization as requested by the app and wait for the completion of the procedure. The robot lawn mower moves forward by taking three steps of approximately 1 m.

How to proceed when starting or moving the robot lawn mower manually:
1. Place the robot lawn mower inside a programmed area in a position that will allow it to move forward at least 3 m while remaining within the virtual boundary without encountering obstacles.
2. Start the initialization as requested by the app and wait for the completion of the procedure. The robot lawn mower will move forward by taking three steps of approximately 1 m.

3.5.7 Programming virtual perimeters, trnsition routes and areas to be avoided

Before proceeding with the programming, make sure the following steps have been completed: device pairing (Par. 3.5.3) and initialization of the robot lawn mower (Par. 3.5.6).

The programming of the virtual perimeters of the various Zones and Closed Areas, Transition Routes and Areas to be Avoided is performed using the respective STIGA.GO App wizard. The procedures require to manually guide the robot lawn mower, walking beside it (Par. 3.2).

Requirements:
- Internet-connected Android or iOS mobile device (not included) (Fig. 20.A).

The robot can be driven:
- Via Virtual Joystick in app (Fig. 20.B).

Following are the most relevant steps:
1. Download the “STIGA.GO” APP from the Google Play Store for Android devices or from the App Store for iOS devices.
2. Follow the robot start-up procedure in APP.
3. Guide the robot lawn mower with the virtual Joystick to the point where you want to start programming.
4. Start recording boundaries or virtual routes by pressing the designated button.
5. Guide the robot lawn mower with the virtual Joystick around the perimeter or route to be programmed. The starting and ending points of the virtual perimeter must coincide. It is also possible to record the perimeter or virtual routes via the “point-to-point” method. In this case, the robot records the perimeter or route as a sequence of straight lines between the points selected by the user.

CAUTION:
Comply with the minimum distances from obstacles and the instructions in Par. 3.2.1

6. Confirm the recording.

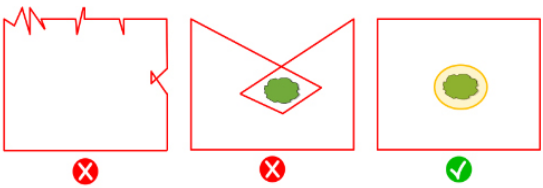
NOTE: After programming the virtual boundaries, the robot lawn mower retraces the entire virtual boundary in order to check whether the programming was carried out correctly.

NOTE: In order to manage different areas of the garden differently, it is possible to programme several virtual zones.

NOTE: Virtual boundaries must be programmed before programming transfer routes and areas to be avoided.

NOTE: Do not move the robot lawn mower by hand, any manual handling of the robot lawn mower requires the initialisation procedure to be repeated.

NOTE: To ensure the correct operation of the robot lawn mower, avoid crossovers and/or overlapping in the virtual perimeter.



WARNING:
When programming virtual perimeters, transfer routes and avoidance areas, you must keep a distance of at least 6 meters from the mower.

CAUTION:
The operating area or transition routes used by the machine must be set so as not to include public spaces, areas usually used for parking, transit of vehicles or pedestrian routes to avoid damage to persons, property or vehicle accidents.

CAUTION:
For your own safety and to prevent damage to persons, animals or things, the operator must already be acquainted with the area in which the robot lawn mower is manually guided. When guiding the robot, walk carefully to avoid tripping.

CAUTION:
The operating area and more generally the area in which the robot lawn mower can travel must be cordoned off by fencing.
Make the fence suitable or supervise the robot lawn mower during its operation.

3.5.8 Garden map

From the “My Garden” section, users can access the garden map and view:
- Virtual boundaries.
- Areas to be avoided.
- Transfer routes.
- The real-time position of the robot lawn mower.
- The return path.

3.5.9 Spot cut

If set to “Spot Cut” the robot lawn mower works by performing a single work cycle.

NOTE: When the robot lawn mower ends a complete garden coverage cycle, it returns to the collection point and remains there until the next pre-set start time.

NOTE: When the robot lawn mower finishes a single zone coverage cycle, it continues directly to the next cutting zone.

3.5.10 Data package management

Check the instructions for use by consulting the data pack on Stiga.com

3.5.11 App lock

In order to prevent the robot lawn mower from being used by children or unauthorised persons, the keypad can be locked. This will allow the robot lawn mower to be controlled solely via the App.

Procedure:
1. Activate or deactivate the Keypad/App Lock function from the app’s ‘settings’ menu.

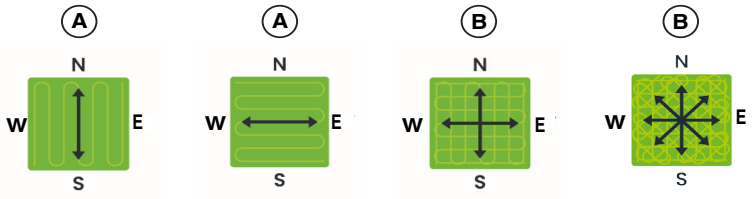
NOTE: When the function is active, the keypad lock remains active even if the robot lawn mower is switched off.

3.5.12 Setting the desired navigation mode

This function allows the user to set the navigation mode used by the robot lawn mower to move around the garden while mowing the lawn.

It’s possible to select different mowing directions (A), or a combination of them (B). It is also possible to fine-tune the selected mowing direction to align it with any structures or shapes in the garden. Adjustment can be performed in a range of -90° to +90°, with an accuracy of 0.1°.

The change of navigation mode made by the user in an area where mowing has started but not yet completed, becomes effective after the mowing of the relevant area has been completed.



Procedure:

1. Select the desired navigation mode from the app's "settings" menu.
2. If necessary, adjust the mowing direction with the '+' and '-' buttons until the desired setting is achieved.

3.5.13 Border cut

The "Border Cut" section if activated, allows the mowing of the garden border or no-cut zones. The border cut is carried out by the robot lawn mower after having completed the mowing of the scheduled area.

Procedure:

1. Activate the "border cut" function from the app's "settings" menu. It is possible to activate the function separately for each scheduled virtual or no-cut zone.

3.5.14 Rain sensor

The "Rain sensor" function allows to enable or disable the rain sensor on the robot lawn mower.

Procedure:

1. Activate the function from the app's "settings" menu.

3.5.15 Firmware update

Firmware updates for the product, if available, shall be displayed on the product display page under "Garage".

3.5.16 Profile / Choice of preferred dealer / Messaging

From the "Profile" section, users can edit their account details and change their password.

The "Dealer" section allows to choose the reference service centre.

The "Messages" section allows to view messages\information.

3.5.17 Changing or deleting virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided

The virtual perimeter of the different zones can be changed in two ways:

- Deletion: the item is entirely deleted and new programming is required.
- Edit element: it is possible to change only a part of the element without deleting it entirely.

Should it be necessary to change transition routes or areas to be avoided, these must be deleted and then re-programmed.

Procedure:

1. To delete a map item, select it from the App's 'settings' menu and press the 'delete' button.
2. To change the virtual perimeter, select the desired virtual zone from the App's 'Settings' menu and press the 'Edit' button. Then follow the App wizard.

3.5.18 Setting garden area mowing priorities

The different virtual areas of the garden are mowed in the order in which they are programmed.

It is possible to change the mowing priority of individual zones to vary the order in which they are mowed.

Procedure:

1. Select the desired virtual mowing zone from the App's 'Settings' menu and drag it to the desired position in the zone list.

NOTE: For each area of the garden, the percentage of mowing actually completed is also indicated, thus identifying the areas that have already been completely mowed and the progression of the area that is currently being mowed.

3.5.19 Temporary Nu-Cut Zone (if available)

The 'Temporary No-Cut Zone' function allows a part of the garden to be temporarily excluded from the mowing area. The selectable area must be a portion of the perimeter between two points A and B selected by the user, and the straight segment connecting them. The selected area cannot intersect transition routes.
The robot lawn mower will not enter the excluded zone until the set time has elapsed, but will continue working in the other parts of the garden.

Procedure:

1. Activate the function from the App's "settings" menu.
2. Follow the App wizard to select the part of the garden to be excluded and set the desired duration.

3.5.20 Stay Away (if available)

The 'Stay Away' function allows a part of the garden to be temporarily excluded from the mowing area. The selectable area is a circle of radius chosen by the user and has the GPS position of the mobile device or a point selected on the virtual map as its centre. The selected area cannot intersect transition routes.
The robot lawn mower will not enter the excluded zone until the set time has elapsed, but will continue working in the other parts of the garden.

Procedure:

1. Activate the function from the App's "settings" menu.
2. Follow the App wizard to select the part of the garden to be excluded and set the desired duration.

NOTE: If the GPS position of the mobile device is used to set the centre of the circle, the position of this point, and therefore of the non-cut area, depends on the accuracy of the GPS signal received from the mobile device, which is generally +/- 5 metres.

4. OPERATION

Requirements:

- Install the satellite reference station, if necessary (see Par. 3.4).
- Initial grass height within the operating range of the robotic lawnmower: 20-95 mm.
- Batteries charged (see Par. 4.5).
- Program virtual boundaries, transfer paths and avoidance zones (see Par. 3.5.7).
- Cutting height adjusted appropriately (see Par. 4.7).

4.1 COMPONENTS FOR COMMISSIONING

1. Mobile device (not included) (Fig. 4.C).
2. Batteries (provided upon purchase of the machine) (Fig. 4.B).
3. Charger (included in the machine) (Fig. 4.A).
4. Remote control (accessory - not included) (Fig. 4.D).

4.2 CHECKS FOR STARTING WORK OF THE ROBOT LAWN MOWER

In order to use the machine, it is still however necessary to programme the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided (see Par. 3.5.7).

Requirements:

- Security key.

Procedure:

1. Make sure the safety key is inserted. If it is not inserted, the robot lawnmower will not start.
2. Make sure the **"STOP"** button is not active. When pressed, it stops the robot lawnmower and opens the control panel's protective cover.
3. Make sure the robot lawnmower is positioned correctly on the ground. If the lawnmower tilts excessively (≥ 27%) or lifts, the tilt sensors (inclinometer) will stop the robot lawnmower.

4.3 MANUAL FUNCTIONING OF THE ROBOT LAWN MOWER

In this mode the robot lawn mower carries out a work cycle, returns to the meeting point and remains there until the next manual start.

In order to use the machine in this mode, it is still however necessary to programme the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided (see Par. 3.5.7).

Procedure:

1. Place the robot lawn mower within the perimeter of the installation.
2. Press the **"STOP"** button (Fig. 2.D) to open the cover (Fig. 3.A) and access the control panel (Fig. 3.B).
3. Press the **"ON/OFF"** button (Fig. 3.E) for 5 seconds to switch on the robot lawn mower.
4. Press the **"SELECT MODE"** push button (Fig. 3.F) until only the **"SINGLE WORK CYCLE"** icon is flashing (Fig. 3.L).
5. Press the **"CONFIRM"** button (Fig. 3.G). The icon (Fig. 3.L) is lit with a fixed light to confirm the operation.
6. Close the cover (Fig. 3.A).
7. The robot lawn mower will start operating.

NOTE: If after pressing the **"CONFIRM"** button, the **" SELECT MODE"** button is pressed, the icons for the selected functions will start flashing again, requesting confirmation of the newly selected function. Press the **"CONFIRM"** button. The icons will once again light up with a steady glow.



WARNING:
If the cover is opened during work the icons relating to the selected functions will flash, to indicate that it is necessary to confirm the operation before closing the cover again. If the cover is closed without pressing the "CONFIRM" button, the robot will not perform any operation until a new command is given by the user.

4.4 DESCRIPTION OF THE CONTROLS ON THE ROBOT LAWN MOWER

List of controls, indicators and their function:

- **"STOP"** button (Fig. 2.D): it is used to stop the robot lawn mower safely.
- **"EMERGENCY STOP BUTTON" (MUSHROOM-TYPE)** (Fig. 2.E): It allows you to immediately stop the machine in an emergency. The button has two positions:



1. Activation: pressing the emergency button stops the motors of the cutting devices and traction control.



2. Reactivation: turn the emergency button clockwise to reset all functions. To start the machine, repeat the key start procedure (Par. 4.2).

NOTE: With the emergency button activated is not possible to start the machine.



CAUTION:
The emergency button must never be used as the regular method of stopping the machine.

- **"SAFETY KEY"** (Fig. 3.C): it is used to shut down the robot lawn mower safely.
- **"ON/OFF"** button (Fig. 3.E): it is used to turn the robot lawn mower on and off and to reset the alarms.
- **"SELECT MODE"** button (Fig. 3.F): it is used to select the operating mode of the robot lawn mower and to force it to return to the charging base.
- **"CONFIRM"** button (Fig. 3.G): it is used to confirm the set operating mode.
- **"SCHEDULED PROGRAMME"** luminous icon (Fig. 3.I): it is used to display the scheduled programme settings (if available).
- **"SINGLE WORK CYCLE"** luminous icon (Fig. 3.L): it is used to display the settings of the single work cycle.
- **"RETURN TO BASE"** luminous icon (Fig. 3.H): it is used to display the settings of the forced return to the starting point of the robot lawn mower.

- **“BLUETOOTH®”** button (Fig. 3.M): it is only used by the service centre for diagnostic purposes.
- **“ALARM”** luminous icon (Fig. 3.N): it is used to display alarm statuses.
- **“BATTERY”** luminous icon (Fig. 3.O): it is used to display the battery charge level.

4.4.1 Safe Stop - Stop Button

The “**STOP**” button is a control that stops the robot lawn mower in safety conditions, whatever its operating condition is.

Procedure:

1. Press the “**STOP**” button while the robot lawn mower is moving or already still.
2. When the “**STOP**” button is pressed, the robot lawn mower stops and the cover opens, allowing access to the other robot controls.

4.4.2 Safe Shutdown - Safety Key

The safety key, by switching off, allows the robot lawn mower to be switched off safely.



OBLIGATION:
Always remove the safety key before each cleaning, transport and maintenance operation

Procedure:

1. Press the “**STOP**” button to open the cover and access the control panel.
2. Push the off button for a few seconds and wait for the LED on the same button to go out.
3. Only disengage the safety key after the LED go out to switch off the robot lawn mower in safe conditions. Keep the key in a safe place.
4. After carrying out the maintenance operations, insert the safety key to be able to switch on the robot lawn mower.

4.4.3 Switching the robot lawn mower ON and OFF - ON/OFF button

The “**ON / OFF**” button allows to switch the robot lawn mower on and off manually.

Procedure:

1. Press the “**STOP**” button to open the cover and access the control panel.
2. Press the “**ON/OFF**” button for 5 seconds to switch on the robot lawn mower or to switch it off.

NOTE: To switch on the robot lawn mower, the safety key must be inserted.

NOTE: In case of active alarms, a double press of the “**ON/OFF**” button will reset the alarms.

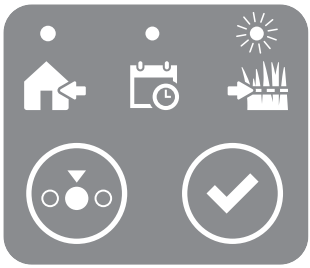
4.4.4 Single work cycle selection / Forced return to meeting point - Mode Selection Button

The robot lawn mower operates according to the possible selections described below.

KEYBOARD SELECTIONS AND ROBOT OPERATION

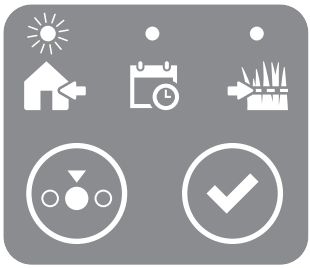
SINGLE WORK CYCLE

The robot lawn mower performs a single forced work cycle and returns to the meeting point. The robot lawn mower stays in the meeting point until the user intervenes manually.



RETURN TO THE MEETING POINT

The robot lawn mower returns to the meeting point. The robot lawn mower stays in the meeting point until the user intervenes manually.



Procedure:

1. Press the "**STOP**" button to open the cover and access the control console.
2. Press the **"MODE SELECT"** button until the icons of the functions you wish to activate flash. The icons relating to the selected functions flash.
3. Press the "**CONFIRM**" push button. The icons of the selected functions light up steadily to confirm the action.
4. Close the cover.
5. The robot lawn mower will start working according to the set mode.

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.

WARNING:
If the cover is opened, either during work or with the robot in the meeting point, the icons relating to the selected functions will flash, to indicate that it is necessary to confirm the operation before closing the cover again. If the cover is closed without pressing the "CONFIRM" button, the robot will not perform any operation until a new command is given by the user.

NOTE: If the robot battery is low, the battery icon flashes red to indicate that the selected action cannot be performed.

NOTE: The robot lawn mower starts only after closing the cover.

4.4.5 Bluetooth® status display - Bluetooth® Button

The robot lawn mower handles automatically the Bluetooth® connection with external mobile devices. The Bluetooth® connection is available at all times when the robot lawn mower is switched on. It is possible to connect only one mobile device at a time to the robot lawn mower via Bluetooth®. The robot lawn mower automatically disconnects from the device when the app is closed. The "**BLUETOOTH®**" button should only

be used by the service centre for diagnostic purposes.

NOTE: For pairing the device with the robot lawn mower via Bluetooth® see Par. 3.5.3 “Pairing”.

4.4.6 Display of alarm states - Alarm Icon

The **“ALARM”** light icon indicates an operating anomaly.

Procedure:

1. Press the “**STOP**” button to open the cover and access the control panel.
2. Check the alarm status through the red light icon, which can be lit either steady or flashing.
3. After resolving the fault, press the **“ON/OFF”** button to switch off the robot lawn mower, wait a few seconds and then switch the robot lawn mower on using the “**ON/OFF**” button. If the problem persists, contact a service centre.

NOTE: Details about anomalies are viewable on the App.

NOTE: Some types of errors can be remotely reset via App.

NOTE: Some types of errors cannot be reset remotely and must instead be reset using the robotic lawn mower keypad, in accordance with the European safety standard EN 50636.

4.5 BATTERY CHARGING

NOTE: Charging must be done exclusively using the battery charger (Fig. 4.A). Other charging systems may permanently damage the battery.

NOTE: The recommended charging temperature is 4-40°C.

4.5.1 BATTERY CHARGE DISPLAY - BATTERY ICON

The “**BATTERY**” light icon indicates the battery charge status.

Procedure:

1. Press the “**STOP**” button to open the cover and access the control panel.
2. Check the battery charging status through the light icon:
   - Blue icon: the battery is charged (charge level > 40 %).
   - Red icon: the battery is charging (charge level 15-40 %).
   - Flashing red icon: the battery charge is low (charge level < 15%).
3. If the robot lawn mower is charging, the light icon (Fig. 3.O) flashes blue.

NOTE: If the battery icon flashes rapidly red when a command is pressed, the operation cannot be carried out and it will be necessary to charge the battery manually (See Par. 4.5.3).

4.5.2 Charging batteries inside the machine

The **“BATTERY CHARGING”** procedure allows you to recharge the robot lawnmower manually:

1. Place the robot lawnmower near a power outlet.
2. Press the **“STOP”** button (Fig. 2.D) to open the cover (Fig. 3.A) and access the control console (Fig. 3.B).
3. Remove the key (Fig. 3.C).
4. Connect the supplied charger to the charging socket (Fig. 4.A) using the appropriate bayonet for fixing the respective connector (Fig. 9.A).
5. Connect the charger to the mains socket by inserting the relevant plug (Fig. 9.B).
6. The **“BATTERY”** light icon (Fig. 3.O) flashes blue, the robot lawnmower is charging.
7. Close the cover (Fig. 3.A).
8. Leave the robot lawnmower charging until the batteries are fully charged.
9. Once fully charged, unplug the charger from the charging socket:

- Rotate the connector ring counterclockwise (Fig. 9.C);
- Remove the connector (Fig. 9.D).

During charging, the battery indicator LEDs (Fig.3.O) flash progressively. When each individual charge threshold is reached, the respective LED remains lit steadily, while the others continue to flash.

NOTA: Batteries must be recharged before winter storage as described in Par.6.2.

4.5.3 Charging batteries external to the machine in safe conditions

The battery can be recharged independently using the same charger used to recharge the machine:

1. Remove the battery from the machine (Fig. 11.E).
2. Place the battery in a dry, safe and stable location.
3. Remove the rubber protective cap from the connector.
4. Connect the charger to the mains socket by inserting the appropriate plug.
5. Connect the supplied battery charger to the battery charging port, using the appropriate bayonet to secure the respective connector. Refer to the battery's user manual.

NOTE: While charging, all machine functions are disabled.

WARNING:
Do not charge the single battery on board the machine.

NOTE: The robot lawnmower's battery is a consumable item and its charge capacity decreases over time, reducing the robot lawnmower's working autonomy without compromising its operation.

4.6 INSERTING AND REMOVING BATTERIES FROM THE MACHINE

WARNING:
Shut down the robot lawnmower in safe conditions (see Par. 2.8).

4.6.1 Inserting the batteries

1. Open the battery hood (Fig. 10). The machine turns off automatically when the hood is opened.
2. Insert the battery into the battery compartment (Fig. 11.A).
3. Connect the connector on the machine by pressing it all the way in (Fig. 11.B).
4. Close the battery hood (Fig. 10).
5. To work, restart the machine.

4.6.2 Removing the batteries

1. Open the battery hood (Fig. 10).
2. Rotate the connector ring counterclockwise (Fig. 11.C).
3. Remove the connector (Fig. 11.D).
4. Remove the battery from the housing (Fig. 11.E).
5. Close the battery hood (Fig. 10).

4.7 CUTTING HEIGHT ADJUSTMENT

The **"CUTTING HEIGHT ADJUSTMENT"** procedure describes how to adjust the height of the cutting blades. To adjust the cutting height, follow the guided procedure in the app.

CAUTION:
Do not touch the cutting means when adjusting the cutting height.

CAUTION:
To ensure proper operation of the blade height adjustment system, make sure that no grass clippings or dirt accumulate near the blades and the blade motor protection bellows.

4.8 CAMERA MODULE, LIDAR SENSORS MODULE AND ULTRASUOND MODULE

Through the camera module (Fig. 22.A), the lidar module and the ultrasonic module (see Par. 2.2) the robot lawnmower is able to recognize obstacles within the working area and recognize the edge of the cutting area, in order to avoid any obstacles present in the working area and improve navigation performance (Fig. 22).

Procedure:

1. Follow the guided procedure in the “Stiga.GO” APP to adjust the operating parameters of the camera module, the lidar module, the ultrasonic module and activate accessory functions.

NOTE: To protect your privacy, the images and videos captured by the camera module during operation are processed in real time by the robotic lawnmower and are not stored in the robotic lawnmower’s internal memory.

NOTE: Obstacle and edge recognition performance depends on many factors: shape and size of the object, lighting conditions, lens cleanliness and wear, type of lawn, weather conditions, etc.

NOTE: If the height of the lawn is too high, the camera module may interpret the vegetation as an obstacle. If the robot lawn mower keeps stopping or changing direction due to high grass, it is necessary to reduce the grass height using a conventional mower.

NOTE: Always keep the camera module lens clean to permit accurate vision system operations.

CAUTION:
The camera module may not be able to detect objects if they are completely shrouded or covered by vegetation, e.g. in the case of tall, thick grass.

CAUTION:
Do not look directly at the LED illuminator of the camera module to avoid damage to your eyesight.

4.9 MAIN FUNCTIONS OF THE SATELLITE REFERENCE STATION - STATUS INDICATOR LIGHT (IF FITTED)

The Satellite Reference Station is equipped with an indicator light underneath (R) (Fig. 21), the colour of which changes as follows:

- Light off: the Reference Station is switched off, or the light has been disabled via APP.
- Blinking green light: satellite scanning in progress, wait a few minutes for the station to be ready. At this stage it is not possible to register a virtual perimeter or start the robot lawn mower to work. If the light continues to flash for a long time (more than 30 min.), the station is not installed correctly. Reinstall the Station following the instructions described in Par. 3.4.2.
- Steady green light: the Reference Station is ready for use. It is possible to register a virtual perimeter and start the robot lawn mower to work.
- Blinking yellow light: the Reference Station is not connected to the cellular network. It is not possible to register a virtual perimeter or obviate the robot lawn mower at work. Make sure you have completed the product pairing phase via APP (see Par. 3.5). If the problem persists, restart the Reference Station (disconnect it from the mains and reconnect it after 30 sec.).

If the problem persists, contact a Service Centre.If the problem persists, contact a Service Centre.

- Flashing red light: there is a fault in the Reference Station. Contact a Service Centre.

5. MAINTENANCE



CAUTION:
Only use original spare parts.



CAUTION:
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.



CAUTION:
Danger of cutting hands and feet.
Use protective gloves and shoes to avoid accidents.



CAUTION:
Danger of dust in the eyes.
Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.



WARNING:
Too much water can filter in and damage electrical parts.



PROHIBITION:
Do not use pressurized water jets.



PROHIBITION:
To avoid irreversible damage to the electrical and electronic components, do not immerse the robot lawn mower, partially or completely, in water.



PROHIBITION:
Do not wash the internal parts of the robot lawn mower to avoid damaging the electrical and electronic components.



PROHIBITION:
Do not use solvents or petrol so as not to damage varnished surfaces and plastic parts.



PROHIBITION:
To clean the camera module lens, use only a soft, slightly moistened cloth. Under no circumstances should brushes, scrapers, abrasive sponges or chemical solvents be used.

5.1 SCHEDULED MAINTENANCE

For a better operation and longer life, be sure to clean the product regularly and replace worn parts.
Perform the interventions following the frequency indicated in the table.

FREQUENCY	COMPONENT	TYPE OF INTERVENTION	REFERENCE
Before each use and at least every 8 hours of work	Blade	Clean and check the efficiency of the cutting device blade.	See Par. 5.3
		If the blade is bent due to impact or if it is worn, replace it.	Contact an Authorized Service Center
	Recharging contacts	Clean and eliminate any oxidising.	See Par. 5.3
	Camera module and sensors	Clean the lens.	See Par. 5.3
Monthly or every 100 hours of mowing	Robot lawn mower	Carry out the cleaning	See Par. 5.3
	Power cables	Check for wear or deterioration and replace if necessary	Contact an Authorized Service Center

FREQUENCY	COMPONENT	TYPE OF INTERVENTION	REFERENCE
At the end of the mowing season or every six months if the robot lawnmower is not used	Batteries	Perform pre-storage charging of batteries	See Par. 5.4

It is necessary to carry out a maintenance servicing annually at an authorized service centre to keep the robot lawn mower in good working conditions.
The servicing provides for a series of verifications including:

- the internal and external cleaning of the robot lawn mower;
- the general check of the status of the robot lawn mower;
- the replacement of worn parts;
- the checking of the battery status;
- the verification of tightening torques;
- the verification and possible replacement of the impact and lifting kinematic mechanisms and their protective bellows;
- the check and, if necessary, replacement of the rubber bellows protecting the blade motor, to maintain the protection specifications against water infiltrations;
- the replacement of the sealing gaskets of the bodies and the battery compartment to maintain the specifications of protection against water infiltrations.

NOTE: any malfunction due to not having carried out the annual servicing will not be recognized under warranty.

5.2 MAINTENANCE OF THE CUTTING DEVICE



WARNING:
Do not touch the cutting attachment until the ignition key has been removed and the cutting attachment has come to a complete stop. Be aware that the cutting attachment can move even when the key has been removed (for battery-powered models).



WARNING:
All operations involving cutting devices (disassembly, sharpening, balancing, repair, reassembly, and/or replacement) are demanding tasks that require specific expertise and the use of appropriate equipment. For safety reasons, they should always be performed at a specialized center.



WARNING:
Always have damaged, crooked or worn cutting attachments replaced, along with their screws, to maintain balance.

IMPORTANT *Always use original cutting devices, bearing the code indicated in the "Technical Data" table or in the "Optional Accessories" chapter.*

5.3 CLEANING

5.3.1 Product cleaning



CAUTION:
Danger of cutting hands and feet.
Use protective gloves and shoes to avoid accidents.



CAUTION:
Danger of dust in the eyes.
Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.

• Requirements:

- Sponge
- Neutral soap
- Brush
- Water
- Dry cloth
- Gloves
- Glasses



GLOVES OBLIGATION:
Use protective gloves to avoid cutting your hands.



GLASSES OBLIGATION:
Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.

• General indications:

After each use, clean according to the following instructions: (Fig. 12)

- Do not use water jets and avoid wetting the batteries and electrical components.
- Remove any grass debris and mud accumulated inside the chassis.
- Always ensure the air intakes are clear of debris.
- Do not use aggressive liquids to clean the chassis.
- To reduce the risk of fire, keep the machine free of grass clippings, leaves or excessive grease.
- Raise the hood and use compressed air to clean any dirt or grass that accumulates on the batteries.

Procedure:

1. Press the **"STOP"** button to stop the robot lawn mower and open the protective cover.
2. Disconnect from the mains.
3. Switch off the robot lawn mower in safety conditions (see Par. 2.8).
4. Clean all the external surfaces of the robot lawn mower with a sponge dampened in lukewarm water and neutral soap.
5. Clean the camera module lens, lidar and ultrasonic sensors with a soft cloth, being careful not to scratch the glass surface.



WARNING:
Too much water can filter in and damage electrical parts.



WARNING:
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.



PROHIBITION:
Do not use pressurized water jets.



PROHIBITION:
To avoid irreversible damage to the electrical and electronic components, do not immerse the robot lawn mower, partially or completely, in water.



PROHIBITION:
Do not wash the internal parts of the robot lawn mower to avoid damaging the electrical and electronic components.



PROHIBITION:
Do not use solvents or petrol so as not to damage varnished surfaces and plastic parts.



PROHIBITION:
Do not use brushes, scrapers, abrasive sponges, or chemical solvents under any circumstances to clean the camera module lens, as they can scratch or damage the glass surface.

6. Remove mud and dirt from the drive wheels.
7. Clean the underside of the robot lawn mower (cutting blade area, front and rear wheels). Use a suitable brush to remove encrustations and/or debris that could prevent the robot lawn mower from working properly. Complete the cleaning with a damp sponge.
8. Clean the battery charging connector.

5.4 WINTER MAINTENANCE AND BATTERY STORAGE

Procedure:
1. Clean the robot lawn mower (See Par. 5.3).
2. Store the robot lawn mower horizontally, in a dry place, protected from icy conditions, making sure that it is shut down and that the safety key is removed from the robot lawn mower.
3. Disconnect the satellite reference station (if installed) from the mains.

NOTE: If you wish to remove the satellite reference station from the installation site during the winter, you must ensure that their position remains exactly the same when reassembled. If the satellite reference station is installed and moved, the virtual boundaries, transition routes and areas to be avoided must be reconfigured through the APP.

5.5 BATTERIES REPLACEMENT

Batteries life depends on the length of the mowing season and how many hours per day the robot lawn mower is used. A long mowing season or many hours of use will require more frequent batteries replacements.
Batteries replacement is the sole responsibility of the STIGA TECHNICAL ASSISTANCE STAFF.
If the batteries needs to be replaced, contact a service centre or your retailer.

NOTE: The robot lawn mower batteries are perishable elements and the charging capacity decreases over time, decreasing the working range of the robot mower without compromising its operating performance.

6. TRANSPORT, STORAGE AND DISPOSAL

6.1 TRANSPORT



OBLIGATION:
The robotic lawnmower must be safely switched off before being lifted or transported.



CAUTION:
Check that there are no toys, tools, branches, clothing, or other objects on the lawn that could damage the equipment.

NOTE: It is recommended to use the original packaging for long-distance transport.

Procedure:
When manually moving the machine you must:
1. Switch off the robot lawn mower in safety conditions (see Par. 2.8).
2. Clean the robot lawn mower (see Par. 5.3.1).
3. Move the cutting device assembly to the maximum height position.
4. Turn off the machine by removing the ignition key.

5. Make sure you are on level ground.
6. Disengage the traction drive, referring to Par. 2.9 (Fig. 1.L).
7. To move the machine, use the rear anchoring handles (Fig. 14).

WARNING:
Do not use these points to lift the machine.

When transporting the machine with a truck or trailer, you must:
1. Use access ramps of adequate width, length and strength for the weight and dimensions of the machine.
2. Raise the cutting deck to the maximum cutting height using the app.
3. Once loaded, turn off the machine by removing the key.
4. Secure the machine to the vehicle using the two front hooks and the two rear hooks (Fig. 13). Do not secure the machine to any objects that could be damaged.

SAFETY INSTRUCTION:
If you feel you are unable to handle or transport the product safely, contact the Service Center.

6.2 STORAGE

The robot lawn mower must be stored horizontally with the safety key removed, in a dry and frost-free place after cleaning and charging the battery for the winter. During long periods of inactivity, disconnect the satellite reference station (if installed) from the mains.

When the machine needs to be stored for a period longer than 30 days:
- Allow the machine to cool.
- Remove the batteries and store them in a cool, dry place.
- Clean the machine thoroughly.
- Inspect the machine for damage.

If necessary, contact and authorized service center.

When putting the machine back into operation:
- Prepare the machine as indicated in Chapter 4.2.

6.3 DISPOSAL

1. Dispose of the product packaging in a sustainable way in the appropriate collection containers or at special centres authorized for collection.
2. Dispose of the robot lawn mower in accordance with local legal requirements.
3. Contact appropriate facilities for recycling and disposal as the robot lawn mower is classified as WEEE (Waste Electrical and Electronic Equipment).
4. Dispose of old or used batteries in a sustainable way in collection containers or at authorized collection centres.

7. TROUBLESHOOTING



CAUTION:
Stop the robot lawn mower and bring it back to safety conditions (see Par. 2.8).

Below there is the list of the main anomalies that may arise during the operating phase.

NOTE: Additional tips and troubleshooting procedures are found in the Stigo.GO App.

PROBLEM	CAUSES	SOLUTIONS
Abnormal vibrations. The robot lawn mower is noisy.	Damaged cutting device.	Replace the damaged components (see Par. 5.1).
	Cutting device blocked by residues (tapes, ropes, plastic fragments, etc.).	Switch off the robot lawn mower in safety conditions (see Par. 2.8). Unlock the cutting device.
	The robot lawn mower was started in the presence of unexpected obstacles (fallen branches, forgotten objects, etc.).	Switch off the robot lawn mower in safety conditions (see Par. 2.8). Remove the obstacles and restart the robot lawn mower.
	Electric motor failure.	Replace the motor, contact a service centre.
	Grass too tall.	Increase the cutting height (see Par. 4.7).
The Warning icon lights up on the keypad.	It indicates anomaly / failure conditions.	For further information consult the App.
The robot lawn mower stops temporarily in the work area.	Weak GPS signal.	If the problem persists, contact a service centre.
The working area is not mowed completely	Cutting device with encrustations and/ or residues.	Switch off the robot lawn mower in safety conditions (see Par. 2.8). Clean the cutting device.
	The working area is too large for the robot lawn mower's capacity.	Reduce the work area (see Technical Data Par. 8).
	Batteries about to ehaust their life cycle.	Replace the batteries with original spare parts (See Par. 5.5).
	Batteries are not charged completely.	Clean and eliminate any oxidation from the contact points (See Par. 5.3). Recharge the batteries.

8. TECHNICAL DATA

SPECIFICATIONS	model SRHB01 (see product label)
Dimensions (BxAxP) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot without cutting deck
	1012 x 725 x 2300 robot with cutting deck
Weight of the robot lawn mower [kg]	330 (with 6 batteries and the cutting deck)
Cutting height (Min-Max) [mm]	20 - 95
Blade diameter [rpm]	3800
Movement speed [km/h]	5
Maximum slope	27%
Maximum slope along the perimeter	20 %
Cutting system type	3 cutting blades
Detected sound power level [dB (A)]	98,68
Noise emission uncertainy [dB (A)]	0,83
Guaranteed sound power level [dB (A)]	100

SPECIFICATIONS	model SRHB01 (see product label)	
Cutting device code	182004385/0	
IP rating for robot lawnmowers	IP64	
Operating ambient temperature of the robot lawnmower [°C]	0 ÷ 50	
Battery model	Tipe: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Cell topology: 14S8P	
Battery charger Model: 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
Maximum charge duration (one battery)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximum charge duration (two batteries)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Battery charger Model: 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
Maximum charge duration (one battery)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximum charge duration (two batteries)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Battery charger Model: 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
Maximum charge duration (one battery)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximum charge duration (two batteries)	h (@ V)	~ 3 (220)
Battery charger Model: 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
Maximum charge duration (one battery)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximum charge duration (two batteries)	h (@ V)	~ 3 (220)
Connectivity	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigation technology	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFICATIONS	model SRHB01 (see product label)
Power class RF Modules	Bluetooth LE Output power - 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
Frequency range - Bluetooth®	Frequency range 2400 - 2483.5 MHz - Bluetooth LE
Frequency range - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frequency range - 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).
Frequency range - Wi-Fi	Wi-Fi - Frequency range 2412 - 2484 MHz Maximum traction power < 20dBm

The Bluetooth® word mark and logos are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, Inc. and any use of such marks by STIGA is under license.

9. ACCESSORIES AVAILABLE ON REQUEST

NOTE: The following accessories cannot be used in autonomous driving. They must only be used with radio control.

1	Trailer	✓
2	Leaf and grass catcher	✓
3	Fertilizer spreader	✓
4	Poly roller	✓
5	Electric cutting device code (cutting deck)	110CE E QF

10.WARRANTY

10.1 WARRANTY COVERAGE

The warranty covers all material quality and manufacturing defects recognised during the warranty period by your Dealer or Authorised Service Centre.
The warranty is restricted to the repair or replacement of components recognised as faulty.
It is advisable to send your machine once a year to an authorized service workshop for servicing, assistance and safety device inspection.
The warranty only applies to machines subjected to regular maintenance.

The warranty does not cover damages resulting from:

- Failure to become familiar with the documentation accompanying the machine (Instruction manuals).
- Carelessness, negligence.
- External causes (lightning, impact, presence of foreign bodies inside the machine) or incidents.
- Incorrect use or assembly prohibited by the manufacturer
- Poor maintenance.
- Modification to the machine.
- Use of non-genuine spare parts (adaptable parts).
- Use of accessories not supplied or approved by the manufacturer (e.g. cutting devices).

The warranty does not cover:

- Maintenance operations (described in the instruction manual).
- Normal wear of consumables such as cutting devices and wheels.
- Normal wear and tear.
- Deterioration in the appearance of the machine due to use.
- Cutting means supports.
- Damage resulting from an installation that does not comply with the user manual.
- Damage resulting from incorrect programming of virtual boundaries, transfer routes and areas to be avoided.
- Damage caused by water infiltration due to the use of a high pressure washing device or by immersion in water, for example when puddles of water form from heavy rain.
- Damage caused by improper storage or improper use of the battery.
- Damage caused by using non-original batteries.
- Any additional cost possibly connected to the repair under warranty, such as moving the machine to the user's premises, bringing the machine to the Dealer, hiring equipment or contracting other companies for any garden maintenance work while the machine is out of service.

The user is protected by his or her own national legislation. The user's rights under the national laws or his or her own country are not in any way restricted by this warranty.

11. REGISTERED TRADEMARKS AND LICENCES

The name and logo Bluetooth® are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, inc. and any use made of such marks by STIGA is under license.

ES

¡ATENCIÓN!: ANTES DE UTILIZAR LA MÁQUINA, LEER ATENTAMENTE EL PRESENTE MANUAL. Conservar para cualquier futura consulta.

ÍNDICE

1. NORMAS DE SEGURIDAD 2
   - 1.1 Advertencias generales sobre la seguridad de las herramientas eléctricas 2
   - 1.2 Informaciones sobre la seguridad 4
   - 1.3 Procedimientos de trabajo seguros 6
2. INTRODUCCIÓN 7
   - 2.1 introducción general 7
   - 2.2 Descripción del producto 8
   - 2.3 Componentes de la máquina 8
   - 2.4 Desembalaje 9
   - 2.5 Montaje de accesorios 9
   - 2.6 Montaje del accesorio frontal 9
   - 2.7 Símbolos y placas (Fig. 13) 9
   - 2.8 Parada y apagado del robot cortacésped de forma segura 11
   - 2.9 Palanca de activación / desactivación de la tracción 11
3. INSTALACIÓN 12
   - 3.1 Comprobación de los requisitos para la instalación 12
   - 3.2 Criterios para delimitar las zonas de trabajo y las rutas de desplazamiento 13
   - 3.3 Instalación de los componentes 15
   - 3.4 Instalación de la estación de referencia por satélite (si fuera necesaria) 15
   - 3.5 Primera activación del robot cortacésped 18
4. FUNCIONAMIENTO 24
   - 4.1 Componentes para la puesta en marcha 24
   - 4.2 Control de seguridad para la puesta en marcha del robot cortacésped 24
   - 4.3 Funcionamiento manual del robot cortacésped 24
   - 4.4 Descripción de los controles del robot cortacésped 25
   - 4.5 Carga de la batería 27
   - 4.6 Inserción y extracción de las baterías de la máquina 29
   - 4.7 Regulación de la altura de corte 29
   - 4.8 Módulo de cámara, módulo de sensores lidar y módulo de ultrasonidos 29
   - 4.9 Funcionamiento de la estación de referencia satélital - luz indicadora de estado (si está presente) 30
5. MANTENIMIENTO 30
   - 5.1 Mantenimiento programado 31
   - 5.2 Mantenimiento del dispositivo de corte 32
   - 5.3 Limpieza 32
   - 5.4 Mantenimiento invernal y almacenamiento de la batería 33
   - 5.5 Sustitución de las baterías 34
6. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN 34
   - 6.1 Transporte 34
   - 6.2 Almacenamiento 35
   - 6.3 Eliminación 35
7. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS 35
8. DATOS TÉCNICOS 36
9. ACCESORIOS POR ENCARGO 37
10. GARANTÍA 38
    - 10.1 Cobertura de la garantía 38
11. MARCAS REGISTRADAS Y LICENCIAS 38

NOTA: las instrucciones de este manual son válidas para los modelos de robot autónomo en configuración cortacésped. Las figuras, si no se especifica lo contrario, se refieren al modelo SRHB01.

1. NORMAS DE SEGURIDAD



OBLIGACIÓN:
Leer atentamente antes del uso y conservar para futuras consultas.

1.1 ADVERTENCIAS GENERALES SOBRE LA SEGURIDAD DE LAS HERRAMIENTAS ELÉCTRICAS

⚠ **Leer todas las advertencias de seguridad, instrucciones, ilustraciones y especificaciones suministradas con la máquina.** *El incumplimiento de las instrucciones puede causar descargas eléctricas, incendios y/o graves lesiones.*

Conservar todas las advertencias e instrucciones para futuras consultas.

El término "herramienta eléctrica" citado en las advertencias se refiere a su herramienta eléctrica con alimentación de la red eléctrica (con cable) o con alimentación por batería (sin cable).

1) Seguridad de la zona de trabajo

a) **Mantener limpia y bien iluminada la zona de trabajo.** *Zonas desordenadas o mal iluminadas facilitan los accidentes.*
b) **No use las herramientas eléctricas en atmósferas explosivas, por ejemplo, en presencia de líquidos inflamables, gases o polvo.** *Las herramientas eléctricas generan chispas que pueden incendiar el polvo o los vapores.*
c) **Mantener alejados a los niños y demás personas cuando se use la herramienta eléctrica.** *Las distracciones pueden causar la pérdida de control.*

2) Seguridad eléctrica

a) **El enchufe del cable del cargador debe ser compatible con la toma de corriente. Nunca modifique el enchufe de ninguna manera. No utilice adaptadores con el cable del cargador de batería dotado de puesta a tierra.** *Los enchufes no modificados y apropiados a la toma reducen el riesgo de descarga eléctrica.*
b) **Evitar el contacto del cuerpo con superficies de masa o a tierra, como tubos, radiadores, cocinas, frigoríficos.** *El riesgo de descarga eléctrica aumenta si el cuerpo se encuentra a masa o a tierra.*
c) **No exponer la herramienta eléctrica a la lluvia ni a ambientes húmedos.** *El agua que penetra en una herramienta eléctrica aumenta el riesgo de descarga eléctrica.*
d) **No use el cable indebidamente. No use el cable para transportar la herramienta eléctrica, tirarla o desconectarla de la toma. Tenga el cable alejado de fuentes de calor, aceite, aristas vivas o partes en movimiento.** *Un cable dañado o enganchado aumenta el riesgo de descarga eléctrica.*
e) **Cuando utilice una herramienta eléctrica en el exterior, utilice un cable alargador adecuado para su uso en exteriores.** *El uso de un cable alargador adecuado para su uso en exteriores reduce el riesgo de descarga eléctrica.*
f) **Si no se puede evitar el uso de una herramienta eléctrica en un entorno húmedo, utilice una toma de corriente protegida por un interruptor diferencial (RCD).** *El uso de un RCD reduce el riesgo de descarga eléctrica.*

3) Seguridad personal

a) **Manténgase alerta, compruebe lo que está haciendo y utilice el sentido común cuando utilice una herramienta eléctrica. No utilice la herramienta eléctrica cuando esté cansado o bajo la influencia de drogas, alcohol o medicamentos.** *Una distracción durante el uso de la herramienta eléctrica puede causar graves lesiones personales.*
b) **Utilizar el equipo de protección personal (EPI). Use siempre gafas de protección.** *El uso de dispositivos de protección como mascarillas contra el polvo, calzado antideslizante, cascos protectores o audífonos reducen las lesiones personales.*

c) **Evite los arranques involuntarios. Asegúrese de que el interruptor está en la posición "OFF" antes de enchufar, coger o transportar la herramienta eléctrica.** *Llevar una herramienta eléctrica con el dedo en el interruptor o enchufarla con el interruptor en la posición "ON" facilita los accidentes.*

d) **Retire las llaves o herramientas de regulación antes de encender la herramienta eléctrica.** *Una llave o herramienta que permanece en contacto con una pieza giratoria de la herramienta eléctrica puede provocar lesiones personales.*

e) **No se incline. Mantenga siempre un apoyo y equilibrio adecuados.** *Esto permite un mejor control de la herramienta eléctrica en situaciones inesperadas.*

f) **Lleve indumentaria adecuada. No lleve vestidos anchos o accesorios. Mantenga el pelo y vestidos alejados delas partes en movimiento.** *La ropa ancha, los accesorios o el pelo largo pueden quedar atrapados en las partes en movimiento.*

g) **Si hay dispositivos que se conectan a las instalaciones de aspiración y recogida de polvo, asegúrese de que se conectan y se utilizan adecuadamente.** *El uso de estos dispositivos puede reducir los riesgos relacionados con el polvo.*

h) **No permita que la familiaridad adquirida por el uso frecuente de las herramientas eléctricas le permita ser complaciente e ignorar los principios de seguridad de la herramienta eléctrica.** *Una acción negligente puede causar lesiones graves en una fracción de segundo.*

4) Uso y protección de la herramienta eléctrica

a) **No fuerce la herramienta eléctrica. Utilice la herramienta eléctrica adecuada para cada aplicación específica.** *Una herramienta eléctrica adecuada efectuará el trabajo mejor y de la manera más segura a la velocidad para la cual se ha proyectado.*

b) **No utilice la herramienta eléctrica si el interruptor no puede ponerla en marcha o detenerla.** *Una herramienta eléctrica que no puede ser accionada con elinterruptor es peligrosa y debe ser reparada.*

c) **Desenchufe la herramienta eléctrica de la fuente de alimentación y/o retire la batería antes de realizar cualquier ajuste, sustituir accesorios o guardar la herramienta eléctrica.** *Estas medidas preventivas de seguridad reducen el riesgo de poner en marcha la herramienta eléctrica por error.*

d) **Guarde la herramienta eléctrica inutilizada fuera del alcance de los niños y no permita que personas que no estén familiarizadas con la herramienta y estas instrucciones la utilicen.** *Las herramientas eléctricas son peligrosas en manos de los usuarios no preparados.*

e) **Cuidar el mantenimiento de las herramientas eléctricas y de los accesorios. Compruebe que las partes móviles estén alineadas y libres en el movimiento, que no haya roturas o cualquier otra condición que pueda afectar al funcionamiento de la herramienta eléctrica. En caso de daños, la herramienta eléctrica deberá ser reparada antes de usarla.** *Muchos accidentes son causados por falta de mantenimiento.*

f) **Mantenga afilados y limpios los dispositivos de corte.** *Un mantenimiento adecuado de los dispositivos de corte, con las cuchillas bien afiladas, evita el enganche de los mismos y facilita su control.*

g) **Utilizar la herramienta eléctrica y sus accesorios como se indica en las instrucciones suministradas, prestando atención a las condiciones de trabajo y al tipo de actividad que se va a efectuar.** *El uso de una herramienta eléctrica para actividades diferentes a las previstas podría generar situaciones peligrosas.*

h) **Mantenga las empuñaduras y todas las superficies de agarre secas, limpias y libres de aceite y grasa.** *Empuñaduras y superficies de agarre resbaladizas no permiten un manejo y control seguro de la herramienta en situaciones inesperadas.*

5) Uso y protección de la herramienta por batería

a) **Para cargar la batería utilizar, solo cargadores recomendados por el fabricante.** *Un cargador adecuado para un tipo de batería puede crear un riesgo de incendio, descarga eléctrica, sobrecalentamiento o fuga de líquido corrosivo de la batería cuando se utiliza con otra batería.*

b) **Utilizar solo las baterías específicas previstas para su herramienta eléctrica.** *El uso de una batería diferente puede crear daños e incendios.*

c) **Cuando el paquete de baterías no esté en uso, manténgalo alejado de otros objetos metálicos como clips, monedas, llaves, clavos, tornillos u otros objetos metálicos pequeños que puedan provocar un cortocircuito en los contactos.** *El cortocircuito entre los contactos de la batería puede comportar combustiones o incendios.*

d) **Una batería en malas condiciones puede provocar la pérdida del líquido. Evitar el contacto con el líquido. En caso de contacto accidental, enjuagar con agua. En caso de contacto del líquido con los ojos, consultar con un médico.** *El líquido puede provocar irritaciones cutáneas o quemaduras.*

e) **No utilice una batería dañada o una herramienta dañada o modificada.** *Las baterías dañadas o modificadas pueden tener un comportamiento imprevisible y provocar un incendio, una explosión o un riesgo de lesiones.*
f) **No exponga el grupo de baterías o la herramienta eléctrica al fuego o a una temperatura excesiva.** *La exposición al fuego o a una temperatura superior a 130 °C puede causar una explosión.*
g) **Siga todas las instrucciones de carga y no cargue la batería o la herramienta eléctrica fuera del rango de temperatura especificado en las instrucciones.** *Una carga inadecuada o a temperaturas fuera del rango especificado pueden dañar la batería y aumentar el riesgo de incendio.*

6) Asistencia

a) **La herramienta eléctrica debe ser reparada por personal cualificado, empleando solo recambios originales.** *Esto permite que se mantenga la seguridad de la herramienta eléctrica.*
b) **No repare la batería.** *Los trabajos de reparación deben ser llevados a cabo por el fabricante o un Centro de asistencia especializado.*

1.2 INFORMACIONES SOBRE LA SEGURIDAD

En el diseño del equipo se ha prestado especial atención a los aspectos que pueden suponer un riesgo para la seguridad y la salud de las personas. El objetivo de esta información es concienciar a los usuarios de la necesidad de prevenir cualquier riesgo evitando comportamientos que no se ajusten a las prescripciones indicadas.



PELIGRO:
Antes de utilizar el robot cortacésped, es necesario conocer toda la información de este documento.



PELIGRO:
Este robot cortacésped no está destinado a ser utilizado por niños o personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas o con falta de experiencia y conocimiento.



PELIGRO ELÉCTRICO:
Antes de realizar cualquier trabajo de ajuste o mantenimiento, desconectar la alimentación eléctrica y accionar el dispositivo de seguridad.



PELIGRO ELÉCTRICO:
No utilizar el robot cortacésped con el cable de alimentación del transformador deteriorado. Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión. El cable debe ser sustituido por el Fabricante o por su servicio de asistencia técnica o por una persona con la cualificación adecuada para evitar cualquier riesgo.



PELIGRO ELÉCTRICO:
Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso de un cargador y un alimentador inadecuados puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.



ADVERTENCIA:
En caso de fuga de líquido de la batería, los componentes afectados deben lavarse con agua/neutralizador.
Evitar cualquier contacto directo con el líquido de la batería.
En caso de contacto con los ojos, consultar con un médico.



ADVERTENCIA:
Cuando se utilice el robot cortacésped, asegurarse de que no hayan personas, especialmente niños, y/o animales domésticos en la zona de funcionamiento. De lo contrario, programar el robot cortacésped para que funcione durante las horas en que no haya nadie en la zona.



ADVERTENCIA:
La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una barrera física que no se pueda cruzar.



ADVERTENCIA:
La zona de funcionamiento o los recorridos utilizados por la máquina para su desplazamiento deberán establecerse de forma que no incluyan espacios públicos a fin de evitar daños a las personas, a los bienes o accidentes a los vehículos.



ADVERTENCIA:
Por razones de seguridad, la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.



ADVERTENCIA:
No toque el dispositivo de corte cuando ajuste la altura de corte.



ADVERTENCIA:
Por su propia seguridad y para evitar daños a personas, animales o bienes, el operador debe conocer primero la zona por la que se guía manualmente el robot cortacésped (por ejemplo durante la fase de instalación). Cuando conduzca el robot, camine con cuidado para evitar caídas.



ADVERTENCIA:
Utilizar únicamente recambios originales.



ADVERTENCIA:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



ATENCIÓN:
Comprobar que no haya juguetes, herramientas, ramas, ropa u otros objetos en el césped que puedan dañar el equipo.



PROHIBICIÓN:
No sentarse encima del robot cortacésped.



PROHIBICIÓN:
No levantar nunca el robot cortacésped para inspeccionar la cuchilla o para transportarlo cuando esté en marcha. No introducir las manos ni los pies bajo el equipo.



PROHIBICIÓN:
No utilizar el robot cortacésped cuando haya un aspersor en funcionamiento.



PROHIBICIÓN:
No lavar el robot cortacésped con chorros de agua a alta presión ni lo sumerja, parcial o totalmente, en agua.



PROHIBICIÓN:
No utilizar el robot cortacésped sin que todas las piezas estén perfectamente intactas. En caso de deterioro, sustituir las piezas afectadas.



PROHIBICIÓN:
Está absolutamente prohibido el uso y la carga del robot cortacésped en ambientes explosivos e inflamables.



OBLIGACIÓN:
Inspeccionar visualmente el robot cortacésped a intervalos regulares para asegurarse de que las cuchillas y el mecanismo de corte no estén desgastados o dañados. Asegurarse de que el robot cortacésped esté en buenas condiciones operativas.



OBLIGACIÓN:
Leer todo el manual con atención, especialmente toda la información relativa a la seguridad y asegurarse de entenderla completamente. Seguir rigurosamente las instrucciones de funcionamiento, mantenimiento y reparación.



OBLIGACIÓN:
Los operadores que realicen trabajos de mantenimiento y reparación deben conocer perfectamente sus características específicas y las normas de seguridad.



USO OBLIGATORIO DE GUANTES:
Usar las protecciones individuales previstas por el Fabricante, en especial, usar guantes de protección cuando se realicen intervenciones en el mecanismo de corte.

1.3 PROCEDIMIENTOS DE TRABAJO SEGUROS

Formación



Está terminantemente prohibido utilizar la máquina sin el accesorio delantero montado.

a. Leer atentamente las instrucciones y familiarizarse con los controles y el uso correcto de la máquina.
b. No permitir nunca que niños, personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de experiencia y conocimientos, o personas que no estén familiarizadas con estas instrucciones, manejen la máquina. Las normativas locales pueden limitar la edad del operador.
c. El operador, o el usuario, es responsable de los accidentes o peligros que involucren a terceros o a equipos de terceros.

Preparación

a. Asegurarse de que el sistema automático de delimitación perimetral esté correctamente programado de acuerdo con las especificaciones.
b. Inspeccionar periódicamente la zona donde se utilice la máquina y retirar piedras, palos, cables y cualquier otro objeto extraño que pueda dificultar el funcionamiento.
c. Realizar periódicamente inspecciones visuales de las cuchillas, los pernos de las cuchillas y el grupo de corte para comprobar si están desgastados o dañados. Sustituir las cuchillas y los pernos desgastados o dañados por parejas para mantener el equilibrio de la máquina.
d. Deben colocarse carteles de advertencia alrededor de la zona de trabajo de la máquina, si ésta se utiliza en zonas públicas o abiertas al público. Los carteles deberán tener el siguiente texto: «¡Atención! ¡Cortacésped automático! ¡Mantenerse alejado de la máquina! ¡Vigilar a los niños».

1.3.1 Funcionamiento

Información general

a. No utilizar la máquina con protecciones defectuosas ni sin dispositivos de seguridad.
b. No colocar las manos ni los pies cerca o debajo de las piezas giratorias. Mantenerse siempre lejos de la abertura de descarga.
c. No tocar las partes móviles de la máquina hasta que se hayan detenido por completo.
d. Llevar siempre zapatos resistentes y pantalones largos durante el funcionamiento de la máquina.
e. No levantar ni transportar la máquina con el motor eléctrico en funcionamiento.

f. Retirar el dispositivo de desactivación de la unidad:
- Antes de eliminar una obstrucción;
- Antes de inspeccionar, limpiar o intervenir en la máquina;
- Si es golpeado por un objeto extraño, para comprobar si hay daños en la máquina;
- Si la máquina empieza a vibrar de forma anormal para comprobar posibles daños antes de ponerla en marcha.

g. No dejar la máquina en funcionamiento sin vigilancia cuando haya animales domésticos, niños u otras personas cerca.

Mantenimiento y conservación

a. Apretar bien todas las tuercas, pernos y tornillos para garantizar un funcionamiento seguro de la máquina.
b. Comprobar con frecuencia si el robot cortacésped está desgastado o deteriorado.
c. Por razones de seguridad, las piezas desgastadas o dañadas deben sustituirse.
d. Asegurarse de que las cuchillas se sustituyan únicamente por piezas de recambio adecuadas.
e. Asegurarse de que las baterías se carguen utilizando el cargador correcto recomendado por el fabricante. Un uso inadecuado puede provocar descargas eléctricas, sobrecalentamientos o pérdidas de líquido corrosivo de la batería.
f. En caso de fuga de electrolitos, lavar con agua/agente neutralizador y contactar con un médico en caso de contacto con los ojos, etc.
g. El mantenimiento de la máquina debe realizarse de acuerdo con las instrucciones del fabricante.

Riesgos residuales

- Aunque el producto cumple todos los requisitos de seguridad, pueden existir riesgos adicionales debidos a una instalación incorrecta y/o a situaciones imprevisibles. Por lo tanto, es necesario mantener libre de objetos, personas y animales la zona sobre la que opera el producto, e informar de los posibles peligros a todas las personas que puedan tener acceso, aunque sea ocasionalmente, a la zona de trabajo.
- Peligro de proyección de objetos contra el cuerpo, animales y cosas. Mantenerse a una distancia de seguridad de al menos 8 metros en relación a la máquina durante su funcionamiento.
- En caso de tormentas eléctricas con riesgo de rayos y, en general, en previsión de malas condiciones meteorológicas, se recomienda no utilizar el producto y desconectar todos los dispositivos periféricos de la red eléctrica. Para utilizar el producto, vuelva a conectar los periféricos a la fuente de alimentación siguiendo las instrucciones del manual.

2. INTRODUCCIÓN

2.1 INTRODUCCIÓN GENERAL

2.1.1 Finalidad del manual

NOTA: Este manual está sujeto a actualizaciones y revisiones periódicas. Antes de utilizar la máquina, asegúrese de haber descargado la última versión disponible.

Este manual es parte integrante del equipo y tiene la finalidad de proporcionar la información necesaria para su uso. Conservar este manual durante toda la vida útil del equipo para que esté siempre disponible en caso de necesidad. El destinatario del manual es el usuario del equipo, que debe leer atentamente la información contenida en él y aplicarla rigurosamente para velar por la seguridad de las personas y evitar daños.
Para destacar los textos con una importancia significativa, se han utilizado los siguientes símbolos.



PELIGRO / ADVERTENCIA / ATENCIÓN:
Los pictogramas contenidos en un triángulo con fondo amarillo y una línea negra indican peligro / advertencia / atención.



PROHIBICIÓN:
Los pictogramas contenidos en un círculo tachado con fondo blanco y una línea roja indican una prohibición.



OBLIGACIÓN:
Los pictogramas contenidos en un círculo con fondo azul indican una obligación.

NOTA: Los textos expresados de esta forma indican información técnica de especial importancia que debe tenerse en cuenta.

2.2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

El robot cortacésped (Fig. 1 y 2) está diseñado y fabricado para cortar automáticamente la hierba de los jardines a cualquier hora del día y de la noche.
En función de las diferentes características de la zona que se debe cortar, el robot cortacésped puede programarse para trabajar en varias zonas delimitadas por un límite virtual y conectadas por recorridos de desplazamiento virtuales.
Durante el funcionamiento, el robot cortacésped efectúa el corte del área delimitada por el confín virtual (Fig. 7.A).
Cuando el robot cortacésped se encuentra cerca del confín virtual (Fig. 7.A) o encuentra un obstáculo (Fig. 7.B) cambia la trayectoria según la estrategia de navegación elegida.
El robot cortacésped efectúa el corte automático y completo de la zona de césped delimitada.
La utilización de accesorios especiales, previstos por el Fabricante como equipamiento original o adquirible de manera separada, permite efectuar este trabajo según varias modalidades operativas, ilustradas en este manual o en las instrucciones que acompañan a cada accesorio.
El producto funciona mediante señal satelital y recibe datos de corrección satelital desde la nube STIGA. La tecnología de funcionamiento del robot cortacésped se basa en la comunicación de datos entre el Cloud STIGA y el propio robot.
Para utilizar el producto también es necesario un dispositivo móvil (smartphone/tablet), excepto para cortar el césped en modo manualy el uso de accesorios, para lo cual se necesita un mando a distancia (código 2RR001004/ST1), disponible como accesorio, compuesto por un transmisor y un receptor.
El robot cortacésped está equipado con una cámara, sensores lidar y ultrasonidos para evitar cualquier obstáculo presente en la zona de trabajo y mejorar el rendimiento de la navegación.
Cualquier otro tipo de uso puede ser peligroso y causar daños a personas y/o cosas. Se consideran usos indebidos (a modo de ejemplo, pero sin limitarse a ellos): transportar personas, niños o animales en la máquina; dejarse transportar por la máquina; utilizar la máquina para remolcar o empujar cargas sin el accesorio específico previsto para el remolque; utilizar la máquina para cortar vegetación que no sea hierba; si no es mediante el uso de los implementos específicos previstos y recomendados.

NOTA: la presencia de una conexión de red celular en el lugar de instalación es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped. Compruebe de antemano que la cobertura de la red celular es suficiente en stiga.com o a través de la APP. El proveedor de la conexión a la red puede cambiar en cualquier momento según los acuerdos comerciales.

NOTA: Para su funcionamiento, el robot cortacésped recibe datos de corrección satelital, que se transmiten a través de la nube STIGA. La señal de corrección satelital está disponible en muchos países. Comprueba previamente que la señal de corrección satelital esté presente en el lugar de instalación en stiga.com o a través de la aplicación. En caso de que la señal de corrección satelital no esté disponible en el lugar de instalación, es necesario instalar una estación de referencia satelital, disponible como accesorio.

2.3 COMPONENTES DE LA MÁQUINA

a. Ruedas motrices (Fig. 1.G)
b. Ruedas pivotantes (Fig. 1.H)
c. Consola (panel de control) (Fig. 2.D)
d. Capó de la batería (Fig. 1.F)
e. Baterías (Fig. 2.B)
f. Soportes de desenganche rápido para accesorios (Fig. 1.E)
g. Conectores de alta potencia 56 V (Fig. 1.C)
h. Conector de baja potencia 12 V (Fig. 1.D)

i. Grupo dispositivos de corte (Fig. 1.A)
j. Dispositivos de corte (cuchillas) (Fig. 1.B)
k. Motor de cuchillas (Fig. 2.A)
l. Tracción (Fig. 1.I)
m. Radiocontrol (Fig. 4.D) (accesorio - no incluido)
n. Luz de advertencia (Fig. 2.C)
o. Sensores lidar (Fig. 2.G)
p. Ultrasonidos (Fig. 2.H)
q. Cámara (Fig. 2.F)
r. Botón STOP (Fig. 2.E)
s. Faros (Fig. 1.M)
t. Conector de carga (Fig. 1.N)
u. Enganche remolque (Fig. 2.I)

2.4 DESEMBALAJE

A continuación se detallan todos los pasos para un correcto desembalaje:
1. Abrir la caja del robot cortacésped;
2. Extraer los accesorios;
3. Sacar el robot cortacésped.



ADVERTENCIA:
Asegurarse de retirar todo el material de embalaje del robot cortacésped antes de utilizarlo.



ATENCIÓN:
Para evitar lesiones o daños, prestar atención durante el desembalaje del robot cortacésped y evitar el contacto con elementos peligrosos.

2.5 MONTAJE DE ACCESORIOS

Consulte la guía de montaje independiente que se suministra con cada accesorio.

2.6 MONTAJE DEL ACCESORIO FRONTAL

Consulte las instrucciones de instalación del accesorio (Fig. 15, Fig. 24).

NOTA *Consulte el manual de accesorio delantero.*

2.7 SÍMBOLOS Y PLACAS (FIG. 13)



ATENCIÓN:
Leer las instrucciones de uso antes de poner en marcha el producto.



ATENCIÓN:
Peligro de proyección de objetos contra el cuerpo.



ATENCIÓN:
Mantenerse a una distancia de seguridad de al menos 8 metros en relación a la máquina durante su funcionamiento.



ATENCIÓN:
No coloque las manos ni los pies cerca o debajo de la apertura del dispositivo de corte.



ATENCIÓN:
Mantenerse lejos de las superficies calientes.



ATENCIÓN:
Retire el dispositivo de desactivación y lea las instrucciones antes de realizar cualquier tarea de mantenimiento o reparación.



Carga remolcable máxima admisible (100 kg) (Fig. 13.C).
Indica el peso máximo que puede remolcar la máquina.



ATENCIÓN:
Riesgo de aplastamiento (Fig. 13.B).
La etiqueta se encuentra junto a los soportes de accesorios de desenganche rápido.



ATENCIÓN:
No subirse a la máquina.



PROHIBICIÓN:
Asegurarse de que no haya personas (especialmente niños, ancianos o personas discapacitadas) ni animales domésticos en la zona de trabajo cuando la máquina esté en funcionamiento.
Mantener a los niños, animales domésticos y otras personas a una distancia de seguridad suficiente cuando el robot esté funcionando.



PROHIBICIÓN:
No utilizar limpiadores de alta presión en la máquina para limpiarla o lavarla.



Utilice la fuente de alimentación original con las características indicadas en la placa.



Símbolo de fuente de alimentación de CC.

Grado de protección contra la entrada de sólidos y agua.

IPXX



Residuos de aparatos eléctricos y electrónicos, que deben entregarse a las instalaciones adecuadas para su reciclado y eliminación.



Nivel de potencia sonora garantizada



Usar gafas de protección



Usar protecciones acústicas



Usar guantes de protección



Usar zapatos de protección

2.8 PARADA Y APAGADO DEL ROBOT CORTACÉSPED DE FORMA SEGURA



OBLIGACIÓN:
Apagar siempre el robot cortacésped de forma segura antes de cualquier operación de limpieza, transporte o mantenimiento.

Procedimiento:

1. Si la máquina está en movimiento, bloquea automáticamente el avance y la rotación de las cuchillas cuando la distancia al obstáculo es inferior a 1,10 m. Si la máquina no se detiene, pulse el botón de emergencia (Fig. 2.E).
2. Pulsar el botón "**STOP**" (Fig. 3.D) para detener el robot cortacésped de forma segura y abrir la tapa de protección (Fig. 3.A).
3. Pulsar el botón de apagado (Fig. 3.E) durante unos segundos y espere a que se apague el LED del mismo botón.
4. Sólo después de que el LED se haya apagado (Fig. 3.E), desactivar la llave de seguridad (Fig. 3.C) para apagar el robot cortacésped de forma segura.
5. Cerrar la tapa de protección (Fig. 3.A).
6. El robot cortacésped se detiene o se apaga de forma segura.

2.9 PALANCA DE ACTIVACIÓN / DESACTIVACIÓN DE LA TRACCIÓN

La palanca de activación / desactivación de tracción (Fig. 1.L) permite mover la máquina manualmente, sin necesidad de encenderla.
Esta palanca de mando tiene dos posiciones, indicadas por los siguientes símbolos:



1. **Tracción activada: con la palanca en posición horizontal, la máquina puede desplazarse con la máquina encendida por medio de los motores.**



2. **Tracción desactivada: con la palanca hacia abajo, la máquina puede moverse manualmente sin encenderse.**



ADVERTENCIA:
No dejar la máquina sin vigilancia con la palanca en posición 2 (tracción desactivada).



ADVERTENCIA:
Desplazar la máquina manualmente sólo en terreno plano.



INSTRUCCIÓN DE SEGURIDAD:
La palanca de acoplamiento/desacoplamiento nunca debe estar en la posición media. Esto sobrecalienta y daña la tracción.

3. INSTALACIÓN



ATENCIÓN:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



PELIGRO ELÉCTRICO:
Se debe proporcionar una toma de corriente que cumpla con las leyes pertinentes del país.



PELIGRO ELÉCTRICO:
El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.



PELIGRO ELÉCTRICO:
No conecte la fuente de alimentación a una toma de corriente si el enchufe o el cable están dañados.
No conecte ni toque un cable dañado antes de desconectarlo de la fuente de alimentación.
Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión.



ATENCIÓN:
El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.

NOTA: Para su funcionamiento, el robot cortacésped recibe datos de corrección satelital, que se transmiten a través de la nube STIGA. La señal de corrección satelital está disponible en muchos países. Comprueba previamente que la señal de corrección satelital esté presente en el lugar de instalación en stiga.com o a través de la aplicación. En caso de que la señal de corrección satelital no esté disponible en el lugar de instalación, es necesario instalar una estación de referencia satelital, disponible como accesorio (ver Cap. 3.4).

3.1 COMPROBACIÓN DE LOS REQUISITOS PARA LA INSTALACIÓN

A continuación se presenta cómo comprobar los requisitos necesarios y preparar el jardín antes de realizar la instalación.

3.1.1 Comprobación del jardín

- Compruebe el estado del jardín para ver los confines virtuales, los obstáculos y las zonas que hay que excluir.
- Verificar que el césped que debe cortarse sea uniforme y no tenga baches, piedras u otros obstáculos, y si fuera necesario, realizar los trabajos de recuperación correspondientes.
- Nivelar el suelo para que no se formen charcos a causa de la lluvia.
- Cuando se instale por primera vez, la altura inicial del césped debe estar dentro del rango de funcionamiento del robot cortacésped: 20-95 mm. Si fuera necesario, preparar el jardín con un cortacésped convencional.

El robot cortacésped funciona a través de la señal por satélite. La precisión de la señal por satélite puede verse afectada por:

- Presencia de obstáculos a lo largo del perímetro de la instalación o dentro de un área de trabajo como, por ejemplo, árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristaleras o paredes metálicas.
- Condiciones meteorológicas adversas como, por ejemplo, niebla densa, nubosidad elevada, intensas precipitaciones en forma de lluvia o nieve.

En caso de mal funcionamiento, excluya la zona del área de trabajo del robot cortacésped.

3.1.2 Controles para la definición de los confines virtuales

1. Comprobar que la pendiente máxima de la zona de trabajo sea inferior o igual al 27% (Ver Párr. 8 "DATOS TÉCNICOS"). Para la definición de los confines virtuales respetar las reglas indicadas en la Fig. 5.

a. si la pendiente es ≤ 15%, el confín virtual puede colocarse como en la figura;
b. si la pendiente es > 15%, la instalación debe incluir la zona inclinada respetando la distancia indicada en la figura;
c. si la pendiente es < 27 % y la zona inclinada no forma parte de la parte del jardín que se va a cortar, debe respetarse la distancia indicada en la figura;
d. si la pendiente es >27% debe excluirse la zona inclinada respetando la distancia indicada en la figura.

ATENCIÓN:
El robot puede cortar superficies con una pendiente máxima del 27 %.
Si no se siguen las instrucciones, el robot puede resbalar y salir de la zona de trabajo

ATENCIÓN:
Las zonas que presenten pendientes superiores a aquellas admisibles no pueden ser cortadas. Coloque el confín virtual antes de la pendiente, excluyendo esa zona de césped del corte.

2. Comprobar toda la zona de trabajo: identificar los obstáculos y las zonas que deben excluirse de la zona de trabajo que deberán programarse como zonas que evitar (Fig. 7.B).

3.2 CRITERIOS PARA DELIMITAR LAS ZONAS DE TRABAJO Y LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

ATENCIÓN:
Al planificar los límites virtuales, las rutas de traslado y las zonas que deben evitarse, es necesario mantener una distancia de al menos 6 metros con respecto al cortacésped.

ATENCIÓN:
Las distancias indicadas en este manual se refieren a la máquina en configuración de cortacésped. Si hay accesorios diferentes, consulte el manual específico.

3.2.1 Distancias mínimas de los confines virtuales y distancias de delimitación

Procedimiento:

1. Si hay una acera o calzada al mismo nivel que el césped, el confín virtual puede coincidir ser el borde de la acera (Fig. 6.A).
2. Cuando haya una piscina, un estanque o una excavación, el confín virtual debe planificarse a una distancia mínima de 3 metros (Fig. 6.B). Si la piscina, el estanque o la excavación están situados al final de una pendiente, el límite virtual debe programarse a una distancia de al menos 5 metros (Fig. 6.C).
3. En el caso de los árboles con raíces salientes, el límite virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped no pase por superficies desconectadas (Fig. 6.D).
4. El límite virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped mantenga una distancia de al menos 1,10 m de las zonas con grava o piedra triturada (Fig. 6.E).
5. En caso de zonas en pendiente, respetar lo indicado en el párr. 3.1.2.
6. En el caso de elementos estructurales continuos (tapias, cercas, setos, etc.) con una altura superior a 50 cm, el límite virtual deberá programarse como mínimo a 1,10 m de distancia de ellos (Fig. 6.F).
7. En todos los demás casos, el límite virtual debe respetar una distancia mínima de 1,10 m entre el robot cortacésped y el obstáculo (Fig. 6.G/H).
8. Cuando los obstáculos estén separados por menos de 150 cm, márquelos como un solo obstáculo según las distancias indicadas anteriormente (Fig. 6.I).

ADVERTENCIA:
La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una barrera física que no se pueda cruzar.

ATENCIÓN:
Si la pendiente es superior al 27% zona inclinada debe excluirse de la zona de corte (Ver Párr. 3.1.2).

3.2.2 Pasos estrechos

Procedimiento:

1. En caso de pasos estrechos, la distancia entre dos confines virtuales debe ser Z ≥2 m (Fig. 7.C).
2. En el caso de un paso en el que la distancia entre los límites virtuales sería Z <2m, la parte de la zona más allá del paso estrecho (Fig. 7.D) no puede ser alcanzado por el robot cortacésped automáticamente. En este caso, deben programarse dos zonas de corte virtuales separadas (Fig. 7.E) y unirlas con una ruta de transferencia virtual (Fig. 7.F).
3. Si no es posible conectar las dos zonas con una ruta de desplazamiento virtual, la parte de la zona situada más allá del paso estrecho se considerará una "Área cerrada" (véase Párr. 3.2.3).

3.2.3 Áreas cerradas

Las áreas a las que el robot cortacésped no puede acceder de forma independiente a través de una ruta de desplazamiento virtual deben programarse como "Área cerrada" (opción en App).
Cada Área Cerrada puede tener una superficie máxima (véase la tabla de datos técnicos). Si es necesario cubrir una superficie mayor que la máxima gestionable por una sola Zona Cerrada, subdivídala en varias Zonas Cerradas.
Para el registro de zonas cerradas, es necesario seguir los mismos criterios que en Párr. 3.2.1.
El robot cortacésped debe introducirse a mano en cada recinto cerrado y arrancarse manualmente.

3.2.4 Rutas de desplazamiento

Las zonas ajardinadas entre las que haya zonas que no se van a cortar deben estar conectadas por rutas de desplazamiento. Las rutas de desplazamiento deben respetar el límite máximo de pendiente del 20%.

1. Identificar la ruta de desplazamiento más suave entre los posibles pasajes, que permita la mayor distancia de cualquier obstáculo y que no atraviese zonas normalmente utilizadas para el estacionamiento, el tránsito de vehículos o los flujos de personas.
2. La ruta de desplazamiento incluye una zona de maniobra que se extiende 2 m a la derecha y 2 m a la izquierda de la ruta registrada (Fig. 8.D). Deben respetarse las siguientes distancias mínimas entre la zona de maniobras y los distintos elementos del jardín:

- 1,10 m de los obstáculos delimitados por perímetros virtuales o zonas de no corte (Fig. 8.A);
- 1,10 m de obstáculos fijos no delimitados o de elementos estructurales continuos (Fig. 8.B);
- 1,10 m de la vía pública (Fig. 8.C);
- 1,10 m de las piscinas (Fig. 8.E);
- 1,10 m de rutas peatonales (Fig. 8.F);
- 1,10 m de acantilados o pendientes pronunciadas (Fig. 8.G);
- 1.10 m de aceras (Fig. 8.H).

3. En el caso de pasos estrechos en los que no puedan respetarse las distancias anteriores, el paso deberá delimitarse con barreras no transitables, si no existieran ya.

NOTA: Las rutas de desplazamiento registradas dentro de pasos estrechos pueden tener una recepción de señal de satélite inadecuada, lo que afecta a la precisión de funcionamiento del robot cortacésped.

3.3 INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES



PELIGRO ELÉCTRICO:
Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso inadecuado puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.



ADVERTENCIA:
Peligro de corte de manos y pies.
Usar guantes y zapatos de protección para evitar peligros de cortes en las manos y en los pies.



ADVERTENCIA:
Peligro de polvo en los ojos.
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.



PELIGRO ELÉCTRICO:
Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.



PELIGRO ELÉCTRICO:
Para realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes del país donde se utiliza.



ADVERTENCIA:
El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.

3.3.1 Carga del robot cortacésped después de la instalación

Antes de utilizar el producto por primera vez, recargue las baterías completamente (ver párr. 4.5).

3.4 INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE (SI FUERA NECESARIA)

Para su funcionamiento, el robot cortacésped recibe datos de corrección satelital, que se transmiten a través de la nube STIGA. La señal de corrección satelital está disponible en muchos países. Comprueba previamente que la señal de corrección satelital esté presente en el lugar de instalación en stiga.com o a través de la aplicación. En caso de que la señal de corrección satelital no esté disponible en el lugar de instalación, es necesario instalar una estación de referencia satelital, disponible como accesorio.
Para comprobar la presencia de la señal de corrección satelital en el lugar de instalación del robot cortacésped, siga el procedimiento guiado a través de la aplicación.
En caso de que la señal de corrección satelital no esté disponible en el lugar de instalación, es necesario instalar una estación de referencia satelital (no incluida).



ADVERTENCIA:
Por razones de seguridad, la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.



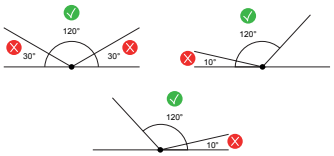
ADVERTENCIA:
Por motivos de seguridad, la programación de los límites virtuales, las rutas de traslado y las zonas que deben evitarse se ha realizado mediante una señal de corrección por satélite, y si posteriormente se desea utilizar el robot cortacésped mediante una estación de referencia por satélite, es necesario volver a programarlo. Del mismo modo, si la programación de los límites virtuales, las rutas de transferencia y las zonas a evitar se ha realizado utilizando una estación de referencia satelital, y posteriormente se desea utilizar el robot cortacésped mediante una señal de corrección satelital, es necesario volver a programarlo.

3.4.1 Controles para la instalación de la estación de referencia por satélite

PELIGRO ELÉCTRICO: Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso inadecuado puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.	**PELIGRO ELÉCTRICO:** El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.
PELIGRO ELÉCTRICO: Para realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes del país donde se utiliza.	**PELIGRO ELÉCTRICO:** Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.
USO OBLIGATORIO DE GUANTES: Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.	**USO OBLIGATORIO DE GAFAS:** Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.
PELIGRO ELÉCTRICO: No conecte la fuente de alimentación a una toma de corriente si el enchufe o el cable están dañados. No conecte ni toque un cable dañado antes de desconectarlo de la fuente de alimentación. Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión.	

La estación de referencia por satélite debe colocarse en una zona donde el cielo quede completamente visible. La estación de referencia por satélite debe estar colocada por encima de los obstáculos como árboles con follaje denso, setos, muros delimitadores, vallas metálicas, edificios y superficies reflectantes como cristaleras o paredes metálicas. Se requiere la conexión a una toma de corriente (Fig. 17).

NOTA: Se considera que el cielo es totalmente visible cuando está despejado en un ángulo de al menos 120° en todas las direcciones.



3.4.2 Procedimiento para la instalación de la estación de referencia satelital

Con referencia a la Fig. 16, la instalación de la estación de referencia satelital (A) debe realizarse mediante el soporte de fijación (E). Para la alimentación se necesita una fuente de alimentación (F) y una conexión a una toma de corriente.

Preparar la zona de instalación del alimentador (F) de manera que quede protegido por la radiación solar y que no pueda sumergirse en el agua bajo ninguna condición meteorológica.

ADVERTENCIA:
El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.

ADVERTENCIA:
El cable de alimentación eléctrica y el alimentador deben colocarse de forma que no constituyan un peligro para los niños, las personas o los animales.

ADVERTENCIA:
Por razones de seguridad, , la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.

Requisitos y obligaciones:

Se necesitarán los siguientes componentes (véase la Fig. 16):
(A) Estación de referencia por satélite;
(E) Abrazadera de fijación;
(H) Puente para la fijación de la abrazadera a un poste o tornillos para el montaje en la pared (no incluidos);
(G) Tornillos para la fijación de la estación de referencia por satélite en la abrazadera;
(F) Alimentador;
(L) Cable de extensión.

Procedimiento (Fig. 18):

1. Verificar los requisitos de instalación en el párr. 3.4.1.
2. Fijar la abrazadera (E) a una pared (N) con los tornillos de fijación (no incluidos), asegurándose de que esté nivelada. Si se monta en un poste (M), utilizar el puente incluido (H) para fijar la abrazadera (E).
3. Fijar la estación de referencia por satélite (A) a la abrazadera (E) con el conector (C) hacia abajo mediante los tornillos (G). Asegúrese de que la estación esté en posición totalmente horizontal. Conecte la estación de referencia por satélite al alimentador (F) o al cable alargador a través del conector (C) y atornillar la tuerca.
4. Asegure el cable de alimentación para que no se dañe ni suponga un peligro.
5. Conecte el enchufe del alimentador (F) en la toma eléctrica.

NOTA: La parte superior de la estación de referencia por satélite debe estar lo más cerca posible de la parte superior de la pared o del poste (Fig. 18/19).

NOTA: Si fuera necesario, el cable que alimenta la estación de referencia por satélite puede extenderse con los cables de extensión disponibles como accesorios. Está permitido utilizar un máximo de dos cables de extensión de 5 metros o un cable de 15 metros.

NOTA: Para evitar interferencias, la estación de referencia por satélite debe estar instalada a al menos 400 cm de distancia de otras estaciones de referencia por satélite que puedan encontrarse en las proximidades.

ATENCIÓN:
La superficie o el poste en el que se fije la estación de referencia por satélite debe ser estable y no debe moverse, oscilar o girar, por ejemplo, en caso de viento fuerte o intemperie. El movimiento de la estación de referencia por satélite influye en la precisión de funcionamiento del robot cortacésped.

ATENCIÓN:
Tenga cuidado al instalar la estación de referencia por satélite. Existe el riesgo de caer desde grandes alturas o de que los objetos caigan al vacío.

ATENCIÓN:
Si se traslada la estación de referencia por satélite, la programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar debe realizarse de nuevo a través de la APP.

ATENCIÓN:
Asegúrese de que la estación de referencia por satélite esté instalada en posición totalmente horizontal.

3.5 PRIMERA ACTIVACIÓN DEL ROBOT CORTACÉSPED

El funcionamiento automático del robot cortacésped requiere una serie de configuraciones que se pueden realizar a través de un dispositivo móvil (smartphone) iOS o Android con la aplicación "STIGA GO" instalada (Fig. 23).
La aplicación para iOS puede descargarse en la iOS App Store. La aplicación para Android puede descargarse desde Google Play Store.
Durante la primera instalación, es necesario asociar el robot cortacésped a la aplicación “STIGA.GO”. Siga el procedimiento guiado de la aplicación “STIGA.GO”.



3.5.1 Prelogin

Al acceder por primera vez a la aplicación se puede:
- Acceder a las páginas de información sobre los distribuidores y productos de STIGA.
- Realizar el primer registro.
- Iniciar sesión para usuarios ya registrados.

3.5.2 Registro (sign up)

La sección "Registro" permite el registro del usuario y habilita el acceso a todas las funciones de la aplicación.
El usuario puede conectarse a través de la propia cuenta de Google, Facebook y Apple, o crear una nueva cuenta rellenando los campos requeridos.
El proceso de registro requiere la verificación por correo electrónico.

3.5.3 Asociación del dispositivo (Pairing)

La sección "Asociación del Dispositivo" permite asociar por Bluetooth® el propio dispositivo móvil al robot cortacésped y a la estación de referencia por satélite (si la hay).

Para realizar el emparejamiento, es necesario que el robot cortacésped y la estación de referencia por satélite (si la hay) estén encendidos y se encuentren a una distancia inferior a 8 metros del dispositivo móvil.
Para asociar un nuevo robot cortacésped STIGA, pulse el botón “Añadir dispositivo” (+) y siga el procedimiento guiado.
Una vez completada la asociación, se muestra la página principal del producto, desde la que es posible acceder a los distintos menús disponibles.

NOTA: si el robot cortacésped no es detectado por el dispositivo móvil, compruebe que no esté ya conectado mediante Bluetooth® a otro dispositivo móvil.

3.5.4 Conectividad remota y activación de la tarjeta SIM

El robot cortacésped está equipado con un módulo de conectividad celular con tarjeta SIM que permite la conexión a la nube de STIGA y el control remoto del robot cortacésped. Una vez completada la asociación del dispositivo con la cuenta de usuario, debe activarse la tarjeta SIM.

Procedimiento:

Siga el procedimiento guiado de la APP.

3.5.5 Garaje y página del producto (device page)

La sección "Garaje" muestra todos los productos Stiga asociados al perfil del usuario.
Los productos asociados se muestran desplazándose a la izquierda y a la derecha entre las diferentes pantallas.
Para cada uno de los productos mostrados, es posible acceder a una serie de opciones que le permiten:

- Cambiar el nombre o eliminar el dispositivo de la cuenta de usuario.
- Acceder a las informaciones del producto y a los manuales.
- Comprobar el estado de la conectividad a la red móvil y el estado de la señal GNSS del robot cortacésped y de la estación de referencia (si la hay).
- Realizar las actualizaciones del firmware.

Desde la sección "Garaje" puede acceder a la "Página de producto" de cada producto asociado.
La página de productos del robot cortacésped está dividida en tres secciones:

- Robot.
- Configuraciones.
- Mi jardín.

La sección “Robot” permite:

- Comprobar el estado del robot cortacésped (nivel de batería, estado de funcionamiento, modo de corte ajustado).
- Arrancar y parar el robot cortacésped.
- Forzar el retorno al punto de partida del robot cortacésped.
- Poner en marcha el robot cortacésped para trabajar en una zona a la que no se puede llegar de forma autónoma.

La sección “Configuraciones” permite:

- Seleccionar la modalidad de corte “Corte Simple” o “Programado” (si estuviera disponible).
- Programar o modificar el programa de trabajo.
- Programar o modificar de la altura de corte.
- Iniciar el procedimiento de hibernación para el almacenamiento de invierno.
- Activar y seleccionar la sensibilidad del sensor de lluvia.
- Activar funciones adicionales.

La sección “Mi jardín” permite:

- Registre los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que deben evitarse mediante los procedimientos guiados en la aplicación.
- Visualizar el mapa del jardín con los elementos registrados y la posición en tiempo real del robot cortacésped.
- Ajuste la dirección de corte deseada.
- Ponga en marcha el robot cortacésped para trabajar en una zona específica del jardín.

3.5.6 Inicialización del robot cortacésped

La inicialización del robot cortacésped es obligatoria y requerida en la aplicación:

- En el primer arranque del producto.
- Cuando el robot cortacésped se enciende o se reinicia.
- Cuando el robot cortacésped se desplaza manualmente.

Procedimiento en el primer arranque del producto:

1. Inicie la inicialización según lo solicitado por la aplicación y espere a que se complete el procedimiento. El robot cortacésped avanza en tres pasos de aproximadamente 1 m.

Procedimiento al arrancaro desplazar el robot cortacésped manualmente:

1. Coloque el robot cortacésped dentro de un área programada, de manera que pueda avanzar al menos 3 m y permanecer dentro del confín virtual sin encontrar obstáculos.
2. Inicie la inicialización según lo solicitado por la aplicación y espere a que se complete el procedimiento. El robot cortacésped avanza en tres pasos de aproximadamente 1 m.

3.5.7 Programación de confines virtuales, rutas de desplazamiento y zonas que evitar

Antes de proceder a la programación, asegúrese de haber completado los siguientes pasos: asociación de dispositivo (Párr. 3.5.3), e inicialización del robot cortacésped (Párr. 3.5.6).

La programación de los límites virtuales de las diferentes Zonas y Áreas Cerradas, Rutas de Desplazamiento y Zonas que evitar se realiza a través de los respectivos asistentes de la App “STIGA.GO”. Los procedimientos requieren que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado (Párr. 3.2).

Requisitos y obligaciones:

- Dispositivo móvil Android o iOS conectado a internet (no incluido) (Fig. 20.A).

El robot puede ser guiado:

- Mediante el Joystick virtual de la aplicación (Fig. 20.B).

A continuación se detallan los pasos más relevantes:

1. Descargue la APP "STIGA GO" desde Google Play Store para dispositivos Android o desde la App Store para dispositivos iOS.
2. Siga el procedimiento de puesta en marcha del robot en la APP.
3. Guíe el robot cortacésped con el Joystick virtual hasta el punto en el que quiere empezar la programación.
4. Inicie la grabación de los confines o de las rutas virtuales pulsando el botón correspondiente.
5. Conduzca el robot cortacésped con el Joystick virtual alrededor del perímetro o ruta que programar. el punto inicial y el punto final del perímetro virtual deben coincidir. También es posible registrar el perímetro o las rutas virtuales mediante el método punto a punto. En este caso, el robot registra el perímetro o ruta como una secuencia de líneas rectas entre los puntos seleccionados por el usuario.

ADVERTENCIA:
Respete las distancias mínimas de los obstáculos y las instrucciones del Párr. 3.2.1.

6. Confirme el registro.

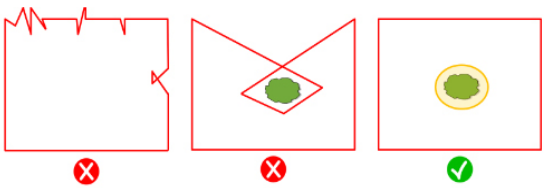
NOTA: una vez finalizada la programación de los confines virtuales, el robot cortacésped recorrerá todo el perímetro virtual para comprobar si la programación se ha realizado correctamente.

NOTA: para gestionar de forma diferente las distintas áreas del jardín, se pueden programar varias zonas virtuales

NOTA: los confines virtuales deben ser programados antes de programar las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar.

NOTA: no mueva el robot cortacésped a mano, cualquier movimiento manual del robot cortacésped requiere repetir el procedimiento de inicialización.

NOTA: para el correcto funcionamiento del robot cortacésped, evitar cruces y/o superposiciones en el perímetro virtual.





ADVERTENCIA:
Al planificar los límites virtuales, las rutas de traslado y las zonas que deben evitarse, es necesario mantener una distancia de al menos 6 metros con respecto al cortacésped.



ADVERTENCIA:
La zona de funcionamiento o los recorridos utilizados por la máquina para su traslado deberán establecerse de forma que no incluyan espacios públicos, zonas normalmente utilizadas para el estacionamiento, el tránsito de vehículos o para el tráfico de personas, a fin de evitar daños a las personas, a los bienes o accidentes a los vehículos.



ADVERTENCIA:
Por su propia seguridad y para evitar daños a personas, animales o bienes, el operador debe conocer primero la zona por la que se guía manualmente el robot cortacésped.
Cuando conduzca el robot, camine con cuidado para evitar caídas.



ADVERTENCIA:
La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una barrera física que no se pueda cruzar.
Adecuar la barrera o supervisar el robot cortacésped durante su funcionamiento.

3.5.8 Mapa del jardín

Desde la sección "Mi jardín" se puede acceder al mapa del jardín y visualizar:
- Los confines virtuales.
- Las zonas que evitar.
- Las rutas de desplazamiento.
- La posición en tiempo real del robot cortacésped.
- El recorrido correspondiente de regreso.

3.5.9 Corte individual (spot cut)

Si se configura en "Corte puntual", el robot cortacésped funciona realizando un ciclo de trabajo puntual.

NOTA: cuando el robot cortacésped termina un ciclo de cobertura de todo el jardín, vuelve al punto de recogida.

NOTA: cuando el robot cortacésped finaliza un ciclo de cobertura de una sola zona, continúa directamente a la siguiente zona de corte.

3.5.10 Gestión del paquete de datos

Consultar las condiciones de uso del paquete de datos en Stiga.com.

3.5.11 Bloqueo del teclado (App Lock)

Para evitar que niños o personas no autorizadas utilicen el robot cortacésped, es posible bloquear el funcionamiento del teclado. De esta forma, el robot cortacésped solo se puede controlar desde la aplicación.

Procedimiento:
1. Activar o desactivar la función de Bloqueo del teclado/App Lock desde el menú "configuración" de la aplicación.

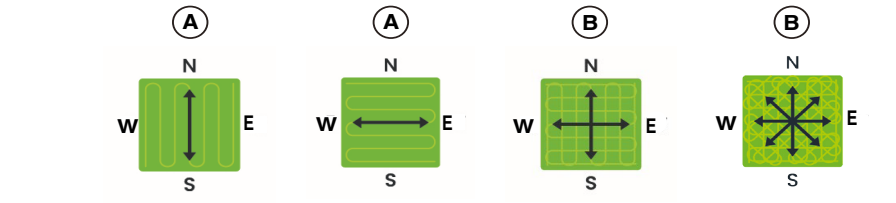
NOTA: cuando la función está activa, el bloqueo del teclado permanece activo incluso cuando se apaga el robot cortacésped.

3.5.12 Configuración de la modalidad de navegación deseada

La función permite configurar la modalidad de navegación con la que el robot cortacésped se desplaza por el jardín durante el corte de la hierba.

Es posible seleccionar diferentes direcciones de corte (A), o modalidades combinadas de estas (B). También es posible ajustar con precisión la dirección de corte seleccionada para alinearla con cualquier estructura o forma del jardín. El ajuste puede realizarse en un rango de -90° a +90°, con una precisión de 0,1°.

La modificación de la modalidad de navegación realizada por el usuario en una zona donde el corte se ha iniciado pero no completado, se hace efectiva una vez que el corte de la zona en cuestión se ha finalizado.



Procedimiento:

1. Elegir la modalidad de navegación deseada del menú "configuraciones" de la aplicación.
2. Si es necesario, ajuste la dirección de corte con los botones "+" y "-" hasta conseguir el ajuste deseado.

3.5.13 Corte del borde (Border Cut)

La sección "Corte del borde", si está activada, permite cortar el borde del jardín y de las zonas de no corte. El corte del borde la efectúa el robot cortacésped tras haber finalizado el corte de la zona programada.

Procedimiento:

1. Activar la función "corte del borde" del menú "configuraciones" de la aplicación. Es posible activar la función por separado para cada zona virtual programada o zona de no corte programada.

3.5.14 Sensor de lluvia

La función “Sensor de lluvia” permite activar o desactivar el sensor de lluvia del robot cortacésped.

Procedimiento:

1. Activar la función del menú "configuraciones" de la aplicación.

3.5.15 Actualización del software (Firmware Update)

Las actualizaciones del firmware del producto, si están disponibles, se notifican en la página de visualización del producto en “Garaje”.

3.5.16 Perfil / Elección del concesionario preferido / Mensajería

Desde la sección "Perfil" se puede editar los detalles de la cuenta y cambiar la contraseña.

La sección “Dealer” permite elegir el centro de asistencia de referencia.

La sección "Mensajes" permite ver mensajes/información.

3.5.17 Modificación o cancelación del perímetro virtual de las rutas de desplazamiento y zonas que evitar

El perímetro virtual de las distintas zonas puede modificarse de dos maneras:
- Cancelación del elemento: el elemento se cancela por completo y se requiere un nuevo registro.
- es posible modificar sólo una parte del elemento sin borrarlo por completo.

Si fuera necesario modificar las rutas de desplazamiento o las zonas que deben evitarse, éstas deberán borrarse y volver a registrarse.

Procedimiento:
1. Para eliminar un elemento del mapa, selecciónelo en el menú "configuraciones" de la aplicación y pulse el botón "eliminar".
2. Para cambiar el perímetro virtual, seleccione la zona virtual deseada en el menú "Configuraciones" de la aplicación y pulse el botón "Modificar". A continuación, siga el procedimiento guiado de la aplicación.

3.5.18 Configuración de la prioridad de corte de las zonas del jardín

Las distintas zonas virtuales del jardín se cortan en el orden en que se registran.

Es posible cambiar la prioridad de corte de zonas individuales para variar el orden en que se cortan.

Procedimiento:

1. Seleccione la zona de corte virtual deseada en el menú "Configuraciones" de la aplicación y arrástrela hasta la posición deseada en la lista de zonas.

NOTA: Para cada zona del jardín, también se indica el porcentaje de finalización del corte, identificando así las zonas que ya se han segado completamente y la progresión de la zona que se está cortando actualmente.

3.5.19 Zona de no corte temporal (si estuviera disponible)

La función "Zona de no corte temporal" permite excluir temporalmente una parte del jardín de la zona de corte. El área seleccionable debe ser una porción del perímetro entre dos puntos A y B seleccionados por el usuario, y el segmento recto que los une. El área seleccionada no puede intersectar rutas de desplazamiento.
El robot cortacésped no entrará en la zona excluida hasta que haya transcurrido el tiempo establecido, pero seguirá trabajando en las demás partes del jardín.

Procedimiento:

1. Seleccionar la función del menú "Configuraciones" de la aplicación.
2. Siga el procedimiento guiado de la aplicación para seleccionar la parte del jardín que desea excluir y establecer la duración deseada.

3.5.20 Mantente alejado (Stay Away) (si estuviera disponible)

La función "Manténgase alejado (Stay Away" permite excluir temporalmente una parte del jardín de la zona de corte. El área seleccionable es un círculo de radio elegido por el usuario y tiene como centro la posición GPS del dispositivo móvil, o un punto seleccionado en el mapa virtual. El área seleccionada no puede intersectar rutas de desplazamiento. El robot cortacésped no entrará en la zona excluida hasta que haya transcurrido el tiempo establecido, pero seguirá trabajando en las demás partes del jardín.

Procedimiento:
1. Seleccionar la función del menú "Configuraciones" de la aplicación.
2. Siga el procedimiento guiado de la aplicación para seleccionar la parte del jardín que desea excluir y establecer la duración deseada.

NOTA: Si se utiliza la posición GPS del dispositivo móvil para fijar el centro del círculo, la posición de este punto, y por lo tanto de la zona de no corte, depende de la precisión de la señal GPS recibida del dispositivo móvil, que suele ser de +/- 5 metros.

4. FUNCIONAMIENTO

Requisitos y obligaciones:
- Instalación de la estación de referencia satelital, si es necesario (Ver Párr. 3.4).
- Altura inicial del césped en el rango de funcionamiento del robot cortacésped: 20-95 mm.
- Batería cargadas (Ver Párr. 4.5).
- Programación de confines virtuales, rutas de desplazamiento y zonas que evitar (Ver Párr. 3.5.7).
- Altura de corte correctamente ajustada (Ver Párr. 4.7).

4.1 COMPONENTES PARA LA PUESTA EN MARCHA

1. Dispositivo móvil (no incluido) (Fig. 4.C).
2. Baterías (suministradas al comprar la máquina) (Fig. 4.B).
3. Cargador (incluido en la máquina) (Fig. 4.A).
4. Mando por radio (accesorio - no incluido) (Fig. 4.D).

4.2 CONTROL DE SEGURIDAD PARA LA PUESTA EN MARCHA DEL ROBOT CORTACÉSPED

Para poner en marcha el robot cortacésped, es necesario programar los límites virtuales, las rutas de transferencia y las zonas que deben evitarse (véase Párr. 3.5.7).

Requisitos y obligaciones:
- Llave de seguridad.

Procedimiento:
1. Verificar que la llave de seguridad esté introducida. de lo contrario, el robot cortacésped no se pone en marcha.
2. Comprobar que el botón de parada “**STOP**” no esté activo Si se pulsa, el robot cortacésped se detiene y se abre la tapa de protección de la consola de control.
3. Comprobar que el robot cortacésped esté correctamente colocado en el suelo. En caso de inclinación excesiva (≥ 27%) o elevación, los sensores de inclinación (inclinómetro) detienen el robot cortacésped.

4.3 FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED

En este modo, el robot cortacésped realiza un ciclo de trabajo, vuelve al punto de encuentro y permanece allí hasta el siguiente arranque manual.

Para utilizar la máquina es necesario, sin embargo, llevar a cabo la programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar (ver Párr. 3.5.7).

Procedimiento:
1. Colocar el robot cortacésped dentro del perímetro de la instalación.
2. Pulsar el botón “**STOP**” (Fig. 2.D) para abrir la tapa (Fig. 3.A) y acceder a la consola de mando (Fig. 3.B).
3. Pulsar el botón **“ON/OFF”** (Fig. 3.E) durante 5 segundos para encender el robot cortacésped.
4. Pulsar el botón de **“SELECCIÓN MODALIDAD”** (Fig. 3.F), hasta el parpadeo del icono “**CICLO DE TRABAJO ÚNICO**” (Fig. 3.L).
5. Pulsar el pulsador “**CONFIRMACIÓN**” (Fig. 3.G). El icono (Fig. 3.L) se ilumina con luz fija para confirmar la operación.
6. Cerrar la tapa (Fig. 3.A).
7. El robot cortacésped comenzará a trabajar.

NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**", se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**", los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN".** Los iconos volverán a tener una luz fija.



ATENCIÓN:
Si se abre la tapa durante el funcionamiento, los iconos correspondientes a las funciones seleccionadas parpadearán para indicar que es necesario confirmar la operación antes de volver a cerrar la tapa. Si se cierra la tapa sin pulsar el botón "CONFIRMACIÓN", el robot no realizará ninguna operación hasta una nueva orden del usuario.

4.4 DESCRIPCIÓN DE LOS CONTROLES DEL ROBOT CORTACÉSPED

Lista de controles, indicadores y su función:

- Botón **"STOP"** (Fig. 2.D): sirve para la parada de seguridad del robot cortacésped.
- **"FUNCIÓN DE SEGURIDAD" - BOTÓN DE EMERGENCIA** (Fig. 2.E): permite detener la máquina inmediatamente en caso de emergencia.
  El pulsador tiene dos posiciones:



1. Activación: al pulsar el botón de emergencia se detienen los motores de los dispositivos de corte y de control de la tracción.



2. Reactivación: girar el pulsador de emergencia en el sentido horario para restablecer todas las funciones. Para poner en marcha la máquina, repita el procedimiento de arranque con la llave (párr. 4.2).

NOTA: Con el botón de emergencia activado, la máquina no se puede poner en marcha.



ADVERTENCIA:
El botón de emergencia nunca debe utilizarse como método habitual para detener la máquina.

- **"LLAVE DE SEGURIDAD"** (Fig. 3.C): sirve para apagar el robot cortacésped de forma segura.
- Botón **"ON/OFF"** (Fig.3.E): sirve para encender y apagar el robot cortacésped y para el restablecimiento de las alarmas.
- Pulsador **"SELECCIÓN MODALIDAD"** (Fig. 3.F): se utiliza para seleccionar el modo de funcionamiento del robot cortacésped y para forzar el retorno al punto de partida.
- Pulsador "**CONFIRMACIÓN**" (Fig. 3.G): confirma el modo de funcionamiento programado.
- Icono luminoso **"PROGRAMA PREVISTO"** (Fig. 3.I): sirve para visualizar la configuración del programa programado (si está disponible).
- Icono luminoso **"CORTE INDIVIDUAL"** (Fig. 3.L): sirve para visualizar el ajuste del ciclo de trabajo único.
- Icono luminoso **"VOLVER AL PUNTO DE INICIO"** (Fig. 3.H): sirve para visualizar la programación de la vuelta forzada al punto de partida del robot cortacésped.
- Pulsador **"BLUETOOTH®"** (Fig. 3.M): se utiliza solo por el centro de asistencia para actividades de diagnóstico.
- Icono luminoso **"ALARMA"** (Fig. 3.N): sirve para visualizar estados de alarma.
- Icono luminoso **"BATERÍA"** (Fig. 3.O): sirve para visualizar la carga de la batería.

4.4.1 Parada segura - Botón de parada

El botón "**STOP**" es un mando que detiene el robot cortacésped de forma segura, sea cual sea su estado de funcionamiento.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" cuando el robot cortacésped esté en movimiento o parado.
2. Al pulsar el botón "**STOP**", el robot cortacésped se detiene y la tapa se abre para que se pueda acceder a los demás mandos del robot.

4.4.2 Apagado seguro - Llave de seguridad

Desactivando la llave de seguridad, se puede desconectar el robot cortacésped de forma segura.



OBLIGACIÓN:
Retirar siempre la llave de seguridad antes de cualquier operación de limpieza, transporte y mantenimiento.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para abrir la tapa y acceder a la consola de control.
2. Pulse el botón de apagado durante unos segundos y espere a que se apague el led del mismo botón.
3. Sólo después de que el LED se haya apagado, apague la llave de seguridad para desconectar el robot cortacésped de forma segura. Guarde la llave de seguridad en un lugar seguro.
4. Después de haber realizado las operaciones de mantenimiento, introducir la llave de seguridad para poder encender el robot cortacésped.

4.4.3 Encendido y apagado - Botón ON/OFF

El botón "**ON/OFF**" permite encender y apagar de forma manual el robot cortacésped.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para abrir la tapa y acceder a la consola de control.
2. Pulsar el botón "**ON/OFF**" durante 5 segundos para encender o apagar el robot cortacésped.

NOTA: Para encender el robot cortacésped, debe activarse la llave de seguridad.

NOTA: En caso de alarmas activas, una doble presión del botón "**ON/OFF**" restablece las alarmas.

4.4.4 Selección programa programado / ciclo de trabajo único / retorno forzado a la base de carga - Botón de selección modalidad

El robot cortacésped se comporta según las posibles selecciones descritas a continuación.

SELECCIONES DEL TECLADO Y FUNCIONAMIENTO DEL ROBOT

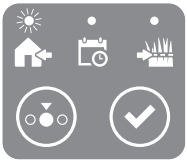
CICLO DE TRABAJO ÚNICO

El robot cortacésped realiza un único ciclo de trabajo forzado y vuelve a la base de carga.
El robot cortacésped permanece en la base hasta la intervención manual del usuario.



RETORNO A LA BASE DE CARGA

El robot cortacésped vuelve a la base de carga.
El robot cortacésped permanece en la base hasta la intervención manual del usuario.



Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para abrir la tapa y acceder a la consola de control.
2. Pulse el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**" hasta que parpadeen los iconos de las funciones que desea activar. Los iconos de las funciones seleccionadas parpadean.
3. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN".** Los iconos de las funciones seleccionadas se iluminan con luz fija para confirmar la operación.

4. Cerrar la tapa.
5. El robot cortacésped empezará a trabajar según el modo programado.

NOTA: Si después de pulsar el botón "**CONFIRMACIÓN**", se pulsa el botón "**SELECCIÓN MODALIDAD**", los iconos de las funciones seleccionadas comenzarán a parpadear de nuevo, solicitando la confirmación de la función recién seleccionada. Pulsar el pulsador **"CONFIRMACIÓN".** Los iconos volverán a tener una luz fija.



ATENCIÓN:
Si se abre la tapa, ya sea durante el trabajo o con el robot en la base de carga, los iconos relativos a las funciones seleccionadas parpadearán, indicando que hay que confirmar la operación antes de volver a cerrar la tapa. Si se cierra la tapa sin pulsar el botón "CONFIRMACIÓN", el robot no realizará ninguna operación hasta una nueva orden del usuario.

NOTA: Si la batería del robot está baja, el icono de la batería parpadeará en rojo para indicar que no se puede realizar la acción.

NOTA: El robot cortacésped solo se pone en marcha después de cerrar la tapa.

4.4.5 Visualización del estado del Bluetooth® - Botón Bluetooth®

El robot cortacésped gestiona automáticamente la conexión Bluetooth® con los dispositivos móviles externos. La conexión Bluetooth® está disponible en cualquier momento mientras el robot cortacésped esté encendido. Solo se puede conectar un único dispositivo móvil al robot cortacésped cada vez mediante Bluetooth®. El robot cortacésped se desconecta automáticamente del dispositivo al cerrar la aplicación. El botón **"BLUETOOTH®"** sólo lo utiliza el centro de asistencia para actividades de diagnóstico.

NOTA: Para asociar el dispositivo con el robot cortacésped a través de Bluetooth®, ver el Párr. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Visualización de estados de alarma - Icono de alarma

El icono luminoso "**ALARMA**" indica un error de funcionamiento.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para abrir la tapa y acceder a la consola de control.
2. Comprobar el estado de alarma a través del icono luminoso rojo, que quedarse encendida fijamente o.
3. Después de resolver la anomalía, apague el robot cortacésped con el botón **"ON/OFF"**, espere unos segundos y vuelva a encenderlo con el botón **"ON/OFF"**. Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.

NOTA: Los detalles de las anomalías pueden visualizarse en la aplicación.

NOTA: Algunos tipos de errores se pueden restablecer de forma remota a través de la aplicación.

NOTA: Algunos tipos de error no se pueden restablecer de forma remota, sino que deben restablecerse obligatoriamente utilizando el teclado del robot cortacésped, de conformidad con la normativa europea de seguridad EN-50636.

4.5 CARGA DE LA BATERÍA

NOTA: La carga debe realizarse exclusivamente a través del cargador de baterías (Fig. 4.A). Otros sistemas de recarga pueden dañar irreparablemente la batería.

NOTA: La temperatura de carga recomendada es de 4-40°C.

4.5.1 Visualización de la carga de la batería- Icono de la batería

El icono luminoso "**BATERÍA**" se utiliza para mostrar el estado de carga de la batería.

Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para abrir la tapa y acceder a la consola de control.
2. Comprobar el estado de carga de la batería a través del icono luminoso:
   - Icono azul: la batería está cargada (nivel de carga >40 %).
   - Icono rojo: la batería se está descargando (nivel de carga 15- 40 %).
   - Icono rojo intermitente: la batería está descargada (nivel de batería < 15 %).
3. Si el robot cortacésped se está cargando, el icono luminoso (Fig. 3.O) parpadea de color azul.

NOTA: Si al pulsar un comando el icono de la batería (Fig. 3.O) parpadea rápidamente con luz roja, la operación no se puede realizar y será necesario cargar las baterías manualmente (Véase Párr. 4.5.3).

4.5.2 Carga de baterías internas a la máquina

El procedimiento de **"CARGA DE LA BATERÍA"** permite cargar el robot cortacésped manualmente:

1. Coloque el robot cortacésped cerca de una toma de corriente.
2. Pulsar el botón "**STOP**" (Fig. 2.D) para abrir la tapa (Fig. 3.A) y acceder a la consola de mando (Fig. 3.B).
3. Quite la llave (Fig. 3.C).
4. Conecte el cargador suministrado a la toma de carga (Fig. 4.A) con la correspondiente fijación de bayoneta del conector correspondiente (Fig. 9.A).
5. Conecte el cargador a la toma de corriente enchufando el enchufe correspondiente (Fig. 9.B).
6. El icono luminoso **"BATERÍA"** (Fig. 3.O) parpadea en azul, el robot cortacésped se está cargando.
7. Cerrar la tapa (Fig. 3.A).
8. Deje el robot cortacésped en carga hasta que la batería esté completamente cargada.
9. Una vez cargado completamente, desconectar el cargador de la toma de carga.
   - Gire la tuerca del conector en sentido antihorario (Fig. 9.C);
   - Extraiga el conector (Fig. 9.D).

Durante la recarga, los LED indicadores de la batería (Fig. 3.O) parpadean progresivamente. Cuando se alcanza cada uno de los umbrales de carga, el LED correspondiente permanece encendido permanentemente, mientras que los demás siguen parpadeando.

NOTA: La carga de las baterías antes del almacenamiento invernal debe realizarse según lo indicado en el Párr.6.2.

4.5.3 Cargar las baterías fuera de la máquina en condiciones de seguridad

La batería se puede recargar de forma independiente mediante el mismo cargador que se utiliza para recargar la máquina:

1. Retire la batería de la máquina (Fig. 11.E);
2. Coloque la batería en un lugar seco, seguro y estable.
3. Retire la tapa protectora de goma del conector.
4. Conecte el cargador a la toma de corriente enchufando el enchufe correspondiente;
5. Conecte el cargador suministrado a la toma de recarga de la batería, utilizando la bayoneta de fijación del conector correspondiente. Hacer referencia al manual de uso de la batería.

NOTA: Durante la carga, todas las funciones de la máquina se desactivan.



ADVERTENCIA:
No cargue la batería individual insertada en la máquina.

NOTA: Las baterías del robot cortacésped son un elemento perecedero y la capacidad de carga disminuye con el tiempo, disminuyendo la autonomía de trabajo del robot cortacésped sin comprometer su funcionamiento.

4.6 INSERCIÓN Y EXTRACCIÓN DE LAS BATERÍAS DE LA MÁQUINA

ADVERTENCIA:
Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.8).

4.6.1 Inserción de las baterías

1. Abra el capó de las baterías (Fig. 10). La máquina se apaga automáticamente cuando se abre el capó baterías.
2. Inserte la batería en el compartimento (Fig. 11.A).
3. Conecte el conector a la máquina, presionando a fondo (Fig. 11.B).
4. Cierre el capó de las baterías (Fig.) 10).
5. Para que funcione, reinicie la máquina.

4.6.2 Extracción de las baterías

1. Abra el capó de las baterías (Fig. 10).
2. Gire la tuerca del conector en sentido antihorario (Fig. 11.C).
3. Extraiga el conector (Fig. 11.D).
4. Extraiga la batería del compartimento (Fig. 11.E).
5. Cierre el capó de las baterías (Fig.) 10).

4.7 REGULACIÓN DE LA ALTURA DE CORTE

El procedimiento "**REGULACIÓN DE LA ALTURA DE CORTE**" describe cómo ajustar la altura de las cuchillas de corte. Para ajustar la altura de corte siga el procedimiento guiado en APP.

ADVERTENCIA:
No toque el dispositivo de corte cuando ajuste la altura de corte.

ADVERTENCIA:
Para garantizar el correcto funcionamiento del sistema de regulación de la altura de la cuchilla, asegurarse de que no se acumulen residuos de hierba o suciedad en las proximidades de las cuchillas y del fuelle de protección del motor cuchilla.

4.8 MÓDULO DE CÁMARA, MÓDULO DE SENSORES LIDAR Y MÓDULO DE ULTRASONIDOS

Mediante el módulo de cámara (Fig. 22.A), el módulo lidar y el módulo de ultrasonidos (véase Párr. 2.2), el robot cortacésped es capaz de reconocer los obstáculos presentes en el área de trabajo y el borde del área de corte, con el fin de evitar cualquier obstáculo presente en el área de trabajo y mejorar el rendimiento de la navegación (Fig. 22).

Procedimiento:

1. Siga el procedimiento guiado de la aplicación "Stiga.GO" para ajustar los parámetros de funcionamiento del módulo de la cámara, del módulo lidar y activar las funciones accesorias.

NOTA: Para proteger la privacidad, las imágenes y los vídeos capturados por la cámara durante el funcionamiento son procesados en tiempo real por el robot cortacésped y no se almacenan en la memoria interna del robot cortacésped.

NOTA: El rendimiento del reconocimiento de obstáculos y del borde del área de trabajo depende de muchos factores: forma y tamaño del objeto, condiciones de iluminación, limpieza y desgaste de la lente, tipo de césped, condiciones atmosféricas, etc.

NOTA: Si la altura del césped es excesiva, el módulo de la cámara puede interpretar la vegetación como un obstáculo. Si el robot cortacésped sigue deteniéndose o cambiando de dirección debido a la hierba alta, es necesario reducir la altura de la hierba utilizando un cortacésped tradicional.

NOTA: Mantenga siempre limpia la lente del módulo de la cámara para permitir un funcionamiento preciso del sistema de visión.

ADVERTENCIA:
Es posible que el módulo de la cámara no pueda detectar objetos si estos están completamente envueltos o cubiertos por vegetación, por ejemplo, en caso de hierba alta y espesa.

ADVERTENCIA:
No mire directamente al iluminador LED del módulo de la cámara para evitar daños en la vista.

4.9 FUNCIONAMIENTO DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA SATÉLITAL - LUZ INDICADORA DE ESTADO (SI ESTÁ PRESENTE)

La Estación de Referencia Satélite está equipada con un piloto luminoso (R) en la parte de abajo (Fig. 21), que se ilumina de la siguiente:

- Luz apagada: la Estación de Referencia está apagada, o la luz se ha desactivado a través de la APP.
- Luz verde intermitente: escaneo de satélites en curso, espere unos minutos a que la Estación esté lista. En esta fase no es posible registrar un perímetro virtual ni poner en funcionamiento el robot cortacésped. Si el piloto sigue parpadeando durante mucho tiempo (más de 30 min.), la Estación no está instalada correctamente. Volver a instalar la Estación siguiendo las instrucciones descritas en el párr. 3.4.2.
- Piloto verde fijo: la Estación de Referencia está lista para su uso. Es posible registrar un perímetro virtual y poner en marcha el robot cortacésped para que trabaje.
- Piloto amarillo intermitente: la Estación de Referencia no está conectada a la red celular. No es posible registrar un perímetro virtual ni obviar el robot cortacésped en funcionamiento. Asegúrese de haber completado la fase de asociación del producto a través de la APP (véase párr. 3.5). Si el problema persiste, reinicie la Estación de Referencia (desconéctela de la red eléctrica y vuelva a conectarla transcurridos 30 segundos).

Si el problema persiste, contactar con un Centro de Asistencia.

- Piloto rojo intermitente: hay un fallo en Estación de Referencia. Contactar con un Centro de Asistencia.

5. MANTENIMIENTO

ADVERTENCIA:
Utilizar únicamente recambios originales.

ADVERTENCIA:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.

ADVERTENCIA:
Peligro de corte de manos y pies.
Utilice guantes y calzado de protección para evitar accidentes.

ADVERTENCIA:
Peligro de polvo en los ojos.
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.

ATENCIÓN:
El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.

PROHIBICIÓN:
No utilizar chorros de agua a presión.

PROHIBICIÓN:
Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot cortacésped, ni parcial ni totalmente, en agua.

PROHIBICIÓN:
No lavar las partes internas del robot para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.

PROHIBICIÓN:
No utilizar disolventes ni gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.

PROHIBICIÓN:
Para limpiar la lente del módulo de la cámara y de los sensores en general, utilice únicamente un paño suave ligeramente humedecido. No utilice en ningún caso cepillos, rascadores, esponjas abrasivas ni disolventes químicos.

5.1 MANTENIMIENTO PROGRAMADO

Para un mejor funcionamiento y una mayor vida útil, asegurarse de limpiar el producto regularmente y sustituir las piezas desgastadas. Realizar las operaciones con la frecuencia indicada en la tabla.

FRECUENCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENCIÓN	REFERENCIA
Antes de cada uso y al menos cada 8 horas de trabajo	Cuchilla	Limpiar y controlar la eficiencia de la cuchilla del dispositivo de corte.	Ver Párr. 5.3
		Si la cuchilla del dispositivo de corte está doblada a causa de un choque o si está desgastada, sustituirla.	Dirigirse a un centro de asistencia autorizado
	Contactos de carga	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones.	Ver Párr. 5.3
	Módulo de cámara y sensores	Limpiar la lente	Ver Párr. 5.3
Mensual o cada 100 horas de corte	Robot cortacésped	Efectuar la limpieza	Ver Párr. 5.3
	Cable de alimentación	Controlar desgaste o deterioro y si es necesario cambiarlos	Dirigirse a un centro de asistencia autorizado
Al final de la temporada de corte o cada seis meses si no se utiliza el robot cortacésped	Baterías	Realizar la carga previa al almacenamiento	Ver Párr. 5.4

Es necesario realizar una revisión de mantenimiento anual en un centro de asistencia autorizado para mantener el robot cortacésped en buenas condiciones de funcionamiento.
La revisión incluye una serie de verificaciones, entre ellas:

- la limpieza interna y externa del robot cortacésped;
- la comprobación general del estado del robot cortacésped;
- la sustitución de las piezas desgastadas;
- la comprobación del estado de las baterías;
- comprobación de los pares de apriete;
- comprobación y eventual sustitución del sistema cinemático de choque y elevación y de sus fuelles de protección;
- comprobación y eventual sustitución del fuelle de goma de protección del motor de las cuchillas para mantener las especificaciones de protección contra las infiltraciones de agua;
- la sustitución de las juntas de cierre del capó de las baterías para mantener las especificaciones de protección contra las infiltraciones de agua.

NOTA: las averías debidas a la falta de revisión anual no serán cubiertas por la garantía.

5.2 MANTENIMIENTO DEL DISPOSITIVO DE CORTE

ADVERTENCIA:
No tocar el dispositivo de corte hasta que no se haya quitado la llave de encendido y el dispositivo de corte no esté parado completamente. Prestar atención a que el dispositivo de corte pueda moverse, incluso si se ha retirado la llave (para modelos de batería)

ATENCIÓN:
Todas las operaciones relacionadas con los dispositivos de corte (desmontaje, afilado, equilibrado, reparación, montaje y/o sustitución) son tareas que requieren tanto una competencia específica como el empleo de equipos especiales; por razones de seguridad, es necesario que se realicen siempre en un Centro Especializado.

ATENCIÓN:
Sustituir siempre el dispositivo de corte dañado, doblado o desgastado, junto con los tornillos, para mantener el equilibrio.

IMPORTANTE *Utilizar siempre los dispositivos de corte originales, indicando el código en la tabla "Datos Técnicos" o en el capítulo "Accesorios por encargo"*

5.3 LIMPIEZA

5.3.1 Limpieza del producto

ADVERTENCIA:
Peligro de corte de manos y pies.
Utilice guantes y calzado de protección para evitar accidentes.

ADVERTENCIA:
Peligro de polvo en los ojos.
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.

• Requisitos y obligaciones:

- Esponja
- Jabón neutro
- Cepillo
- Agua
- Paño seco
- Guantes
- Gafas



USO OBLIGATORIO DE GUANTES:
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.



USO OBLIGATORIO DE GAFAS:
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.

• Indicaciones generales:

Después de cada uso, efectuar la limpieza ateniéndose a las siguientes instrucciones: (Fig. 12)

- No utilice chorros de agua y evite mojar las baterías y los componentes eléctricos.
- Retirar los restos de hierba y el barro acumulados en el interior del chasis.
- Verificar siempre que las tomas de aire estén libres de residuos.

- No usar líquidos agresivos para limpiar el chasis.
- Para reducir el riesgo de incendio, mantener la máquina libre de residuos de hierba, hojas o grasa excesiva.
- Levante el capó y limpie con aire comprimido la suciedad o la hierba que se acumule en la parte superior de las baterías.

• Procedimiento:

1. Pulsar el botón "**STOP**" para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección.
2. Desconectar de la red eléctrica.
3. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.8).
4. Limpiar todas las superficies externas del robot cortacésped con una esponja humedecida en agua tibia y jabón neutro.
5. Limpie la lente del módulo de la cámara, sensores lidar y ultrasonidos con un paño suave, teniendo cuidado de no rayar la superficie de cristal.



ATENCIÓN:
El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.



ATENCIÓN:
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



PROHIBICIÓN:
No utilizar chorros de agua a presión.



PROHIBICIÓN:
Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot cortacésped, ni parcial ni totalmente, en agua.



PROHIBICIÓN:
No lavar las partes internas del robot para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



PROHIBICIÓN:
No utilizar disolventes ni gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.



PROHIBICIÓN:
Para limpiar la lente del módulo de la cámara, sensores lidar y ultrasonidos, no utilice en ningún caso cepillos, rascadores, esponjas abrasivas ni disolventes químicos, ya que podrían rayar o dañar la superficie de cristal.

6. Limpiar el barro y la suciedad de las ruedas motrices.
7. Limpiar la parte inferior del robot cortacésped (zona de la cuchilla de corte, ruedas delanteras y traseras). Utilizar un cepillo adecuado para eliminar las incrustaciones y/o los residuos que pudieran impedir el buen funcionamiento del robot cortacésped. Completar la limpieza con una esponja humedecida.
8. Limpiar el conector de carga de la batería.

5.4 MANTENIMIENTO INVERNAL Y ALMACENAMIENTO DE LA BATERÍA

Procedimiento:

1. Limpiar el robot cortacésped (Ver Párr. 5.3).
2. Guarde el robot cortacésped en posición horizontal, en un lugar seco y protegido de las heladas, asegurándose de que esté apagado y de que la llave de seguridad esté extraída del robot cortacésped.
3. Desconecte la estación de referencia por satélite (si la hay) de la red eléctrica.

NOTA: Si desea retirar la estación de referencia satélite del lugar de instalación durante el invierno, debe asegurarse de que su posición sigue siendo exactamente la misma al volver a montarlas. Si se ha instalado una estación de referencia satelital y esta se desplaza, es necesario volver a programar los límites virtuales, las rutas de traslado y las zonas que se deben evitar a través de la APP.

5.5 SUSTITUCIÓN DE LAS BATERÍAS

La duración de las baterías depende de la duración de la estación de corte y del número de horas de uso diario del robot cortacésped. Una estación de corte prolongada o muchas horas de uso requieren un cambio más frecuente de las baterías.
La sustitución de las baterías es responsabilidad exclusiva del PERSONAL DE ASISTENCIA TÉCNICA DE STIGA.
Si hubiera que sustituir las baterías, es necesario ponerse en contacto con un centro de asistencia o con su distribuidor.

NOTA: Las baterías del robot cortacésped son un elemento perecedero y la capacidad de carga disminuye con el tiempo, disminuyendo la autonomía de trabajo del robot cortacésped sin comprometer su funcionamiento.

6. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN

6.1 TRANSPORTE



OBLIGACIÓN:
El robot cortacésped debe desconectarse de forma segura antes de ser levantado o transportado.



ATENCIÓN:
Comprobar que no haya juguetes, herramientas, ramas, ropa u otros objetos en el césped que puedan dañar el equipo.

NOTA: Se sugiere utilizar el embalaje original para el transporte de largas distancias.

Procedimiento:
Cuando se desplaza la máquina manualmente es necesario:
1. Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.8).
2. Limpiar el robot cortacésped (Ver Párr. 5.3.1).
3. Llevar el grupo dispositivos de corte a la posición de altura máxima.
4. Parar la máquina y quitar la llave de encendido.
5. Asegúrese de que está nivelado.
6. Desconecte la tracción, con referencia al párr. 2.9 (Fig. 1.L).
7. Para desplazar la máquina, utilice las asas de anclaje traseras (Fig. 14).



ADVERTENCIA:
No utilice estos puntos para levantar la máquina.

Cuando se transporta la máquina con un medio de transporte o remolque, es necesario:
1. Utilizar rampas de acceso de una anchura, longitud y resistencia adecuadas al peso y tamaño de la máquina.
2. Elevar el plato de corte hasta la máxima altura de corte mediante la aplicación.
3. Una vez cargada, apague la máquina retirando la llave.
4. Fije la máquina al vehículo, utilizando los dos ganchos de la parte delantera y los dos ganchos de la parte trasera (Fig. 13). No fije la máquina a elementos que puedan dañarse.

INSTRUCCIÓN DE SEGURIDAD:
Si siente que no puede manejar o transportar el producto de forma segura, póngase en contacto con el Centro de Asistencia.

6.2 ALMACENAMIENTO

El robot cortacésped debe almacenarse en posición horizontal con la llave de seguridad extraída, en un lugar seco y protegido de las heladas, después de haber realizado la limpieza y la recarga invernal de la batería. Durante largos periodos de inactividad, desconecte la estación de referencia por satélite (si la hay) de la red eléctrica.

Cuando la máquina debe almacenarse durante un periodo superior a 30 días:
- dejar enfriar la máquina.
- quitar las baterías y conservarlas en un lugar fresco y sin humedad.
- limpiar la máquina a fondo.
- comprobar que la máquina no presente daños.

Contactar el centro de asistencia autorizado.

En el momento de volver a poner en funcionamiento la máquina:
- Preparar la máquina como se indica en el capítulo 4.2.

6.3 ELIMINACIÓN

Procedimiento:
1. Desechar el envase del producto de forma sostenible en los contenedores de recogida designados o en los centros de recogida autorizados.
2. Eliminar el robot cortacésped de acuerdo con los requisitos de la normativa local.
3. Ponerse en contacto con las instalaciones de reciclaje y eliminación adecuadas, ya que el robot cortacésped es un residuo clasificado como RAEE (Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos).
4. Desechar las baterías viejas o gastadas de forma sostenible en los contenedores de recogida específicos o en los centros de recogida autorizados.

7. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

ADVERTENCIA:
Detener el robot cortacésped y ponerlo en condiciones seguras (Ver Párr. 2.8).

A continuación se enumeran las principales anomalías que podían producirse durante el funcionamiento.

NOTA: Encontrarás más consejos y procedimientos para la resolución de problemas en la aplicación Stigo.GO.

PROBLEMA	CAUSAS	SOLUCIONES
Vibraciones anómalas. El robot cortacésped hace ruido.	Dispositivo de corte dañado	Sustituir los componentes dañados (Ver Párr. 5.1).
	Dispositivo de corte bloqueado por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.8). Desbloquear el dispositivo de corte.
	El arranque del robot cortacésped se produce en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 2.8). Retirar los obstáculos y volver a poner en marcha el robot cortacésped.
	Motor eléctrico averiado.	Sustituir el motor, contactar con un centro de asistencia.
	Césped demasiado alto.	Aumentar la altura de corte (Ver Párr. 4.7).
El icono Warning (advertencia) se enciende en el teclado.	Indica un estado de anomalía/fallo.	Consulte la aplicación para obtener más información.

PROBLEMA	CAUSAS	SOLUCIONES
El robot cortacésped se detiene temporalmente en la zona de trabajo.	Señal GPS débil	Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
El área de trabajo no se corta completamente.	Dispositivo de corte con incrustaciones y/o residuos.	Apagar el robot de forma segura (Ver Párr. 2.8). Limpiar el dispositivo de corte.
	Área de la zona de trabajo excesiva respecto a la capacidad del robot cortacésped.	Reducir el área de trabajo (Ver Datos Técnicos Cap. 8).
	Las baterías están a punto de agotar su ciclo de vida.	Sustituir las baterías con recambios originales (Ver Párr. 5.5).
	Las baterías no se cargan completamente.	Limpiar y eliminar cualquier oxidación de los puntos de contacto (Ver Párr. 5.3). Cargar las baterías.

8. DATOS TÉCNICOS

DATOS TÉCNICOS	modelo SRHB01 (ver etiqueta del producto)	
Dimensiones (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot sin plato de corte	
	1012 x 725 x 2300 robot con plato de corte	
Peso del robot cortacésped [kg]	330 (considerando 6 baterías y el plato de corte)	
Altura de corte (Mín-Máx) [mm]	20 - 95	
Velocidad de corte [rpm]	3800	
Velocidad de movimiento [km/h]	5	
Pendiente máxima	27%.	
Pendiente máxima a lo largo del perímetro	20%.	
Tipología del sistema de corte	3 cuchillas de corte	
Nivel de potencia sonora detectada [dB (A)]	98.68	
Incertidumbre de las emisiones de ruido [dB (A)]	0.83	
Nivel de potencia sonora garantizada [dB (A)]	100	
Código del dispositivo de corte	182004385/0	
Clasificación IP robot cortacésped	IP64	
Temperatura ambiente de funcionamiento del robot cortacésped [°C].	0 ÷ 50	
Modelo batería	Tipo: BT 40 Li 56 (*) Modelo: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Topología de celda: 14S8P	
Cargador de batería Modelo: 18 A - EU Plug P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Entrada)	100-240 VAC
	V (Salida)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Duración máxima de la carga (una batería)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Duración máxima de la carga (dos baterías)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Cargador de batería Modelo: 18 A - UK Plug P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Entrada)	100-240 VAC
	V (Salida)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Duración máxima de la carga (una batería)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Duración máxima de la carga (dos baterías)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

DATOS TÉCNICOS	modelo SRHB01 (ver etiqueta del producto)	
Cargador de batería Modelo: 30 A - EU Plug P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Entrada)	200-240 VAC
	V (Salida)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Duración máxima de la carga (una batería)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Duración máxima de la carga (dos baterías)	h (@ V)	~ 3 (220)
Cargador de batería Modelo: 30 A - UK Plug P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Entrada)	200-240 VAC
	V (Salida)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Duración máxima de la carga (una batería)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Duración máxima de la carga (dos baterías)	h (@ V)	~ 3 (220)
Conectividad	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnología de navegación	AGS, GNSS-RTK	

DATOS TÉCNICOS	modelo SRHB01
Clase de potencia Módulos RF	Bluetooth LE Potencia de salida - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Clase 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Clase 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Clase E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Clase E2 - 26 dBm; 4G - Clase 3 - 23dBm
Gama de frecuencia - Bluetooth®	Bluetooth LE - Intervalo de frecuencia 2400 - 2483,5 MHz
Gama de frecuencia - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Gama de frecuencia - 4G	Banda 1 (2100 MHz); Banda 2 (1900 MHz); Banda 3 (1800 MHz); Banda 4 (2100 MHz); Banda 5 (850 MHz); Banda 7 (2600 MHz); Banda 8 (900 MHz); Banda 12 (700 MHz); Banda 13 (750 MHz); Banda 17 (700 MHz); Banda 18 (850 MHz); Banda 19 (850 MHz); Banda 20 (800 MHz); Banda 26 (850 MHz); Banda 28 (800 MHz); Banda 34 (2000 MHz); Banda 38 (2500 MHz); Banda 39 (1900 MHz); Banda 40 (2300 MHz); Banda 41 (2500 MHz); Banda 66 (2100 MHz).
Gama de frecuencia - Wi-Fi	Wi-Fi - Intervalo de frecuencia 2412 - 2484 MHz Potencia máxima de tracción < 20dBm

La marca denominativa y el logotipo Bluetooth® son marcas registradas propiedad de Bluetooth SIG, inc. y cualquier uso de dichas marcas por parte de STIGA se realiza bajo licencia.

9. ACCESORIOS POR ENCARGO

NOTA: los siguientes accesorios no pueden utilizarse en la conducción autónoma. Solo deben utilizarse con mando a distancia.

1	Remolque	✓
2	Recogedor de hojas y hierba	✓
3	Fertilizador	✓
4	Rodillo de plástico	✓
5	Código del conjunto del dispositivo de corte eléctrico (deck)	110CE E QF

10. GARANTÍA

10.1 COBERTURA DE LA GARANTÍA

La garantía cubre todos los defectos de calidad de los materiales y fabricación identificados por el Distribuidor o Centro especializado durante el periodo de garantía.
La aplicación de la garantía se limita a la reparación o sustitución del componente defectuoso.
Se recomienda llevar la máquina una vez al año a un taller de asistencia autorizada para el mantenimiento, la asistencia y el control de los dispositivos de seguridad.
La aplicación de la garantía está subordinada a un mantenimiento periódico de la máquina.

La garantía no cubre los daños debidos a:

- Falta de familiaridad con la documentación adjuntada (Manuales de Instrucciones).
- Descuido, negligencia.
- Causa externa (descarga eléctrica, impacto, presencia de cuerpos extraños en el interior de la máquina) o accidente.
- Uso y montaje incorrectos o no permitidos por el fabricante
- Falta de mantenimiento.
- Modificación de la máquina.
- Utilización de piezas de recambio no originales (piezas adaptables).
- Utilización de accesorios no distribuidos o no aprobados por el fabricante (p. ej., dispositivos de corte).

La garantía no cubre:

- Las operaciones de mantenimiento (descritas en el manual de instrucciones)
- El desgaste normal de los materiales de consumo como dispositivos de corte y ruedas.
- Desgaste normal.
- Deterioro estético de la máquina debido al uso.
- Los soportes de los dispositivos de corte.
- Daños causados por una instalación no conforme con el manual de usuario.
- Daños derivados de una programación incorrecta de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que deben evitarse.
- Daños causados por infiltraciones de agua debidas al uso de un dispositivo de lavado de alta presión o por inmersión en agua, por ejemplo, cuando se forman charcos de agua por lluvia intensa.
- Daños causados por el almacenamiento incorrecto o el uso inadecuado de la batería.
- Daños causados por el uso de baterías no originales.
- Cualquier gasto adicional que pueda estar asociado a la reparación en garantía, como el traslado de la máquina a la ubicación del usuario, el transporte de la máquina al Vendedor, el alquiler de equipos o la llamada a sociedades externas para todos los trabajos de mantenimiento del jardín mientras la máquina esté parada.

El usuario está protegido por las propias leyes nacionales. Los derechos del usuario previstos por las propias leyes nacionales no se limitan, de ninguna manera, a esta garantía.

11. MARCAS REGISTRADAS Y LICENCIAS

La marca denominativa y el logotipo Bluetooth® son marcas registradas propiedad de Bluetooth SIG, inc. y cualquier uso de dichas marcas por parte de STIGA se realiza bajo licencia.

ET 

TÄHELEPANU!: ENNE MASINA KASUTAMIST LUGEGE TÄHELEPANELIKULT KASUTUSJUHENDIT. Hoidke juhend alles edaspidi kasutamiseks.

SISUKORD

1. OHUTUSNÕUDED....2
   1.1 Üldised hoiatused elektriliste tööriistade ohutuse kohta....2
   1.2 Ohutusalane teave....4
   1.3 Ohutud töövõtted....6
2. SISSEJUHATUS....7
   2.1 Üldine sissejuhatus....7
   2.2 Toote kirjeldus....8
   2.3 Masina komponendid....8
   2.4 Lahtipakkimine....9
   2.5 Lisaseadmete pealemonteerimine....9
   2.6 Eesmise lisaseadme pealemonteerimine....9
   2.7 Sümbolid ja andmeplaadid (Jn 13)....9
   2.8 Robotniiduki seiskamine ja väljalülitamine ohutustingimustes....11
   2.9 Veoseadme sisse- ja väljalülitamise kang....11
3. PAIGALDAMINE....12
   3.1 Paigaldamisnõuete kontrollimine....12
   3.2 Tööalade ja üleviimisradade piiritlemise kriteeriumid....13
   3.3 Komponentide paigaldamine....15
   3.4 Satelliitbaasjaama paigaldamine (vajaduse korral)....15
   3.5 Robotniiduki esimest korda aktiveerimine....18
4. TÖÖPÕHIMÕTE....24
   4.1 Kasutuselevõtu komponendid....24
   4.2 Turvaseadiste kontrollimine robotniiduki käivitamiseks....24
   4.3 Robotniiduki töötamine manuaalrežiimil....24
   4.4 Robotniiduki juhtseadmete kirjeldus....25
   4.5 Aku laadimine....27
   4.6 Akude masinasse sisse panemine ja masinast välja võtmine....29
   4.7 Niitmiskõrguse reguleerimine....29
   4.8 Kaameramoodul, LIDAR-andurite moodul ja ultrahelimoodul....29
   4.9 Satelliitbaasjaama tööpõhimõte – oleku signaallamp (kui on olemas)....30
5. HOOLDUS....30
   5.1 Korraline hooldus....31
   5.2 Lõikeseadme hooldus....32
   5.3 Puhastamine....32
   5.4 Talvine hooldus ja aku hoiukohta panemine....33
   5.5 Ratta vahetamine....34
6. TRANSPORT, LADUSTAMINE JA KÕRVALDAMINE....34
   6.1 Transportimine....34
   6.2 Hoiukohta panemine....35
   6.3 Kasutuselt kõrvaldamine....35
7. PROBLEEMIDE LAHENDAMINE....35
8. TEHNILISED ANDMED....36
9. LISASEADMED TELLIMISEL....37
10. GARANTII....38
   10.1 Garantii....38
11. REGISTREERITUD KAUBAMÄRGID JA LITSENTSID....38

MÄRKUS: käesolevas juhendis antud juhised kehtivad autonoomse roboti kohta niiduki konfiguratsioonis. Joonised on antud mudeli SRHB01 kohta, kui ei ole täpsustatud teisiti.

1. OHUTUSNÕUDED



KOHUSTUS:
Enne kasutamist lugege kõik juhised tähelepanelikult läbi ja hoidke need edaspidi vaatamiseks alles.

1.1 ÜLDISED HOIATUSED ELEKTRILISTE TÖÖRIISTADE OHUTUSE KOHTA

⚠ **Lugege läbi kõik ohutuseeskirjad, juhised, vaadake läbi pildid ja selle masinaga kaasa antud tehnilised kirjeldused.** *Järgnevalt loetletud juhiste eiramine võib põhjustada elektrilööke, tulekahju ja/või raskeid vigastusi.*

Säilitada kõiki ohutusnõudeid ja kasutusjuhendeid edaspidiseks kasutamiseks.

Hoiatustes kasutatud terminiga „elektriline tööriist" viidatakse sellele elektrivõrgutoitega (juhtmega) või akutoitega (ilma juhtmeta) elektrilisele tööriistale.

1) Ohutus tööalas

a) **Hoidke tööala puhas ja hästi valgustatud.** *Segamini või hämaral tööalal juhtuvad õnnetused kergemini.*
b) **Elektrilisi tööriistu ei tohi kasutada plahvatusohtlikus keskkonnas, näiteks tuleohtlike vedelike, gaaside või tolmu läheduses.** *Elektrilised tööriistad tekitavad sädemeid, mis võivad tolmu või aurud süüdata.*
c) **Elektrilise tööriista kasutamise ajal hoida lapsed ja juuresviibivad inimesed eemal.** *Tähelepanu kõrvalejuhtimise korral võib kaotada kontrolli.*

2) Elektriohutus

a) **Akulaadija juhtme pistik peab sobima pistikupesasse. Pistikut ei tohi kunagi muuta. Ärge kasutage maandusega varustatud akulaadija juhtmega adaptereid.** *Ümberehitamata ja pistikupesasse sobivad pistikud vähendavad elektrilöögi ohtu.*
b) **Vältida keha kontakti massi või maandusega pindadega nagu torud, radiaatorid, pliidid, külmutuskapid.** *Elektrilöögi oht suureneb, kui keha puutub massi või maandusega kokku.*
c) **Elektrilisi.** tööriistu ei tohi jätta vihma kätte ega niiskesse keskkonda. *Elektrilise tööriista sisse sattunud vesi suurendab elektrilöögi ohtu.*
d) **Juhet ei tohi kasutada valesti. Ärge kandke ega tõmmake elektrilist tööriista seda juhtmest hoides ega tõmmake pistikut pistikupesast välja juhtmest elektriline hoides. Hoidke juhe eemal kuumusest, õlist, teravatest nurkadest ja liikuvatest osadest.** *Kahjustatud või keerduläinud juhe suurendab elektrilöögi ohtu.*
e) **Kui elektrilist tööriista on vaja kasutada välitingimustes, kasutage väljas kasutamiseks ette nähtud pikendusjuhet.** *Väljas kasutamiseks ette nähtud pikendusjuhtme kasutamine vähendab elektrilöögiohtu.*
f) **Kui elektrilist tööriista on vältimatult vaja kasutada niiskes keskkonnas, kasutage diferentsiaallülitiga kaitstud pistikupesa (jääkvoolukaitset (RCD)).** *Jääkvoolukaitsme kasutamine vähendab elektrilöögiohtu.*

3) Isikuohutus

a) **Elektrilise tööriista kasutamise ajal tuleb olla tähelepanelik ja mõistlik ning oma tegevust kontrollida. Ärge kasutage elektrilist tööriista, kui olete väsinud või olete uimastite, alkoholi või ravimite mõju all.** *Tähelepanu hajumine elektrilise tööriista kasutamise ajal võib põhjustada töötajale raskeid vigastusi.*

b) **Kasutage Isikukaitsevahendeid (IKV). Alati tuleb kanda kaitseprille.** *Isikukaitsevahendite, nagu tolmumaskide, libisemiskindla tallaga jalatsite, kaitsekiivrite või kuulmekaitse kõrvaklappide kasutamine vähendab kehavigastusi.*

c) **Vältige masina kogemata käivitamist. Veenduge, et seadme lüliti oleks enne pistiku pistikupesasse sisestamist, elektrilise tööriista kättevõtmist või transportimist välja lülitatud asendis OFF.** *Elektrilise tööriista transportimine näppu lülitil hoides või pistiku ühendamine pistikupessa, kui lüliti on asendis „ON", suurendab õnnetuseohtu.*

d) **Enne elektrilise tööriista sisselülitamist eemaldage selle küljest kõik võtmed või reguleerimisseadmed.** *Võti või tööriist, mis jääb elektrilise tööriista osaga kokkupuutesse, võib põhjustada raskeid kehavigastusi.*

e) **Ärge küünitage masinast välja. Alati tuleb säilitada vajalik tugi ja tasakaal.** *See võimaldab elektrilist tööriista ootamatutes situatsioonides paremini kontrollida.*

f) **Riietuda sobivalt. Ärge kandke laiu riideid ega ehteid. Hoidke juuksed ja rõivad liikuvatest osadest eemal.** *Laiad rõivad, ehted või pikad juuksed võivad liikuvatesse osadesse kinni jääda.*

g) **Kui on võimalik ühendada tööriist äratõmbe- ja tolmuimejaseadmetega, veenduge, et need oleksid õigesti ühendatud ja neid kasutatakse õigesti.** *Nende seadmete kasutamine võib tolmuga seonduvaid riske vähendada.*

h) **Ärge laske kunagi juhtuda, et te muutute elektrilise tööriista kasutamisega omandatud vilumuse tõttu ettevaatamatuks ega ei pane elektrilise tööriista ohutuspõhimõtteid enam tähele.** *Hooletult toimimine võib vaid murdosa sekundiga põhjustada raskeid vigastusi.*

4) Elektrilise tööriista kasutamine ja hoidmine

a) **Elektrilist tööriista ei tohi jõuga üle pingutada. Elektrilist tööriista tuleb kasutada õigesti selle ettenähtud otstarbel.** *Õigesti kasutamisel töötab elektriline tööriist paremini ja ohutumalt ning kiirusel, milleks on masin projekteeritud.*

b) **Elektrilist tööriista ei tohi kasutada, kui lüliti vajutamine seda ei käivita ega seiska.** *Elektriline tööriist, mida ei saa lülitist käivitada ega seisma jätta, on' ohtlik ja tuleb ära parandada.*

c) **Enne mis tahes reguleerimistööde tegemist, tarvikute vahetamist või elektrilise tööriista hoiule panemist eemaldage pistik toiteallikast ja/või võtke aku elektrilisest tööriistast välja.** *Niisugused ennetavad ohutusabinõud vähendavad elektrilise tööriista juhusliku käivitumise riski.*

d) **Kui elektrilist tööriista ei kasutata, tuleb seda hoida lastele kättesaamatus kohas ja elektrilist tööriista ei tohi lubada kasutada inimesel, kes masinat ja käesolevaid juhiseid ei tunne.** *Elektrilised tööriistad on ilma väljaõppeta kasutajate käes ohtlikud.*

e) **Hoolitsege elektrilise tööriista ja lisaseadmete hooldamise eest. Kontrollige, et liikuvad osad oleksid ühel joonel ja liiguksid vabalt, et ei oleks katkiseid osi ega muid asjaolusid, mis võiksid mõjutada elektrilise tööriista töötamist. Kahjustuste korral tuleb elektriline tööriist enne kasutamist parandada.** *Paljude õnnetuste põhjuseks on vähene hooldus.*

f) **Niitmisseadmed peavad olema teritatud ja puhtad.** *Niitmisseadmete korralik hooldus ja teravad niitmesseadmed väldivad nende takerdumist ja kergendavad kontrolli nende üle.*

g) **Kasutage elektrilist tööriista ja selle lisaseadmeid vastavalt juhendile, pidades sealjuures silmas töötingimusi ja tehtava töö iseloomu.** *Elektrilise tööriista kasutamine ettenähtust erineval viisil võib põhjustada ohtlikke olukordi.*

h) **Hoidke käepidemed ja haaramispinnad kuivade ja puhastena ning puhtana õli-** ja rasvajälgedest. *Libedate käepidemete ja haaramispindadega ei saa tööriista ettenägematutes olukordades ohutult liigutada ja kontrolli all hoida.*

5) Elektrilise tööriista kasutamine ja hooldamine

a) **Kasutage aku laadimiseks ainult tootja soovitatud akulaadijat.** *Ühte tüüpi akukomplektile mõeldud akulaadija võib teist tüüpi akukomplektiga kasutamisel tekitada tuleohtu, elektrilööki, ülekuumenemist või söövitavate vedelike akust väljavoolamist.*

b) **Kasutage ainult teie elektrilisele tööriistale ette nähtud akusid.** *Teist tüüpi akude kasutamine võib põhjustada kehavigastuse ohtu ja tuleohtu.*

c) **Kui akuplokki ei kasutata, hoida seda eemal metallesemetest nagu kirjaklambrid, mündid, võtmed, naelad, kruvid või muud väikesed metallesemed, mis võiksid tekitada lühist.** *Aku kontaktide vaheline lühis võib põhjustada süttimist või tulekahju.*

d) **Halvas olukorras aku võib põhjustada vedeliku väljavoolamist. Vältida kokkupuudet vedelikuga. Juhusliku kokkupuute korral loputada veega. Vedeliku silma sattumise korral konsulteerida arstiga.** *Akust välja voolanud vedelik võib põhjustada nahaärritusi või põletusi.*

e) **Ärge kasutage kahjustatud või muudetud elektrilist tööriista või akut .** *Kahjustatud või muudetud akud võivad toimida ettearvamatult ja seetõttu põhjustada tulekahju, plahvatuse või vigastusohtu.*
f) **Akukomplekti ega elektrilist tööriistu ei tohi lasta sattuda tulle või äärmusliku temperatuuri kätte.** *Tulle või temperatuurile üle 130 °C sattumine võib põhjustada plahvatust.*
g) **Järgige kõiki laadimisjuhiseid ja ärge laadige akukomplekti või elektrilist tööriista väljaspool juhendis täpsustatud temperatuurivahemikku.** *Ebaõige või temperatuuril väljaspool ettenähtud temperatuurivahemikku laadimine võib akut kahjustada ja suurendada tuleohtu.*

6) Hooldusteenindamine

a) **Laske elektrilist tööriista parandada kvalifitseeritud spetsialistidel, kasutades ainult originaalvaruosi.** *See tagab elektrilise tööriista ohutuse säilimise.*
b) **Ärge tehke akul parandustöid.** *Parandustöid peab tegema tootja või spetsialiseerunud teeninduskeskus.*

1.2 OHUTUSALANE TEAVE

Seadme projekteerimisel on pööratud erilist tähelepanu aspektidele, mis võivad põhjustada ohtu inimeste ohutusele ja tervisele. Selle teabe eesmärk on, et kasutajad teadvustaksid ja ennetaksid igasuguseid ohte, vältides käitumist, milles ei järgita esitatud eeskirju.



OHT:
Enne robotniiduki kasutamist on vaja teada kogu käesolevas dokumendis antud teavet.



OHT:
See robotniiduk ei ole mõeldud kasutamiseks lastele ja piiratud füüsiliste, taju- või vaimsete võimetega või ilma kogemuste ja teadmisteta isikutele.



ELEKTRILINE OHT:
Enne igasuguste reguleerimis- või hooldustööde tegemist ühendage seade elektritoitest lahti ja pange turvaseade peale.



ELEKTRILINE OHT:
Ärge kasutage robotniidukit kahjustatud muunduri toitejuhtmega. Kahjustatud juhe võib põhjustada kontakti voolu all olevate osadega. Toitejuhe tuleb lasta välja vahetada tootjal või tema teeninduskeskuses või nõuetekohase väljaõppega isikul, et vältida igasugust riski.



ELEKTRILINE OHT:
Kasutage ainult tootja tarnitud akulaadijaid ja toiteseadmeid. Ebasobiva akulaadija ja toiteseadme kasutamine võib põhjustada elektrilööke ja/või ülekuumenemist.



HOIATUS:
Kui akust on vedelikku lekkinud, tuleb vastavad komponendid pesta veega / neutraliseeriva vahendiga.
Vältige igasugust otsest kokkupuudet akuvedelikuga.
Toote silma sattumise korral pöörduda arsti poole.



HOIATUS:
Robotniiduki töötamise ajal veenduge, et tööalas ei viibi inimesi, eriti lapsi, ja/või koduloomi. Vastasel juhul programmeerige robotniiduki töötamine sellisteks kellaaegadeks, kus sellel alal ei viibi kedagi.



HOIATUS:
Tööala ja üldiselt alad, kus robotniiduk saab sõita, peavad olema füüsiliselt tõkestatud piirdega, millest ei saa läbi või üle minna.



HOIATUS:
Tööala või läbisõidurajad, mida masin kasutab üleminekuks, tuleb seadistada nii, et need ei hõlmaks avalikke alasid, et vältida isiku- või varakahju või õnnetusi sõidukitega.



HOIATUS:
Ohutuskaalutlustel ei tohi satelliitbaasjaama pärast virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimist kunagi enam oma kohast teisaldada. Muidu võib robotniiduk programmeeritud tööalast välja minna. Kui baasjaam oma kohast teisaldatakse, tuleb uuesti programmeerida.



HOIATUS:
Niitmiskõrguse reguleerimise ajal ärge niitmisseadet puudutage.



HOIATUS:
Iseenda ohutuse tagamiseks ja inimestele, loomadele või asjadele kahju tekitamise vältimiseks peab operaator eelnevalt tundma ala, kus robotniidukit manuaalselt juhitakse (näiteks paigaldamisetapis). Roboti juhtimise ajal kõndige ettevaatlikult, et vältida kukkumist.



HOIATUS:
Kasutage ainult originaalvaruosi.



HOIATUS:
Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.



TÄHELEPANU:
Kontrollige, et muruplatsil ei oleks ees mänguasju, tööriistu, oksi, rõivaid või muid esemeid, mis võiksid seadet kahjustada.



KEELATUD:
Ärge istuge robotniiduki peale.



KEELATUD:
Ärge kunagi tõstke robotniidukit üles, et kontrollida lõiketera või seadet transportida, kui see töötab. Ärge kunagi pange käsi ega jalgu seadme alla.



KEELATUD:
Ärge kasutage robotniidukit sel ajal, kui niisutus- või kastmissüsteem töötab.



KEELATUD:
Ärge peske robotniidukit suure survega veejoaga ja ärge kastke seadet osaliselt ega täielikult vette.



KEELATUD:
Ärge kasutage robotniidukit, kui see ei ole kõikides osades päris terve. Kahjustuste korral vahetage vastavad osad välja.



KEELATUD:
Absoluutselt keelatud on robotniiduki kasutamine ja laadimine plahvatus- ja tuleohtlikus keskkonnas.



KOHUSTUS:
Kontrollige regulaarselt robotniidukit visuaalselt, et tagada, et lõiketerad ja niitmismehhanism ei ole kulunud ega kahjustatud. Veenduge, et robotniiduk on heas töökorras.



KOHUSTUS:
Lugege terve juhend tähelepanelikult läbi, eriti kogu ohutusteave, ja veenduge, et olete sellest täielikult aru saanud. Järgige hoolikalt töö-, hooldus- ja parandusjuhiseid.



KOHUSTUS:
Operaatorid, kes teevad hooldus- ja parandustöid, peavad täielikult tundma seadme spetsiifilisi omadusi ja ohutuseeskirju.



KOHUSTUSLIK KANDA KINDAID:
Kasutada tootja poolt ettenähtud isikukaitsevahendeid, eriti niitmismehhanismiga töötades kasutada kaitsekindaid.

1.3 OHUTUD TÖÖVÕTTED

Väljaõpe



Masinat on rangelt keelatud kasutada, kui eesmine lisaseade ei ole peale monteeritud.

a. Lugege juhised tähelepanelikult läbi, õppige juhtseadmeid ja masinat õigesti kasutama.
b. Ärge kunagi lubage masinat kasutada lastel, piiratud füüsiliste, taju- või vaimsete võimetega või ilma kogemuste ja teadmisteta isikutel või isikutel, kes ei ole juhendiga tutvunud. Kohalike õigusnormidega võib olla kehtestatud operaatori vanusepiirang.
c. Operaator või kasutaja vastutab õnnetuste või ohtude eest kolmandate isikute ees või nende vara suhtes.

Ettevalmistamine

a. Veenduge, et perimetraalse piiritlemise automaatsüsteem on õigesti programmeeritud vastavalt juhistele.
b. Kontrollige aeg-ajalt ala, kus masinat kasutatakse, ja eemaldage sealt kivid, kepid, juhtmed ja kõik muud võõrkehad, mis võiksid töötamist häirida.
c. Kontrollige aeg-ajalt visuaalselt lõiketeri, lõiketerade polte ja niitmisplokki, et kontrollida, et need ei oleks kulunud ega kahjustatud. Vahetage kulunud või kahjustatud lõiketerad ja poldid välja paaris, et säilitada masina tasakaal.
d. Kui masinat kasutatakse avalikus või üldsusele avatud kohtades, tuleb masina tööala ümber asetada hoiatusmärgid. Märkidel peab olema järgmine tekst: „Tähelepanu! Automaatmuruniiduk! Jääge masinast ohutule kaugusele! Hoidke lapsed järelevalve all!“.

1.3.1 Kasutamine

Üldteave

a. Ärge töötage masinaga, kui selle piirded on defektiga või turvaseadmed puuduvad, näiteks ilma kaitseseadisteta.
b. Ärge pange käsi või jalgu pöörlevate detailide lähedusse või alla. Hoiduge alati väljaviskeavast eemale.
c. Ärge puutuge liikuvaid masinaosi, enne kui need on täielikult seiskunud.
d. Masina töötamise ajal kandke alati tugevaid jalatseid ja pikki pükse.
e. Ärge tõstke või transportige kunagi masinat siis, kui elektrimootor töötab.

f. Eemaldage blokeerimisseade ploki küljest:
- Enne takistuse kõrvaldamist;
- Enne masina kontrollimist, puhastamist või sellel töötamist;
- Kui masin põrkab vastu võõrkeha, kontrollige, ega masin ei ole kahjustatud;
- Kui masin hakkab ebanormaalselt vibreerima, kontrollige enne uuesti käivitamist, ega masin ei ole kahjustatud.

g. Ärge jätke masinat tööle ilma järelevalveta koduloomade, laste või teiste lähedal viibivate isikute juuresolekul.

Hooldamine ja hoidmine

a. Keerake kõik mutrid, poldid ja kruvid korralikult kinni, et masin oleks kindlas töökorras.
b. Kontrollige robotniidukit sageli, et märgata kulumist või seisukorra halvenemist.
c. Ohutuse huvides on vaja kulunud või kahjustatud osad välja vahetada.
d. Veenduge, et lõiketerad vahetatakse välja ainult sobivate varuosadega.
e. Veenduge, et akusid laetakse ainult tootja soovitatud õige akulaadijaga. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilööki, ülekuumenemist või söövitava vedeliku akust välja voolamist.
f. Elektrolüüdilekete korral pesta koht vee/neutraliseeriva vahendiga ja vedeliku silma sattumise korral pöörduda arsti juurde jne.
g. Masina hooldamist tuleb teha tootja juhiste järgi.

Jääkriskid

- Kuigi toode vastab kõigile ohutusnõuetele, võib siiski esineda lisariske, mis on tingitud ebaõigest paigaldamisest ja/või ettenägematutest olukordadest. Seepärast tuleb jälgida, et tootega töötamise alal ei ole esemeid, inimesi ega loomi, ning teavitada võimalikest ohtudest kõiki isikuid, kellel võib olla kas või juhuslikult juurdepääs tööpiirkonnale.
- Esemete keha, loomade ja asjade pihta paiskumise oht. Masina töötamise ajal hoiduge masinast turvalisele vähemalt 8 meetri kaugusele.
- Äikesetormi ajal, kui on äikeseoht, ja üldiselt halbade ilmastikuolude korral on soovitatav toodet mitte kasutada ja kõik välisseadmed vooluvõrgust lahti ühendada. Toote kasutamiseks ühendage välisseadmed uuesti toiteallikaga vastavalt kasutusjuhendis antud juhistele.

2. SISSEJUHATUS

2.1 ÜLDINE SISSEJUHATUS

2.1.1 Juhendi eesmärk

MÄRKUS: Käesolevat kasutusjuhendit ajakohastatakse ja vaadatakse regulaarselt üle. Enne masina kasutamist veenduge, et olete alla laadinud kõige uuema saadaoleva versiooni.

Käesolev juhend on seadme lahutamatu osa ja selle eesmärk on anda seadme kasutamiseks vajalikku teavet. Hoida käesolev juhend seadme kogu kasutusea jooksul alles, nii et juhend oleks vajaduse korral alati käepärast. Juhend on mõeldud seadme kasutajale, kes on kohustatud selles antud teabe tähelepanelikult läbi lugema ja seda rangelt rakendama inimeste ohutuse kaitsmiseks ja kahjustuste vältimiseks.
Erilise tähtsusega tekstiosade välja toomiseks on kasutatud järgmiseid sümboleid.



OHT \ HOIATUS \ TÄHELEPANU:
Piktogrammid kollase taustaga ja musta kontuuriga kolmnurga sees näitavad ohtu \ hoiatust\ tähelepanu.



KEELATUD:
Piktogrammid valge taustaga ja punase kontuuriga läbikriipsutatud ringi sees näitavad keeldu.



KOHUSTUS:
Piktogrammid helesinise taustaga ringi sees näitavad kohustust.

MÄRKUS: sellise kujuga esitatud tekst näitab eriti tähtsat tehnilist teavet, mida ei tohi tähele panemata jätta.

2.2 TOOTE KIRJELDUS

Robotniiduk (Jn 1 ja 2) on projekteeritud ja ehitatud automaatselt muru niitmiseks aedades mistahes kellaajal öösel ja päeval.
Olenevalt niidetava pinna erinevatest omadustest võib robotniiduk olla programmeeritud nii, et see töötab ühel või mitmel virtuaalpiiriga piiritletud ja virtuaalsete üleviimisradadega alal.
Töötades niidab robotniiduk virtuaalpiiriga piiritletud ala (Jn 7.A). Kui robotniiduk asub virtuaalpiiri läheduses (Jn 7.A) või kohtab takistust (Jn 7.B), muudab ta trajektoori vastavalt valitud navigeerimisstrateegiale.
Robotniiduk niidab piiritletud muruplatsi automaatselt ja täielikult.
Eriliste lisaseadmete, mis on tootja poolt ette nähtud kui originaalvarustus või eraldi ostetav, kasutamine võimaldab teostada antud tööd erineval moel, mida on kirjeldatud antud kasutusjuhendis või juhendites, mis saadavad eraldi iga lisaseadet.
Toode töötab satelliitsignaali abil ja saab satelliit-korrigeerimisandmeid pilvest Cloud STIGA. Robotniiduki töötamise tehnoloogia põhineb andmesidel pilve Cloud STIGA ja roboti vahel. Toote kasutamiseks on vaja ka mobiilsideseadet (nutitelefon/tahvelarvuti), välja arvatud muru niitmiseks manuaalrežiimil ja lisaseadmete kasutamisel, mille jaoks on vaja lisavarustusena saadaolevat raadioseadet (kood 2RR001004/ST1), mis koosneb saatjast ja vastuvõtjast.
Robotniiduk on varustatud kaameramooduliga, lidar ja ultraheli anduritega, et vältida tööalas leiduvaid võimalikke takistusi ja parandada navigeerimist.
Mistahes muu kasutus võib olla ohtlik ja tekitada kahju inimestele ja/või esemetele. Väärkasutamine on (näiteks, aga mitte ainult): täiskasvanute, laste või loomade vedamine masina peal; masina peal sõitmine; masina kasutamine koormuste vedamiseks ilma vedamiseks ettenähtud lisaseadet kasutamata; masina kasutamine mitte rohttaimede tüüpi taimede niitmiseks, kui selleks ei kasutata spetsiaalseid selleks ette nähtud ja soovitatud tööriistu.

MÄRKUS: robotniiduki töötamiseks peab paigalduskohas kindlasti olema mobiilsideühendus. Kontrollige eelnevalt, kas mobiilsidevõrgu leviala on piisav, aadressil stiga.com või äpi kaudu. Võrguühenduse pakkuja võib igal ajal kaubanduskokkulepete kohaselt vahetuda.

MÄRKUS: Robotniiduk saab töötamiseks satelliit-korrigeerimisandmed, mis edastatakse pilvest Cloud STIGA. Satelliit-korrigeerimissignaal on saadaval paljudes riikides. Kontrollige ennetavalt, et satelliit-korrigeerimissignaal oleks paigalduskohas saadaval, saidilt stiga.com või rakendusest APP. Kui satelliit-korrigeerimissignaal ei ole paigalduskohas saadaval, tuleb paigaldada satelliitbaasjaam, mis on saadaval lisaseadmena.

2.3 MASINA KOMPONENDID

a. Veorattad (Jn 1.G)
b. Pöörlevad rattad (Jn 1.H)
c. Pult (juhtpaneel) (Jn 2.D)
d. Akuruum (Jn 1.F)
e. Akud (Jn 2.B)
f. Lisaseadmete kiirvabastuse toed (Jn 1.E)
g. Suure võimsusega pistikühendused 56 V (Jn 1.C)
h. Vähese võimsusega pistikühendused 12 V (Jn 1.D)

i. Niitmisseadme agregaat (Jn 1.A).
j. Niitmisseadmed (lõiketerad) (Jn 1.B)
k. Lõiketerade mootor (Jn 2.A).
l. Veojõud (Jn 1.I)
m. Raadiojuhtimine (Jn 4.D) (lisavarustus - ei ole lisatud)
n. Signaallamp (Jn 2.C)
o. LIDAR-andurid (Jn 2.G)
p. Ultraheliseadmed (Jn 2.H)
q. Kaamera (Jn 2.F)
r. Nupp STOP (Jn 2.E)
s. Laternad (Jn 1.M)
t. Laadimispistikühendus (Jn 1.N)
u. Veokonks (Jn 2.I)

2.4 LAHTIPAKKIMINE

Järgnevalt on esitatud kõik lõigud seadme õigesti lahti pakkimiseks:
1. Avage robotniiduki karp;
2. Võtke lisaseadmed välja;
3. Võtke robotniiduk välja.

HOIATUS:
Enne robotniiduki kasutamist veenduge, et olete sellelt kogu pakkematerjali eemaldanud.

TÄHELEPANU:
Vigastuste või kahjustuste vältimiseks olge robotniiduki lahtipakkimisel ettevaatlik, vältides kokkupuudet ohtlike osadega.

2.5 LISASEADMETE PEALEMONTEERIMINE

Lisaseadmete paigaldamisel järgige iga lisaseadmega kaasa pandud kasutusjuhendit.

2.6 EESMISE LISASEADME PEALEMONTEERIMINE

Vt lisaseadme paigaldusjuhendit (Jn. 15, Jn. 24).

MÄRKUS *Vt eesmise lisaseadme kasutusjuhend.*

2.7 SÜMBOLID JA ANDMEPLAADID (JN 13)



TÄHELEPANU:
Enne toote töölepanemist lugege kasutusjuhend läbi.



TÄHELEPANU:
Esemete keha pihta paiskumise oht.



TÄHELEPANU:
Masina töötamise ajal hoiduge masinast turvalisele vähemalt 8 meetri kaugusele.



TÄHELEPANU:
Ärge asetage käsi või jalgu niitmisseadme avause lähedale või alla.



TÄHELEPANU:
Hoida eemale kuumadest pindadest.



TÄHELEPANU:
Eemaldage blokeerimisseade ning enne hooldus- ja parandustööde tegemist lugege juhendeid.



Maksimaalne lubatud veetav koormus (100 kg) (Jn 13.C).
Näitab maksimaalset massi, mida tohib masinaga vedada.



TÄHELEPANU:
Muljumisoht (Jn 13.B).
Silt asub kiirkinnituse liseaseadme hoidikute kõrval.



TÄHELEPANU:
Ärge astuge masina peale.



KEELATUD:
Veenduge, et masina töötamise ajal ei ole masina tööalas inimesi (eriti lapsi, vanemaealisi või puuetega inimesi) ega koduloomi.
Hoida lapsed, koduloomad ja teised inimesed töötavast masinast ohutus kauguses.



KEELATUD:
Ärge kasutage masina puhastamiseks või pesemiseks masina peal kõrgsurvepesurit.



Kasutage originaaltoiteallikat, mille spetsifikatsioonid on esitatud andmesildil.



Alalisvoolu toiteallika sümbol.

Kaitseaste tahkete esemete ja vee sissetungimise vastu.

IPXX



Elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmed, mis tuleb viia utiliseerimiseks ja kõrvaldamiseks spetsiaalsesse jäätmejaama.



Garanteeritud müravõimsuse tase



Kandke kaitseprille



Kasutage kuulmiskaitsevahendeid



Kandke kaitsekindaid



Kandke kaitsejalatseid

2.8 ROBOTNIIDUKI SEISKAMINE JA VÄLJALÜLITAMINE OHUTUSTINGIMUSTES



KOHUSTUS:
Lülitage robotniiduk enne igasuguseid puhastamis-, transportimis- või hooldustoiminguid välja alati ohutustingimustes.

Toimimisviis:

1. Kui masin liigub, peatab see automaatselt lõiketerade liikumise ja pöörlemise, kui kaugus takistusest on väiksem kui 1,10 m. Kui masin ei peatu, vajutage avariiseiskamisnuppu (Jn 2.E).
2. Robotniiduki seiskamiseks ohutustingimustes vajutage nuppu **„STOP"** (Jn 3.D) ja avage kaitsekate (Jn 3.A).
3. Vajutage väljalülitusnuppu (Jn 3.E) mõni sekund ja oodake, kuni nupu LED kustub.
4. Alles pärast seda, kui LED on kustunud (Jn 3.E), võtke turvavõti välja (Jn 3.C), et robotniiduk ohutustingimustes välja lülitada.
5. Sulgege kaitsekate (Jn 3.A).
6. Robotniiduk on seisma pandud ja välja lülitatud ohutustingimustes.

2.9 VEOSEADME SISSE- JA VÄLJALÜLITAMISE KANG

Veoseadme sisse- ja väljalülitamise kangiga (Jn. L) saab masinat manuaalselt paigast liigutada, ilma masinat sisse lülitamata.
Sellel juhtkangil on kaks asendit, mis on tähistatud järgmiste sümbolitega:



1. Veoseade sisselülitatud: kangi horisontaalasendisse viimisel saab masinat liigutada mootoritega, nii et masin on sisselülitatud.



2. Veoseade väljalülitatud: kangi alla vajutades saab masinat liigutada käsitsi, ilma sisselülitamata.



HOIATUS:
Ärge jätke masinat järelevalveta, nii et kangid on asendis 2 (veoseade väljalülitatud).



HOIATUS:
Liigutage masinat manuaalselt ainult tasapinnalisel pinnal.



OHUTUSJUHISED:
Sisse / väljalülitamise kang ei tohi kunagi olla vahepealses asendis. Sellistel tingimustel veoseade kuumeneb üle ja saab kahjustada.

3. PAIGALDAMINE



TÄHELEPANU:
Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.



ELEKTRILINE OHT:
Vaja on riigi sellealastele seadustele vastava pistikupesa valmidust.



ELEKTRILINE OHT:
Kohapealne süsteem peab olema kaitstud diferentsiaallülitiga (jääkvoolu kaitseseade - RCD), käivitusvooluga kuni 30 mA.



ELEKTRILINE OHT:
Ärge ühendage toiteseadet pistikupessa, kui pistik või kaabel on kahjustatud.
Ärge ühendage ega puutuge kahjustatud kaablit, enne kui see on elektritoitest lahti ühendatud.
Kahjustatud juhe võib põhjustada kontakti voolu all olevate osadega.



TÄHELEPANU:
Toitejuhe, toiteseade, pikendusjuhe ja kõik elektrijuhtmed, mis ei kuulu toote juurde, peavad jääma niitmisalast välja, et hoida neid ohtlikest liikuvatest osadest eemal ja vältida juhtmete kahjustamist, mis võivad tekitada kokkupuudet voolupinge all olevate osadega.

MÄRKUS: Robotniiduk saab töötamiseks satelliit-korrigeerimisandmed, mis edastatakse pilvest Cloud STIGA. Satelliit-korrigeerimissignaal on saadaval paljudes riikides. Kontrollige ennetavalt, et satelliit-korrigeerimissignaal oleks paigalduskohas saadaval, saidilt stiga.com või rakendusest APP. Kui satelliit-korrigeerimissignaal ei ole paigalduskohas saadaval, tuleb paigaldada satelliitbaasjaam, mis on saadaval lisaseadmena (vt ptk 3.4).

3.1 PAIGALDAMISNÕUETE KONTROLLIMINE

Järgnevalt on kirjeldatud, kuidas kontrollida paigaldamiseks vajalikke nõudeid ja valmistada aed paigaldamiseks ette.

3.1.1 Aia kontrollimine

- Kontrollige aia seisukorda, et tuvastada virtuaalpiirid, takistused ja välistatavad alad.
- Kontrollige, et niidetav muru oleks ühetasane ja ilma aukude, kivide või muude takistusteta, ja vajaduse korral tehke vajalikud parandustoimingud.
- Nivelleerige maatükk, nii et pärast vihma ei jääks lompe.
- Esmakordsel paigaldamisel peab muru kõrgus olema robotniiduki töökõrguse vahemikus: 20-95mm. Vajaduse korral valmistage aed ette tavapärase muruniidukiga.

Robotniiduk töötab satelliidisignaaliga. Satelliidisignaali täpsust võivad mõjutada järgmised asjaolud:
- piki paigaldusperimeetrit või tööala sees on takistusi, näiteks: tiheda võraga puud, hekke, aiamüürid, metallpiirded, peegeldavaid hooneid või pindu, nagu klaaspinnad või metallseinad.
- Halvad ilmastikuolud, näiteks: tihe udu, pilvisus, tugev vihma- või lumesadu.

Tõrgete korral seadme töös jätke tõrkeid tekitanud ala robotniiduki tööalast välja.

3.1.2 Kontrollid virtuaalpiiride kindlaksmääramiseks

1. Kontrollige, et tööala maksimaalne kalle oleks väiksem või kuni 27% (vt p 8 „TEHNILISED ANDMED“). Virtuaalpiiride kindlaksmääramiseks järgige joonisel 5.

a. kui kalle on ≤ 15%, on võimalik asetada virtuaalpiir nii, nagu on joonisel näidatud;
b. kui kalle on > 15%, peab paigaldamine hõlmama kaldeala, arvestades joonisel näidatud vahekaugust;
c. kui kalle on < 27% ja kaldeala ei jää niidetava aiaosa sisse, tuleb järgida joonisel märgitud vahekaugust;
d. kui kalle on > 27%, tuleb kaldeala välja jätta, järgides joonisel näidatud vahekaugust.

TÄHELEPANU:
Robot saab niita pindasid maksimaalse kaldega 27%.
Juhiste eiramise korral võib robot libiseda ja tööalast väljuda

TÄHELEPANU:
Alasid, mille kalle on lubatust suurem, ei saa niita. Asetage virtuaalpiir enne kallakut, välistades kallakuala niitmise.

2. Kontrollige kogu tööpinda: hinnake takistusi ja alasid, mis tuleb tööalast välja jätta, mis tuleb programmeerida välditavate aladena (Jn 7.B).

3.2 TÖÖALADE JA ÜLEVIIMISRADADE PIIRITLEMISE KRITEERIUMID

TÄHELEPANU:
Virtuaalpiiride, üleminekuteede ja välditavate alade programmeerimisel tuleb niidukist hoiduda vähemalt 6 meetri kaugusele.

TÄHELEPANU:
Käesolevas kasutusjuhendis esitatud vahemaad on antud masina kohta niidukikonfiguratsioonis. Erinevate tarvikute kohta vaadake palun spetsiaalset kasutusjuhendit.

3.2.1 Virtuaalpiiride miinimumkaugused ja piiritlemiskaugused

Toimimisviis:

1. Sillutise või teeraja korral, mis on muruplatsiga samas tasapinnas, võib virtuaalpiir kokku langeda sillutise servaga (Jn 6.A).
2. Basseini, väljaku või kraavi juures tuleb virtuaalpiir programmeerida sellest vähemalt 3 meetri kaugusele (Jn 6.B). Kui bassein, väljak või kraav asuvad kallaku lõpus, tuleb virtuaalpiir programmeerida neist vähemalt 5 meetri kaugusele (Jn 6.C).
3. Väljaulatuvate juurtega puude juures tuleb virtuaalpiir programmeerida nii, et vältida robotniiduki ülesõitu ebatasastest kohtadest (Jn 6.D).
4. Virtuaalpiir tuleb programmeerida nii, et robotniiduk püsib kruusast või killustikust vähemalt 1,10 m eemal (Jn 6.E).
5. Kallakualadel järgige juhiseid, mis on antud punktis 3.1.2.
6. Pikkade struktuurielementide (müürid, piirdeaiad, hekid jne) korral, mille kõrgus on üle 50 cm, tuleb virtuaalpiir programmeerida nendest vähemalt 1,10 m kaugusele (Jn 6.F).
7. Kõikidel muudel juhtudel võib virtuaalpiiri piiritleda masina gabariidi järgi, arvestades miinimumkauguseks robotniiduki ja takistuse vahel 1,10 m (Jn 6.G/H).
8. Üksteisest vähem kui 150 cm kaugusel asuvate takistuste korral piiritlege need ühe ainsa takistusena, respekteerides eespool märgitud vahekaugusi (Jn 6.I).

HOIATUS:
Tööala ja üldiselt alad, kus robotniiduk saab sõita, peavad olema füüsiliselt tõkestatud piirdega, millest ei saa läbi või üle minna.

TÄHELEPANU:
Kui kallak on suurem kui 27% tuleb kallakuala niitmisalast välja jätta (Vt p 3.1.2).

3.2.2 Kitsad läbipääsud

Toimimisviis:

1. Kitsaste läbipääsude korral peab vahekaugus kahe virtuaalpiiri vahel olema Z ≥ 2 m (Jn 7.C).
2. Juhul kui läbipääsu puhul on virtuaalpiiride Z vaheline kaugus < 2m, ei tohiks robotniiduk automaatrežiimil pääseda kitsaskohast väljapoole jäävale alale (Jn 7.D). Sellisel juhul tuleb programmeerida kaks eraldi virtuaalset niitmistsooni (Jn 7.E) ja ühendada need virtuaalse üleviimisrajaga (Jn 7.F).
3. Kui kahte piirkonda ei ole võimalik ühendada virtuaalse üleviimisrajaga, loetakse kitsaskohast) väljapoole jääv ala „suletud alaks" (vt p 3.2.3).

3.2.3 Suletud alad

Alad, kuhu robotniiduk ei saa iseseisvalt virtuaalse üleviimisraja kaudu jõuda, tuleb programmeerida „Suletud alaks" (valik rakenduses).
Igal suletud alal võib olla maksimaalne pindala (vt tehniliste andmete tabel). Kui on vaja katta suurem pindala, kui on maksimaalselt võimalik ühe suletud ala abil hallata, jaotage ala mitmeks suletud alaks.
Suletud alade registreerimisel tuleb järgida samu kriteeriume, mis on sätestatud punktis 3.2.1.
Robotniiduk tuleb viia käsitsi igale suletud alale ja käivitada käsitsi.

3.2.4 Üleviimisrajad

Aia alad, kus on alasid, mida ei niideta, tuleb omavahel ühendada üleviimisradadega. Üleviimisrajad peavad vastama nõudele, et nende kallak ei tohi olla suurem kui 20%.

1. Määrake võimalike ülekäigukohtade hulgast kõige lihtsam üleviimisrada, mis võimaldaks hoida kõige suuremat vahekaugust võimalikest takistustest ja mis ei ristuks tavaliselt sõidukite parkimiseks või läbisõiduks kasutatavate aladega või aladega, kust käib palju inimesi läbi.
2. Üleviimisrada hõlmab manööverdusala, mis ulatub registreeritud rajast 2 m paremale ja 2 m vasakule (Jn 8.D). Manööverdusala ja erinevate aiaelementide vahel on nõutavad järgmised minimaalseid vahekaugused:

- 1,10 m takistustest, mis on piiritletud virtuaalperimeetri või niitmata aladega (Jn 8.A).
- 1,10 m fikseeritud piiritlemata takistustest või pidevatest struktuurielementidest (Jn 8.B);
- 1,10 m avalikest teedest (Jn 8.C);
- 1,10 m basseinidest (Jn 8.E);
- 1,10 m jalgteedest (Jn 8.F);
- 1,10 m kaljudest või järskudest nõlvadest (Jn 8.G);
- 1,10 m astmetest (Jn 8.H).

3. Kitsaste läbipääsude puhul, kus ei ole eespool nimetatud vahekaugusi võimalik tagada, tuleb läbipääs piiritleda läbimatute tõketega, kui neid ei ole juba olemas.

MÄRKUS: Kitsastes läbipääsudes salvestatud üleviimisradadel võib olla ebapiisav satelliidisignaali vastuvõtt, mis mõjutab robotniiduki töö täpsust.

3.3 KOMPONENTIDE PAIGALDAMINE



ELEKTRILINE OHT:
Kasutage ainult tootja tarnitud akulaadijaid ja toiteseadmeid. Ebasobiv kasutamine võib põhjustada elektrilööke ja/või ülekuumenemist.



HOIATUS:
Kätte ja jalgade lõikamise oht.
Kandke kaitseikindaid ja -jalatseid, et vältida kätte ja jalgade lõikamise ohtu.



HOIATUS:
Puru silma sattumise oht.
Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.



ELEKTRILINE OHT:
Ühendage elektritoide alles pärast kõikide paigaldustööde lõpetamist. Vajaduse korral lülitage paigaldamise ajaks üldine elektritoide välja.



ELEKTRILINE OHT:
Elektriühenduse tegemiseks on vajalik, et paigalduspiirkonna läheduses oleks pistikupesa. Veenduge, et toitevõrku ühendamine oleks vastavuses kasutuskoha riigis antud valdkonnas kehtivate seadustega.



HOIATUS:
Kohapealne süsteem peab olema kaitstud diferentsiaallülitiga (jääkvoolu kaitseseade - RCD), käivitusvooluga kuni 30 mA.

3.3.1 Robotniiduki laadimine pärast paigaldamist

Enne toote esimest korda kasutamist laadige akud täiesti täis (Vt p 4.5).

3.4 SATELLIITBAASJAAMA PAIGALDAMINE (VAJADUSE KORRAL)

Robotniiduk saab töötamiseks satelliit-korrigeerimisandmed, mis edastatakse pilvest Cloud STIGA. Satelliit-korrigeerimissignaal on saadaval paljudes riikides. Kontrollige ennetavalt, et satelliit-korrigeerimissignaal oleks paigalduskohas saadaval, saidilt stiga.com või rakendusest APP. Kui satelliit-korrigeerimissignaal ei ole paigalduskohas saadaval, tuleb paigaldada satelliitbaasjaam, mis on saadaval lisaseadmena.
Selleks, et kontrollida, kas robotniiduki paigalduskohas on satelliit-korrigeerimissignaal olemas, toimige äpis antud juhiste järgi.
Kui satelliit-korrigeerimissignaal ei ole paigalduskohas saadaval, toimige satelliitbaasjaama (ei ole kaasas) paigaldamiseks järgmiselt.



HOIATUS:
Ohutuskaalutlustel ei tohi satelliitbaasjaama pärast virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimist kunagi enam oma kohast teisaldada. Muidu võib robotniiduk programmeeritud tööalast välja minna. Kui baasjaam oma kohast teisaldatakse, tuleb uuesti programmeerida.



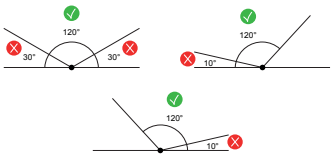
HOIATUS:
Kui virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine on tehtud satelliitkorrektsioonisignaali abil ning seejärel soovitakse robotniidukit kasutada satelliitbaasjaama kaudu, tuleb ohutuse huvides seadistus uuesti programmeerida. Samamoodi, kui virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine on tehtud satelliitkorrektsioonisignaali abil ning seejärel soovitakse robotniidukit kasutada satelliitbaasjaama kaudu, tuleb seadistus uuesti programmeerida.

3.4.1 Kontrollid satelliitbaasjaama paigaldamiseks

ELEKTRILINE OHT: **Kasutage ainult tootja tarnitud akulaadijaid ja toiteseadmeid. Ebasobiv kasutamine võib põhjustada elektrilööke ja/või ülekuumenemist.**	**ELEKTRILINE OHT:** **Kohapealne süsteem peab olema kaitstud diferentsiaallülitiga (jääkvoolu kaitseseade - RCD), käivitusvooluga kuni 30 mA.**
ELEKTRILINE OHT: **Elektriühenduse tegemiseks on vajalik, et paigalduspiirkonna läheduses oleks pistikupesa. Veenduge, et toitevõrku ühendamine oleks vastavuses kasutuskoha riigis antud valdkonnas kehtivate seadustega.**	**ELEKTRILINE OHT:** **Ühendage elektritoide alles pärast kõikide paigaldustööde lõpetamist. Vajaduse korral lülitage paigaldamise ajaks üldine elektritoide välja.**
KOHUSTUSLIK KANDA KINDAID: **Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte lõikamise ohtu.**	**KAITSEPRILLID KOHUSTUSLIKUD:** **Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.**
ELEKTRILINE OHT: **Ärge ühendage toiteseadet pistikupessa, kui pistik või kaabel on kahjustatud. Ärge ühendage ega puutuge kahjustatud kaablit, enne kui see on elektritoitest lahti ühendatud.** **Kahjustatud juhe võib põhjustada kontakti voolu all olevate osadega.**	

Satelliitbaasjaam tuleb tingimata paigaldada sellisesse kohta, kus taevas on täielikult nähtav. Satelliitbaasjaam tuleb paigaldada segajatest kõrgemale kohale, näiteks kus see on üleval pool: tiheda võraga puud, hekke, aiamüüre, metallpiirdeid, peegeldavaid hooneid või pindu, nagu klaaspinnad või metallseinad. Vajalik on ühendus elektripistikupessa (Jn 17).

MÄRKUS: Saab arvestada, et taevas on täiesti vaba, kui see on vaba vähemalt 120° nurga all kõikides suundades.



3.4.2 Toimingud satelliitbaasjaama paigaldamiseks

Satelliitbaasjaama (A) paigaldus tuleb vastavalt joonisele 16 teha kinnituskronsteini (E) abil. Toite jaoks on vajalik toiteseade (F) ja ühendus elektripistikupessa.

Valmistage toiteseadme (F) paigaldamise koht ette nii, et see oleks kaitstud otsese päikesekiirguse eest ja et see ei jääks mitte mingisugustel ilmastikuoludel vee sisse.



HOIATUS:
Toitejuhe, toiteseade, pikendusjuhe ja kõik elektrijuhtmed, mis ei kuulu toote juurde, peavad jääma niitmisalast välja, et hoida neid ohtlikest liikuvatest osadest eemal ja vältida juhtmete kahjustamist, mis võivad tekitada kokkupuudet voolupinge all olevate osadega.



HOIATUS:
Elektritoitejuhe ja toiteseade tuleb asetada nii, et need ei kujutaks ohtu lastele, inimestele ega loomadele.



HOIATUS:
Ohutuskaalutlustel ei tohi satelliitbaasjaama pärast virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimist kunagi enam oma kohast teisaldada. Muidu võib robotniiduk programmeeritud tööalast välja minna. Kui baasjaam oma kohast teisaldatakse, tuleb uuesti programmeerida.

Nõuded ja kohustused:

Vaja on järgmiseid komponente (Vt jn 16):
(A) Satelliitbaasjaam;
(E) Kinnituskronstein;
(H) Vedrukammits kronsteini posti või seina külge kinnitamiseks (ei ole kaasas);
(G) Satelliitbaasjaama kronsteini külge kinnitamise kruvid;
(F) Toiteseade;
(L) Pikendusjuhe.

Toimimisviis (Jn 18):

1. Kontrollige paigaldusnõudeid punktis 3.4.1.
2. Kinnitage kronstein (E) seinale (N) kinnituskruvidega (ei ole kaasas), veendudes, et see oleks horisontaalselt loodis. Kui monteeritakse posti külge (M), tuleb kronsteini (E) kinnitamiseks kasutada kaasas olevat vedrukammitsat (H).
3. Kinnitage satelliitbaasjaam (A) kruvidega (G) kronsteini (E) külge, nii et pistikühendus (C) on pööratud allapoole. Veenduge, et jaam on täielikult horisontaalasendis. Ühendage satelliitbaasjaam toiteseadmega (F) või pikendusjuhtmega pistikühenduse (C) abil ja kruvige rõngasmutter kinni.
4. Kinnitage toitejuhe nii, et see ei saaks vigastada ega kujutada ohtu.
5. Ühendage toiteseadme (F) pistik elektripistikupessa.

MÄRKUS: Satelliitbaasjaama ülemine osa peab olema seina või posti ülemisele osale võimalikult lähemal (Jn 18/19).

MÄRKUS: Vajaduse korral on võimalik satelliitbaasjaama toitejuhet pikendada pikendusjuhtmetega mis on saadaval lisaseadmetena. Kasutada on lubatud maksimaalselt kahte 5 m pikkust või ühte 15 m pikkust pikendusjuhet

MÄRKUS: Segajate vältimiseks tuleb satelliitbaasjaamad paigaldada teistest läheduses asuvates satelliitbaasjaamadest vähemalt 400 cm kaugusele.



TÄHELEPANU:
Pind või post, mille külge satelliitbaasjaam kinnitatakse, peab olema stabiilne ning ei tohi liikuda, kõikuda või pöörelda, näiteks tugeva tuule või tormi käes. Satelliitbaasjaama liikumine mõjutab robotniiduki töötamise täpsust.



TÄHELEPANU:
Satelliitbaasjaama paigaldamise ajal tuleb toimida ettevaatlikult. Esineb kõrgelt kukkumise või esemete allakukkumise oht.

TÄHELEPANU:
Satelliitbaasjaama teisaldamise korral tuleb virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad uuesti rakenduses ehk äpis programmeerida.

TÄHELEPANU:
Veenduge, et satelliitbaasjaam on paigaldatud täielikult horisontaalasendis.

3.5 ROBOTNIIDUKI ESIMEST KORDA AKTIVEERIMINE

Robotniiduki töötamine automaatrežiimil nõuab rida seadistusi, mida saab teha mobiilseadmega (nutitelefon) iOS või Android, millele on installitud äpp „STIGA GO" (Jn 23).
Äppi iOS saab alla laadida iOS-i äpipoest. Androidi äppi saab alla laadida Google Play Store poest.
Esimest korda paigaldamisel tuleb robotniiduk siduda "STIGA.GO" äpiga. Järgige "STIGA.GO" äpis juhendatud protsessi.



3.5.1 Eellogimine

Esimest korda äppi sisenemisel saab:
- Siseneda STIGA edasimüüjate ja toodete teabelehekülgedele.
- Teha esmane registreerimine.
- Juba registreeritud kasutaja sisse logida.

3.5.2 Registreerimine (sign up)

Lõigus „Registreeru" saab kasutaja registreeruda ja kasutada kõiki äpi funktsioone.
Kasutaja saab siseneda oma Google, Facebooki ja Apple'i konto kaudu või luua uue konto, täites nõutavad väljad.
Registreerimisprotsessi jaoks on vaja e-posti aadressi kinnitust.

3.5.3 Seadmine sidumine (Pairing)

Punktis „Seadme sidumine" on näidatud, kuidas siduda Bluetooth® ühenduse teel mobiilsideseadet robotniidukiga ja satelliitbaasjaamaga (kui on olemas).

Sidumiseks on vaja, et robotniiduk ja satelliitbaasjaam (kui on olemas) oleksid sisselülitatud ja et need asuksid mobiilsideseadmele lähemal kui 8 meetrit.
Uue STIGA robotniiduki sidumiseks vajutage nuppu „lisa seade" (+) ja järgige juhiseid.
Kui sidumine on valmis, ilmub toote avalehe kuva, kust saab siseneda eri menüüdesse.

MÄRKUS: kui mobiilseade robotniidukit ei tuvasta, kontrollige, et robotniiduk ei ole juba Bluetooth® abil seotud mõne teise mobiilseadmega.

3.5.4 Kaugühenduvus ja SIM-kaardi aktiveerimine

Robotniiduk on varustatud SIM-kaardiga mobiilühendusmooduliga, mis võimaldab ühendust STIGA pilvega ja robotniiduki kaugjuhtimist. Pärast seadme ja kasutajakonto seostamise lõpetamist tuleb SIM-kaart aktiveerida.

Toimimisviis:

Järgige APPi juhendit.

3.5.5 Garaaž ja toote lehekülg (Device page)

Jaos „Garaaž“ on näidatud kõik kasutaja profiiliga seotud Stiga tooted.
Seotud tooted saab kuvada, libistades kuvasid paremale ja vasakule.
Iga kuvatud toote puhul on võimalik avada rida valikuvõimalusi, kus saab:
- Seadet ümber nimetada või seadme kasutajakontolt eemaldada.
- Vaadata tooteinfot ja juhendeid.
- Kontrollida robotniiduki mobiilivõrku ühendatuse olekut ning robotniiduki ja satelliitbaasjaama (kui on olemas) GNSS-signaali olekut.
- Teha riistvarauuendusi.

Jaost „Garaaž” saab siseneda iga seotud toote „Tootelehele“.
Robotniiduki tooteleht on jagatud kolme jakku:
- Robot.
- Seaded.
- Minu aed.

Jaos „Robot” saab:
- Kontrollida robotniiduki olekut (akutase, tööolek, seadistatud niitmisrežiim).
- Robotniidukit käivitada ja seisata.
- Robotniidukit lähtekohta tagasi saata.
- Käivitada robotniidukit alal, kuhu robot ise minna ei saa.

Jaos „Seaded” saab:
- Valida niitmisrežiimi „Ühekordne niitmine“ või „Programmeeritud niitmine“ (kui on olemas).
- Seadistada või muuta tööprogrammi.
- Seadistada või muuta niitmiskõrgust.
- Käivitada talvitumisprotsesi niiduki talveks hoiule panemiseks.
- Aktiveerida ja valida vihmaanduri tundlikkust.
- Aktiveerige lisafunktsioonid.

Jaos „Minu aed” saab:
- Registreerida virtuaalpiire, üleviimisradasid ja välditavaid alasid äpi juhendite järgi.
- Kuvada aiakaarti sellel registreeritud elementidega ja robotniiduki asukohaga reaalajas.
- Seadistage soovitud niitmissuund.
- Käivitage robotniiduk töötamiseks aia konkreetsel alal.

3.5.6 Robotniiduki lähtestamine

Robotniiduki lähtestamine on kohustuslik ja äpis nõutav:
- Toote esmasel käivitamisel.
- Kui robotniiduk lülitatakse sisse või käivitatakse uuesti.
- Kui robotniidukit teisaldatakse manuaalselt.

Toimingud toote esmasel käivitamisel:
1. Käivitage lähtestamine, nagu on äpis nõutud, ja oodake, kuni toiming on lõpule viidud. Robotniiduk hakkab edasi liikuma, tehes kolm umbes 1 m pikkust sammu.

Toiming robotniiduki sisselülitamise või manuaalse teisaldamise korral:

1. Asetage robotniiduk programmeeritud ala sisse, nii et see saaks vähemalt 3 m edasi liikuda, jäädes virtuaalpiiridega piiritletud alasse, nii et robotile ei jääks ette ühtegi takistust.
2. Käivitage lähtestamine, nagu on äpis nõutud, ja oodake, kuni toiming on lõpule viidud. Robotniiduk hakkab edasi liikuma, tehes kolm umbes 1 m pikkust sammu.

3.5.7 Virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine

Enne programmeerimisega jätkamist veenduge, et olete teinud järgmised etapid: seadme seostamine (p 3.5.3) ja robotniiduki lähtestamine (p 3.5.6).

Eri alade ja suletud alade virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine toimub rakenduses „STIGA.GO“ antud juhiste järgi. Nendeks toiminguteks tuleb robotniidukit juhtida manuaalselt, kõndides selle kõrval (p 3.2).

Nõuded ja kohustused:

- Internetiühendusega Android või iOS mobiilsideseade (ei ole kaasas) (Jn 20.A).

Robotit saab juhtida:

- Rakenduse virtuaalse juhtkangi abil (Jn 20.B).

Järgnevalt on ära toodud kõige olulisemad sammud:

1. Android seadmete jaoks laadige „STIGA GO” äpp alla Google Play Store’ist või iOS seadmete jaoks App Store’ist.
2. Järgige roboti käivitamise protsessi, mis on esitatud äpis.
3. Juhtige robotniiduk virtuaalse juhtkangiga kohta, kus soovite programmeerimist alustada.
4. Alustage virtuaalpiiride või -teekondade registreerimist, vajutades spetsiaalset klahvi.
5. Juhtige robotniidukit virtuaalse juhtkangiga terve perimeetri või programmeeritava teekonna ulatuses. Virtuaalperimeetri alguspunkt ja lõpp-punkt peavad kokku langema. Samuti on võimalik registreerida perimeetri või virtuaalsed marsruudid punktist-punkti meetodi abil. Sellisel juhul salvestab robot perimeetri või rada kasutaja valitud punktide vaheliste sirgete jadana.

HOIATUS:
Järgige takistustest miinimumkauguse hoidmise nõuet ja juhiseid, mis on antud peatükis 3.2.1.

6. Kinnitage registreerumist.

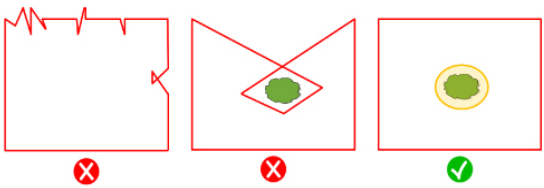
MÄRKUS: virtuaalpiiride programmeerimise lõpus sõidab robotniiduk terve virtuaalperimeetri uuesti läbi, et kontrollida, kas programmeerimine on tehtud õigesti.

MÄRKUS: selleks et hallata diferentseeritult muid alasid peale aia, on võimalik programmeerida mitu virtuaaltsooni.

MÄRKUS: enne üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimist on vaja programmeerida virtuaalpiirid.

MÄRKUS: ärge nihutage robotniidukit käega, iga kord, kui robotniidukit käsitsi liigutatakse, tuleb lähtestamise protsessi uuesti korrata.

MÄRKUS: robotniiduki õigesti töötamiseks tuleb virtuaalperimeetris vältida ristumisi ja/või kattumisi.





HOIATUS:
Virtuaalpiiride, üleminekuteede ja välditavate alade programmeerimisel tuleb niidukist hoiduda vähemalt 6 meetri kaugusele.



HOIATUS:
Tööala või läbisõidurajad, mida masin kasutab üleminekuks, tuleb seadistada nii, et need ei hõlmaks avalikke alasid, tavaliselt sõidukite parkimiseks või läbisõiduks kasutatavaid alasid või alasid, kust käib palju inimesi läbi, et vältida isiku- või varakahju või õnnetusi sõidukitega.



HOIATUS:
Iseenda ohutuse tagamiseks ja inimestele, loomadele või asjadele kahju tekitamise vältimiseks peab operaator eelnevalt tundma ala, kus robotniidukit manuaalselt juhitakse. Roboti juhtimise ajal kõndige ettevaatlikult, et vältida kukkumist.



HOIATUS:
Tööala ja üldiselt alad, kus robotniiduk saab sõita, peavad olema füüsiliselt tõkestatud piirdega, millest ei saa läbi või üle minna.
Muutke takistus sobivaks või hoidke robotniiduk töötamise ajal järelevalve all.

3.5.8 Aia kaart

Jaost „Minu aed” on võimalik avada aia kaart ja kuvada:
- Virtuaalpiirid.
- Välditavad tsoonid.
- Üleviimisrajad.
- Robotniiduki asukoht reaalajas.
- Suhteline tagasipöördumisteekond.

3.5.9 Ühekordne niitmine (spot cut)

Kui robotniiduk on seadistatud „Ühekordse niitmise” peale, töötab see, tehes ainult ühe töötsükli.

MÄRKUS: kui robotniiduk lõpetab terve aia niitmistsükli, naaseb ta kogumispunkti.

MÄRKUS: kui robotniiduk on ühe ala niitmistsükli lõpetanud, jätkab ta otse järgmise niitmisalaga.

3.5.10 Andmepakettide haldamine

Kontrollige kasutustingimusi andmepaketist veebilehel stiga.com.

3.5.11 Puldi lukustus (App Lock)

Selleks et lapsed või isikud, kellel ei ole lubatud robotniidukit kasutada, ei saaks robotniidukit kasutada, saab puldi funktsioneerimise lukustada. Selliselt saab robotniidukit juhtida ainult äpiga.

Toimimisviis:
1. Puldi lukustuse/App Lock funktsiooni saab aktiveerida või deaktiveerida äpi menüüst „seaded“.

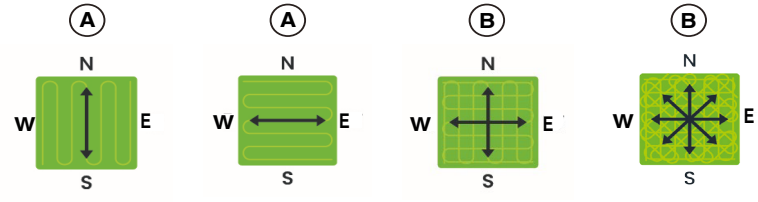
MÄRKUS: Kui funktsioon on aktiivne, jääb puldi lukustus aktiivseks ka siis, kui robotniiduk välja lülitatakse.

3.5.12 Soovitud navigeerimisrežiimi seadistamine

Selle funktsiooniga saab seadistada navigeerimisrežiimi, mille järgi robotniiduk niitmise ajal aias liigub.

Valida on võimalik eri niitmissuundi (A) või nende kombinatsioone (B). Samuti on võimalik peenhäälestada valitud niitmissuunda, et viia see vastavusse aias asuvate struktuuride või kujudega. Reguleerida on võimalik vahemikus -90° kuni +90°, täpsusega 0,1°.

Navigeerimisrežiimi muutmine kasutaja poolt alas, kus on niitmist alustatud, kuid ei ole lõpetatud, jõustub pärast seda, kui vastavas alas on niitmine valmis.



Toimimisviis:
1. Valige soovitud navigeerimisrežiim äpi menüüst „seaded“.
2. Vajaduse korral reguleerige niitmissuunda nuppude „+" ja „-" abil, kuni saavutate soovitud seadistuse.

3.5.13 Serva niitmine (Border cut)

Kui „Serva niitmine“ on aktiveeritud, võimaldab see niita aia serva või nende alade serva, mida ei niideta. Robotniiduk niidab serva pärast programmeeritud alal niitmise lõpetamist.

Toimimisviis:

1. Aktiveerige funktsioon „serva niitmine“ äpi menüüst „seaded“. Funktsiooni on võimalik aktiveerida eraldi iga virtuaalse ala jaoks või programmeeritud alade jaoks, mida ei niideta.

3.5.14 Vihmaandur

Funktsiooniga „Vihmaandur” saab aktiveerida või deaktiveerida robotniidukil olevat vihmaandurit.

Toimimisviis:
1. Aktiveerige funktsioon äpi menüüst „seaded“.

3.5.15 Tarkvara uuendamine (Firmware Update)

Kui on saadaval toote riistvara uuendused, ilmuvad need toote leheküljele kuvas „Garaaž”.

3.5.16 Eelistatud edasimüüja valimine / Teated

Jaos „Profiil” saab muuta konto andmeid ja muuta parooli.

Lõigus „Dealer” saab valida teeninduskeskust.

Jaos „Teated” saab kuvada teated\info.

3.5.17 Virtuaalpiiri, üleviimisradade ja välditavate alade muutmine või kustutamine

Eri alade virtuaalpiiri saab muuta kahel viisil:
- Kirje kustutamine: kirje kustutatakse täielikult ja see tuleb uuesti registreerida.
- on võimalik muuta ainult osa kirjest ilma seda täielikult kustutamata.

Kui on vaja muuta üleviimisradasid või alasid, mida tuleb vältida, tuleb need kustutada ja seejärel uuesti registreerida.

Toimimisviis:
1. Kaardi kirje kustutamiseks valige see rakenduse menüüst „Seaded" ja vajutage nuppu „Kustuta".
2. Virtuaalpiiri muutmiseks valige rakenduse menüüst „Seaded" soovitud virtuaalne ala ja vajutage nuppu „Muuda". Seejärel järgige rakenduse viisardit.

3.5.18 Aiaalade niitmisprioriteetide seadistamine

Aia erinevad virtuaalsed alad niidetakse selles järjekorras, milles need on registreeritud.

Üksikute alade niitmise prioriteeti on võimalik muuta, et muuta nende niitmise järjekorda.

Toimimisviis:

1. Valige rakenduse menüüst „Seaded" soovitud virtuaalne niitmisala ja lohistage see soovitud kohta alade nimekirjas.

MÄRKUS: Iga aiaosa puhul on märgitud ka niitmistööga valmis saamise protsent, mis näitab, millised alad on juba täielikult niidetud ja millises ulatuses on ala hetkel niidetud.

3.5.19 Ajutise niitmiskeelu ala (kui on olemas)

Funktsioon „Ajutise niitmiskeelu ala" võimaldab jätta ajutiselt osa aiast niitmisalast välja. Valitav ala peab olema kasutaja poolt valitud kahe punkti A ja B ning neid ühendava sirge lõigu vaheline osa permimeetrist. Valitud ala ei saa ristuda üleviimisradadega.
Robotniiduk ei sisene välja jäetud alale enne, kui määratud aeg on möödunud, kuid jätkab tööd aia teistes osades.

Toimimisviis:

1. Valige funktsioon äpi menüüst „Seaded".
2. Järgige rakenduse viisardit, et valida välja jäetav aiaosa ja määrata soovitud kestus.

3.5.20 Eemale hoidmine (Stay Away) (kui on olemas)

Funktsioon „Stay Away" võimaldab aia osa ajutiselt niitmisalast välja jätta. Valitav ala on kasutaja poolt valitud raadiusega ring, mille keskpunktiks on mobiilseadme GPS-positsioon või virtuaalsel kaardil valitud punkt. Valitud ala ei saa ristuda üleviimisradadega.
Robotniiduk ei sisene välja jäetud alale enne, kui määratud aeg on möödunud, kuid jätkab tööd aia teistes osades.

Toimimisviis:
1. Valige funktsioon äpi menüüst „Seaded".
2. Järgige rakenduse viisardit, et valida välja jäetav aiaosa ja määrata soovitud kestus.

MÄRKUS: kui ringi keskpunkti määramiseks kasutatakse mobiilseadme GPS-positsiooni, sõltub selle punkti ja seega ka lõikamata ala asukoht mobiilseadmest saadud GPS-signaali täpsusest, mis on tavaliselt +/- 5 meetrit.

4. TÖÖPÕHIMÕTE

Nõuded ja kohustused:
- Satelliitbaasjaama paigaldamine, kui on vajalik (Vt p 3.4).
- Muru kõrgus on robotniiduki töövahemikus: 20-95mm.
- Aku laadimine (Vt p 4.5).
- Virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine (Vt p 3.5.7).
- Niitmiskõrgus õigesti reguleeritud (Vt p 4.7).

4.1 KASUTUSELEVÕTU KOMPONENDID

1. Mobiilsideseade (ei kuulu komplekti) (Jn 4.C).
2. Akud (tarnitud masinaga kaasas) (Jn 4.B).
3. Laadija (masinaga kaasas) (Jn 4.A).
4. Raadiojuhtseade (lisavarustus - ei kuulu komplekti) (Jn 4.D).

4.2 TURVASEADISTE KONTROLLIMINE ROBOTNIIDUKI KÄIVITAMISEKS

Robotniiduki käivitamiseks on vaja programmeerida virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad (vt p 3.5.7).

Nõuded ja kohustused:
- Turvavõti.

Toimimisviis:
1. Kontrollige, et turvavõti oleks sees. Kui see ei ole ses, ei lähe robotniiduki käima.
2. Kontrollige, et seiskamisnupp**"STOP"** ei ole sisse vajutatud. Kui seda vajutatakse, siis robotniiduk seiskub ja kaitsekate juhtpuldil avaneb.
3. Kontrollige, et robotniiduki asetseb õigesti maas. Kui robotniiduk on liiga kaldus (≥ 27%) või üles tõstetud, siis kaldeandurid (kaldemõõtur) seiskavad robotniiduki.

4.3 ROBOTNIIDUKI TÖÖTAMINE MANUAALREŽIIMIL

Sellel režiimil teeb robotniiduk töötsükli, läheb tagasi lähtekohta ja jääb sinna kuni järgmise manuaalse käivitamiseni.

Masina kasutamiseks on vaja programmeerida virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad (vt p 3.5.7).

Toimimisviis:
1. Pange robotniiduk paigaldusperimeetri sisse.
2. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **„STOP"** (Jn 2.D), et avada kaas (Jn 3.A) ja pääseda ligi juhtpuldile (Jn 3.B).
3. Robotniiduki sisselülitamiseks vajutage nuppu **„ON/OFF"** (Jn 3.E) 5 sekundit.
4. Vajutage **REŽIIIMIVALIK"** (Jn 3.F), kuni ainult ikoon **„ÜKSIK TÖÖTSÜKKEL"** vilgub (Jn 3.L).
5. Vajutage nuppu **„KINNITA"** (Jn 3.G). Toimingu kinnitamiseks süttib ikoon (Jn 3.L) püsivalt põlema.
6. Sulgege kaas (Jn 3.A).
7. Robotniiduk hakkab tööle.

MÄRKUS: kui pärast nupu **„KINNITA“** vajutamist vajutatakse nuppu **„REŽIIMIVALIK“** , hakkavad valitud funktsioonide ikoonid uuesti vilkuma, nõudes just valitud funktsiooni kinnitamist. Vajutage nuppu **„KINNITA“**. Ikoonid jäävad uuesti püsivalt põlema.



TÄHELEPANU:
Kui kate avatakse töö ajal, hakkavad valitud funktsioonide ikoonid vilkuma, et näidata, et tööoperatsiooni on vaja kinnitada enne katte uuesti sulgemist. Kui kate suletakse ilma nuppu „KINNITA“ vajutamata, ei tee robot ühtegi tööoperatsiooni enne, kui kasutaja annab uue käsu.

4.4 ROBOTNIIDUKI JUHTSEADMETE KIRJELDUS

Juhtseadmete, indikaatorite ja nende funktsioonide loetelu:

- Nupp **„STOP“** (Jn 2.D): seiskab robotniiduki ohutult.
- **„SEENEKUJULISE“ AVARIISEISKAMISNUPUGA** (Jn 2.E) saab avariiolukorras masina viivitamatult seisma panna.
  Nupul on kaks asendit:



1. Aktiveerimine: avariinupu vajutamisel masina niitmisseadmete mootorid ja veoseadmete juhtseadmed seiskuvad



2. Uuesti aktiveerimine: kõikide funktsioonide taastamiseks keerake avariinuppu päripäeva suunas Masina käivitamiseks tehke uuesti võtmega käivitamise toiming (p 4.2).

MÄRKUS: Kui avariinupp on aktiveeritud, ei saa masinat käivitada.



HOIATUS:
Avariinuppu ei tohi kunagi kasutada masina tavaliselt seiskamise meetodina.

- **„TURVAVÕTI”** (Jn 3.C): lülitab robotniiduki ohutult välja.
- Nupp **„ON/OFF”** (Joon. 3.E): sellega lülitatakse robotniiduk sisse ja välja ning lähtestatakse alarmid.
- Nupuga **„REŽIIMIVALIK“** (Jn 3.F) valitakse robotniiduki töörežiim ja suunatakse lähtekohta tagasi pööruma.
- Nupuga **„KINNITA”** (Jn 3.G) kinnitatakse seadistatud töörežiimi.
- Valgustatud ikoon **„KAVANDATUD PROGRAMM”** (Jn 3.I): näitab kavandatud programmi seadistust (kui on saadaval).
- Valgustatud ikoon „**ÜHEKORDNE NIITMINE”** (Jn 3.L): näitab üksiku töötsükli seadistust.
- Valgustatud ikoon **„LÄHTEKOHTA TAGASI PÖÖRDUMINE”** (Jn 3.H): näitab robotniiduki lähtekohta tagasi juhtimise seadistust.
- Nuppu **„BLUETOOTH®“** (Jn 3.M) kasutatakse ainult teeninduskeskuses diagnostika tegemiseks.
- Valgustatud ikoon **„ALARM“** (Jn 3.N): kuvab alarmiolekud.
- Valgustatud ikoon **„AKU”** (Jn 3.O): kuvab aku laetuse oleku.

4.4.1 Ohutu seiskamine - Stopp nupp

Nupp „**STOP**” on juhtseade, mis seiskab robotniiduki ohutustingimustes, olenemata selle tööolekust.

Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**”, kui robotniiduk liigub või juba seisab.
2. Nupu „**STOP**” vajutamisel jääb robotniiduk seisma ja kaas avaneb, nii et saab kasutada roboti teisi juhtseadmeid.

4.4.2 Ohutustingimustes väljalülitamine - Turvavõti

Turvavõtme välja võtmisega saab robotniiduki ohutult välja lülitada.



KOHUSTUS:
Enne igasuguseid transportimise, puhastamis- ja hooldustöid võtke alati turvavõti välja.

Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**", et avada kaas ja pääseda ligi juhtpuldile.
2. Vajutage väljalülitamise nuppu mõni sekund ja oodake, kuni nupu LED kustub.
3. Alles pärast seda, kui LED on kustunud, võtke turvavõti välja, et robotniiduk ohutult välja lülitada. Hoidke turvavõtit kindlas kohas.
4. Pärast hooldustööde tegemist pange turvavõti sisse, et saaks robotniidukit sisse lülitada.

4.4.3 Sisse- ja väljalülitamine - Nupp ON/OFF

Nupp „**ON/OFF**" võimaldab robotniidukit käsitsi sisse ja välja lülitada.

Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**", et avada kaas ja pääseda ligi juhtpuldile.
2. Robotniiduki sisse- või väljalülitamiseks vajutage nuppu „**ON/OFF**" 5 sekundit.

MÄRKUS: Robotniiduki sisselülitamiseks on vaja, et turvavõti oleks sisse pandud.

MÄRKUS: Aktiveerunud alarmide korral saab alarmid lähtestada nupu „**ON/OFF**" topeltvajutusega.

4.4.4 Üksiku töötsükli / lähtekohta tagasi saatmise valimine - Režiimivaliku nupp

Robotniiduk toimib võimalike järgnevalt kirjeldatud valikute järgi.

KLAVIATUURI VALIKUD JA ROBOTI TÖÖTAMINE

ÜHEKORDNE TÖÖTSÜKKEL

Robotniiduk teostab ühekordse sundtöötsükli ja pöördub lähtekohta tagasi.
Robotniiduk jääb baasi kuni kasutajapoolse manuaalse sekkumiseni.



LÄHTEKOHTA TAGASIPÖÖRDUMINE

Robotniiduk pöördub lähtekohta tagasi.
Robotniiduk jääb baasi kuni kasutajapoolse manuaalse sekkumiseni.



Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**", et avada kaas ja pääseda ligi juhtpuldile.
2. Vajutage nuppu **„REŽIIMIVALIK"** kuni nende funktsioonide, mida soovite aktiveerida, ikoonid hakkavad vilkuma. Valitud funktsioonide ikoonid vilguvad.
3. Vajutage nuppu **„KINNITA"**. Toimingu kinnitamiseks süttivad valitud funktsioonide ikoonid püsivalt põlema.

4. Sulgege kaas.
5. Robotniiduk hakkab tööle seadistatud režiimil.

MÄRKUS: Kui pärast nupu **„KINNITA“** vajutamist vajutatakse nuppu **„REŽIIMIVALIK“** , hakkavad valitud funktsioonide ikoonid uuesti vilkuma, nõudes just valitud funktsiooni kinnitamist. Vajutage nuppu **„KINNITA“**. Ikoonid jäävad uuesti püsivalt põlema.



TÄHELEPANU:
Kui kate avatakse, kas töö ajal või siis, kui robotniiduk on lähtekohas, hakkavad valitud funktsioonide ikoonid vilkuma et näidata, et tööoperatsiooni on vaja kinnitada enne katte uuesti sulgemist. Kui kate suletakse ilma nuppu „KINNITA“ vajutamata, ei tee robot ühtegi tööoperatsiooni enne, kui kasutaja annab uue käsu.

MÄRKUS: Kui roboti aku on tühi, vilgub aku ikoon punaselt, et näidata, et valitud toimingut ei ole võimalik teha.

MÄRKUS: Robotniidukit saab käivitada ainult pärast katte sulgemist.

4.4.5 Bluetooth® oleku kuvamine - Nupp Bluetooth®

Robotniiduk haldab Bluetoothi® ühendust väliste mobiilseadmetega automaatselt. Bluetoothi® ühendus on saadaval igal ajal, kui robotniiduk on sisselülitatud. Robotniidukit saab Bluetoothi® abil ühendada korraga ainult ühe mobiilsideseadmega. Äpi sulgemisel ühendab robotniiduk ennast automaatselt seadmest lahti. Nuppu „**BLUETOOTH®**” kasutatakse ainult teeninduskeskuses diagnostika tegemiseks.

MÄRKUS: Seadme sidumiseks robotniidukiga Bluetooth®kaudu vt p 3.5.3 „Sidumine (Pairing)”.

4.4.6 Alarmiolekute kuvamine - Alarmiikoon

Valgustatud ikoon „**ALARM**” näitab tõrget töös.

Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**”, et avada kaas ja pääseda ligi juhtpuldile.
2. Kontrollige alarmiolekut punase valgustatud ikooni abil, mis võib põleda püsivalt või vilkuda.
3. Pärast tõrke kõrvaldamist lülitage robotniiduk klahvist **„ON/OFF”** välja, oodake mõni sekund ja seejärel lülitage robotniiduk klahvist **„ON/OFF”** uuesti sisse. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust teeninduskeskusega.

MÄRKUS: Üksikasjalikud andmed tõrgete kohta kuvatakse äpiga.

MÄRKUS: Mõnda tüüpi veateateid saab lähtestada kaugjuhtimise teel äpis.

MÄRKUS: Mõnda tüüpi veateateid saab lähtestada kaugjuhtimisega, aga need tuleb kindlasti lähtestada robotniiduki puldist, vastavalt Euroopa ohutusstandardile EN-50636.

4.5 AKU LAADIMINE

MÄRKUS: Laadida tohib ainult akulaadijaga (Jn 4.A). Teised laadimissüsteemid võivad akut parandamatult kahjustada.

MÄRKUS: Soovitatav laadimistemperatuur on 4-40 °C.

4.5.1 Aku laetuse kuvamine - Aku ikoon

Valgustatud ikooniga „**AKU**" saab kuvada aku laetuse olekut.

Toimimisviis:
1. Vajutage nuppu „**STOP**", et avada kaas ja pääseda ligi juhtpuldile.
2. Kontrollige aku laetuse olekut valgustatud ikooni kaudu:
   - Ikoon sinine: aku on laetud (laetuse tase >40%).
   - Ikoon punane: aku laeb (laetuse tase 15-40%).
   - Ikoon vilgub punaselt: aku on tühi (laetuse tase <15%).
3. Kui robotniiduk laeb, vilgub valgustatud ikoon (Jn 3.O) siniselt.

MÄRKUS: kui juhtnupu vajutamisel vilgub akuikoon (Jn 3.O) kiiresti punaselt, siis ei saa tööoperatsiooni teha ja on vaja akud laadida manuaalselt (Vt p 4.5.3).

4.5.2 Masinasiseste akude laadimine

„**AKU LAADIMISE**" toiming võimaldab robotniidukit laadida manuaalselt:
1. Asetage robotniiduk pistikupesa lähedusse.
2. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu **„STOP"** (Jn 2.D), et avada kaas (Jn 3.A) ja pääseda ligi juhtpuldile (Jn 3.B).
3. Võtke võti välja (Jn 3.C).
4. Ühendage kaasasolev laadija laadimispistikupessa (jn 4.A) koos vastava bajonettliitmikuga pistikühendusega (Jn 9.A).
5. Ühendage akulaadija võrgu pistikupessa, pannes vastava pistiku sisse (Jn 9.B).
6. Valgustatud ikoon **„AKU"** (Jn 3.O) vilgub siniselt, robotniiduk laeb.
7. Sulgege kaas (Jn 3.A).
8. Jätke muruniiduk laadima, kuni akud on täielikult laetud.
9. Kui seade on täielikult laetud, ühendage laadimisseade laadimispistikupesast lahti.
   • Keerake pistikühenduse rõngasmutrit vastupäeva (Jn 9.C);
   • Tõmmake pistik välja (Jn 9.D).

Laadimise ajal aku LED signaallambid vilguvad (Jn 3.O) progressiivselt. Kui iga eraldi laadimiskünnis on saavutatut, jääb vastav LED püsivalt põlema, samas kui teised vilguvad edasi.

MÄRKUS: Akude laadimine enne masina talveks ärapanemist tuleb teha, nagu on kirjeldatud punktis 6.2.

4.5.3 Akude laadimine masinast väljas ohutustingimustes

Akut saab laadida iseseisvalt akulaadijaga, mida kasutatakse masina laadijaks:
1. Võtke aku masinast välja (jn 11.E);
2. Asetage aku kuiva, ohutusse ja kindlasse kohta;
3. Võtke pistikühenduseltkummist kaitsekork pealt ära;
4. Ühendage akulaadija võrgu pistikupessa, pannes vastava pistiku sisse;
5. Ühendage masinaga kaasas olev akulaadija aku vastava pistikuühenduse spetsiaalse kinnitusbajonetiga. Juhinduge aku kasutusjuhendist.

MÄRKUS: Laadimise ajal on kõik masinai funktsioonid deaktiveeritud,.

HOIATUS:
Ärge laadige akut masinasse sisestatult.

MÄRKUS: Robotniiduki akud on kuluvad komponendid ning nende laadimisvõime väheneb aja jooksul, mis omakorda vähendab robotniiduki tööautonoomiat, kuid ei mõjuta selle toimimist.

4.6 AKUDE MASINASSE SISSE PANEMINE JA MASINAST VÄLJA VÕTMINE



HOIATUS:
Lülitage robotniiduk ohutult välja (Vt p 2.8).

4.6.1 Akude sissepanemine

1. Avage akuruum (Jn 10). kapotikaane avamisel lülitub masin lülitub automaatselt välja.
2. Pange aku pessa (Jn 11.A).
3. Ühendage pistikühendus masina pardal, vajutades selle põhjani sisse (Jn 11.B).
4. Sulgege akuruum (Jn 10).
5. Töötamiseks käivitage masin uuesti.

4.6.2 Akude väljavõtmine

1. Avage akuruum (Jn 10).
2. Keerake pistikühenduse rõngasmutrit vastupäeva (Jn 11.C).
3. Tõmmake pistik välja (Jn 11.D).
4. Võtke aku pesast välja (Jn 11.E)
5. Sulgege akuruum (Jn 10).

4.7 NIITMISKÕRGUSE REGULEERIMINE

„**NIITMISKÕRGUSE REGULEERIMISE**" toimingus kirjeldatakse, kuidas reguleerida lõiketerade kõrgust. Niitmiskõrguse reguleerimiseks järgige rakenduses antud juhiseid.



HOIATUS:
Niitmiskõrguse reguleerimise ajal ärge niitmisseadet puudutage.



HOIATUS:
Lõiketera kõrguse reguleerimise süsteemi õigesti töötamise tagamiseks veenduge, et lõiketerade ja lõiketera mootori kaitselõõtsa lähedusse ei ole kogunenud murujääke või mustust.

4.8 KAAMERAMOODUL, LIDAR-ANDURITE MOODUL JA ULTRAHELIMOODUL

Kaameramooduli (Jn 22.A), LIDAR-mooduli ja ultrahelimooduli (vt ptk 2.2) abil suudab robotniiduk tuvastada tööalal olevad takistused ning niitmisala serva, et vältida tööalal esinevaid võimalikke takistusi ja parandada navigeerimistulemusi (Jn 22).

Toimimisviis:

1. Järgige äpis „Stiga.GO" antud juhiseid, et reguleerida kaameramooduli, LIDAR-mooduli ja ultrahelimooduli tööparameetreid ja aktiveerida lisafunktsioone.

MÄRKUS: Andmekaitse tagamiseks töödeldakse robotniiduki töö ajal kaameramooduli hõivatud pilte ja videoid robotniiduki töötamise reaalajas ega salvestata robotniiduki sisemällu.

MÄRKUS: Takistuste ja tööala piiri äratundmise funktsioonide toimivus sõltub paljudest teguritest: eseme kujust ja suurusest, valgustustingimustest, läätse puhtusest ja kulumisest, murukatte tüübist, ilmastikutingimustest jne.

MÄRKUS: Kui murukate on liiga kõrge, võib kaameramoodul tõlgendada taimestikku takistusena. Kui robotniiduk jääb kõrge rohu tõttu pidevalt seisma või hakkab suunda muutma, tuleb rohi tavalise muruniitjaga madalamaks niita.

MÄRKUS: Hoidke kaameramooduli lääts alati puhas, et nähtavussüsteem saaks alati täpselt töötada.



HOIATUS:
Kaameramoodul ei pruugi olla suuteline esemeid tuvastama, kui need on täielikult taimestikuga ümbritsetud või kaetud, näiteks kui rohi on kõrge ja tihe.



HOIATUS:
Ärge vaadake otse kaameramooduli LED-valgusti poole, et vältida nägemise kahjustamist.

4.9 SATELLIITBAASJAAMA TÖÖPÕHIMÕTE – OLEKU SIGNAALLAMP (KUI ON OLEMAS)

Satelliitbaasjaamal on allosas signaallamp (R), mis valgustub, nagu on järgmiselt näidatud (Jn 21):

- Signaallamp kustunud: baasjaam on välja lülitatud või valgus on rakenduse APP kaudu välja lülitatud.
- Signaallamp vilgub roheliselt: satelliidi skaneerimine on käimas, oodake mõni minut, kuni jaam on valmis. Selles etapis ei ole võimalik virtuaalpiiri registreerida ega robotniidukit tööle panna. Kui tuli vilgub pikalt (lüle 30 min), ei ole jaam õigesti paigaldatud. Paigaldage jaam uuesti, järgides juhiseid punktis 3.4.2.
- Roheline tuli põleb pidevalt: baasjaam on kasutamiseks valmis. On võimalik registreerida virtuaalpiiri ja robotniiduk tööle panna.
- Signaallamp vilgub kollaselt: baasjaam ei ole mobiilsidevõrku ühendatud. Ei ole võimalik registreerida virtuaalpiiri ega robotniidukit tööle panna. Veenduge, et olete toote sidumise äpi kaudu lõpule viinud (vt p 3.5). Kui probleem püsib, tehke baasjaama taaskäivitus (ühendage see vooluvõrgust lahti ja ühendage 30 sekundi pärast uuesti).

Kui probleem ei lahene, võtke ühendust teeninduskeskusega.

- Signaallamp vilgub punaselt: baasjaamas on rike. Võtke ühendust teeninduskeskusega.

5. HOOLDUS



HOIATUS:
Kasutage ainult originaalvaruosi.



HOIATUS:
Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.



HOIATUS:
Kätte ja jalgade lõikamise oht.
Õnnetuste vältimiseks kasutage kaitsekindaid ja -jalatseid.



HOIATUS:
Puru silma sattumise oht.
Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.



TÄHELEPANU:
Liigse vee kasutamine võib põhjustada lekkimist kahjustades elektrilisi komponente.



KEELATUD:
Ärge kasutage surve all veejugasid.

KEELATUD:
Elektriliste ja elektrooniliste komponentide pöördumatu kahjustamise vältimiseks ärge asetage robotit osaliselt ega täielikult, vette.

KEELATUD:
Ärge peske robotniiduki sisemisi osi, et mitte kahjustada elektrilisi ja elektroonilisi komponente.

KEELATUD:
Ärge kasutage lahusteid või bensiini, et mitte kahjustada värvitud pindasid ja plastikkomponente.

KEELATUD:
Kaameramooduli läätse ja andurite läätsede üldiselt puhastamiseks kasutage ainult kergelt niisutatud pehmet lappi. Ärge mitte mingil juhul kasutage harja, kaabitsat, karedat käsna või keemilisi lahusteid.

5.1 KORRALINE HOOLDUS

Paremini töötamise ja pikema kestvuse tagamiseks veenduge, et te puhastate toodet regulaarselt ja vahetate kulunud osad välja.
Tehke hooldustöid tabelis märgitud sagedusega.

SAGEDUS	KOMPONENT	TÖÖ TÜÜP	VIIDE
Iga kord enne kasutamist ja vähemalt iga 8 töötunni tagant	Tera	Puhastage niitmisseadme lõiketera ja kontrollige, kas see töötab tõhusalt.	Vt lähemalt p 5.3
		Kui niitmisseadme lõiketera on löögi tõttu paindunud või on kulunud, vahetage see välja.	Pöörduge volitatud teeninduskeskusesse
	Laadimiskontaktid	Puhastage ja kõrvaldage võimalik oksüdatsioon.	Vt lähemalt p 5.3
	Kaameramoodul ja andurite moodul	Puhastage läätse	Vt lähemalt p 5.3
Kord kuus või iga 100 niitmistunni tagant	Robotniiduk	Puhastada	Vt lähemalt p 5.3
	Toitejuhtmed	Kontrollige, et need ei oleks kulunud või kahjustatud, ja vajaduse korral vahetage välja	Pöörduge volitatud teeninduskeskusesse
Niitmishooaja lõpus või kord poolaastas, kui robotniidukit ei kasutata	Akud	Tehke enne hoiule panemist akude laadimine.	Vt lähemalt p 5.4

Hooldusteenindus tuleb teha kord aastas volitatud teeninduskeskuses, et hoida robotniiduk heas töökorras.
Hooldusteenindus näeb ette rea kontrolle, sealhulgas:
- robotniiduki sisemise ja välise puhtuse kontrolli;
- robotniiduki üldise seisukorra kontrollimise;
- kulunud osade välja vahetamise;
- akude laetuse oleku kontrollimise;
- jõumomentide kontrollimise;
- kokkupõrke- ja üles tõstmise mehhanismide ja nende kaitselõõtsade kontrollimise ja võimaliku välja vahetamise;
- lõiketera mootori kummist kaitselõõtsa kontrollimise ja väljavahetamise, et säilitada kaitsetase vee sisseimbumise eest;
- akuruumi sulgemistihendite väljavahetamise, et säilitada kaitsetase vee sisseimbumise eest.

MÄRKUS: võimalikke rikkeid iga-aastase hooldusteeninduse tegemata jätmise tõttu garantii ei kata.

5.2 LÕIKESEADME HOOLDUS

HOIATUS:
Niitmisseadet ei tohi puudutada enne, kui süütevõti on välja võetud ja niitmisseade on täielikult seiskunud. Pöörake tähelepanu, et niitmisseade võib liikuda ka siis, kui võti on ära võetud (akumudelitel).

TÄHELEPANU:
Kõik niitmisseadmetega seotud toimingud (mahavõtmine, teritamine, tasakaalustamine, tagasipanek ja/või asendamine) on vastavat ettevalmistust ja vastavaid tööriistu nõudvad keerulised tööd;turvalisuse tagamiseks peab neid töid teostama vastavas klienditeeninduses.

TÄHELEPANU:
Vahetage kahjustatud, paindunud või kulunud lõikeseade välja koos kruvidega, et tagada tasakaalustatust.

TÄHTIS *Kasutage ainult originaalniitmisseadmeid, millel on „Tehniliste andmete" tabelis või peatükis „Tellitavad lisaseadmed“ märgitud kood.*

5.3 PUHASTAMINE

5.3.1 Toote puhastamine

HOIATUS:
Kätte ja jalgade lõikamise oht.
Õnnetuste vältimiseks kasutage kaitsekindaid ja -jalatseid.

HOIATUS:
Puru silma sattumise oht.
Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.

• Nõuded ja kohustused:

- Käsn
- Neutraalne seep
- Hari
- Vesi
- Kuiv lapp
- Kaitsekindad
- Kaitseprillid



KOHUSTUSLIK KANDA KINDAID:
Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte lõikamise ohtu.



KAITSEPRILLID KOHUSTUSLIKUD:
Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.

• Üldteave:

Puhastage masinat iga kord pärast kasutamist. (Jn 12).

- Ärge kasutage veejuga ja vältige akude ja elektriliste I komponentide märjakssaamist.
- Eemaldage kere sisemusse kogunenud rohujäägid ja pori.
- Kontrollige alati, et õhuavad oleksid prahist puhtad.

- Ärge puhastage korpust tugevatoimeliste vedelikega.
- Tuleohu vähendamiseks tuleb hoida masin puhtana rohust, lehtedest või liigsest määrdeainest.
- Tõstke kapott üles ja puhastage võimalikud akukomplekti peale kogunenud mustusejäägid suruõhuga.

• Toimimisviis:

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „**STOP**" ja avage kaitsekate.
2. Ühendage seade elektrivõrgust lahti.
3. Lülitage robotniiduk ohutult välja (Vt p 2.8).
4. Puhastage kõik robotniiduki välispinnad leige vee ja neutraalse seebi lahuses niisutatud käsnaga.
5. Puhastage kaameramooduli, LIDAR-mooduli ja ultrahelimooduli läätse pehme lapiga, ettevaatlikult, et mitte klaasi pinda kriimustada.



TÄHELEPANU:
Liigse vee kasutamine võib põhjustada lekkimist kahjustades elektrilisi komponente.



TÄHELEPANU:
Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.



KEELATUD:
Ärge kasutage surve all veejugasid.



KEELATUD:
Elektriliste ja elektrooniliste komponentide pöördumatu kahjustamise vältimiseks ärge asetage robotit osaliselt ega täielikult, vette.



KEELATUD:
Ärge peske robotniiduki sisemisi osi, et mitte kahjustada elektrilisi ja elektroonilisi komponente.



KEELATUD:
Ärge kasutage lahusteid või bensiini, et mitte kahjustada värvitud pindasid ja plastikkomponente.



KEELATUD:
Kaameramooduli, LIDAR-mooduli ja ultrahelimooduli läätse puhastamiseks ärge mingil juhul kasutage harju, kaabitsaid, karedaid käsnasid või keemilisi lahusteid, et klaasi pinda mitte kriimustada või kahjustada.

6. Eemaldage veoratastelt pori ja mustus.
7. Puhastage robotniiduki alumine osa (lõiketera ala, esi- ja tagarattad). Kasutage kinnistunud mustuse ja/või jääkide, mis võiksid takistada robotniiduki hästi töötamist, eemaldamiseks sobivat harja. Lõpetage puhastamine niisutatud käsnaga.
8. Puhastage aku laadimise pistikühendus.

5.4 TALVINE HOOLDUS JA AKU HOIUKOHTA PANEMINE

Toimimisviis:

1. Puhastage robotniiduk (Vt p 5.3).
2. Hoidke robotniidukit horisontaalasendis kuivas kohas ja kaitstult külmumise eest, kontrollides, et see on välja lülitatud ja et turvavõti on robotniidukist välja võetud.
3. Ühendage satelliitbaasjaam (kui on olemas) elektrivõrgust lahti.

MÄRKUS: Kui soovite satelliitbaasjaama talveks paigalduskohast eemaldada, peate tagama, et uuesti paigaldamisel panete need täpselt samasse asukohta. Kui on paigaldatud satelliitbaasjaam, ja see teisaldatakse, tuleb virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad rakenduses ehk äpis uuesti programmeerida.

5.5 RATTA VAHETAMINE

Akude kestvus sõltub niitmishooaja kestusest ja igapäevasest robotniiduki töötundide arvust.
Kui niitmishooaeg on pikk või päevas on töötunde palju, tuleb akud sagedamini välja vahetada.
Akude vahetamine kuulub STIGA TEHNILISE TEENINDUSE TÖÖTAJATE ainupädevusse.
Kui akud on vaja välja vahetada, võtke ühendust teeninduskeskusega või edasimüüja endaga.

MÄRKUS: Robotniiduki akud on kuluvad komponendid ning nende laadimisvõime väheneb aja jooksul, mis omakorda vähendab robotniiduki tööautonoomiat, kuid ei mõjuta selle toimimist.

6. TRANSPORT, LADUSTAMINE JA KÕRVALDAMINE

6.1 TRANSPORTIMINE



KOHUSTUS:
Robotniiduk tuleb enne tõstmist või transportimist ohutustingimustes välja lülitada.



TÄHELEPANU:
Kontrollige, et muruplatsil ei oleks ees mänguasju, tööriistu, oksi, rõivaid või muid esemeid, mis võiksid seadet kahjustada.

MÄRKUS: Pikal vahemaal transportimiseks soovitatakse kasutada originaalpakendit.

Toimimisviis:
Masina manuaalselt teisaldamise või transpordi ajaks:
1. Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 2.8).
2. Puhastage robotniiduk (Vt p 5.3.1).
3. Tõstke niitmisseadmete agregaat kõige kõrgemasse asendisse.
4. Lülitage masin välja, võtke süütevõti eest ära.
5. Veenduge, et masin on tasasel pinnal.
6. Lülitage veojõukontroll välja, vastavalt punktile 2.9 (Jn 1.L).
7. Masina liigutamiseks kasutage tagumisi kinnituskäepidemeid (Jn 14).



HOIATUS:
Ärge kasutage neid kohti masina üles tõstmiseks.

Kui masinat transporditakse sõiduvahendil või haagisel, siis:
1. kasutage juurdepääsurampe, mis on laiuselt, pikkuselt ja tugevuselt sobivad masina massi.
2. Tõstke niitmisplaat äpis maksimaalsele niitmiskõrgusele.
3. Pärast laadimist lülitage masin välja, võttes võtme. välja.
4. Kinnitage masin sõiduki külge, kasutades selleks kahte konksu ees ja kahte konksu taga (Jn 13). Ärge kinnitage masinat elementide külge, mida see võib kahjustada.

OHUTUSJUHISED:
Kui selgub, et masinat ei saa liigutada või transportida ohutustingimustes, pöörduge teeninduskeskuse poole.

6.2 HOIUKOHTA PANEMINE

Robotniidukit tuleb hoida horisontaalasendis, turvavõti välja võetud, kuivas kohas ja kaitstult külmumise eest, olles selle eelnevalt puhastanud ja aku talveks hoiule panemiseks täis laadinud. Pikemaks ajaks kasutuseta jätmise korral tuleb satelliitbaasjaam (kui on olemas) elektrivõrgust lahti ühendada.

Kui masin tuleb seisma panna kauemaks kui 30 päeva:
- Laske masinal maha jahtuda.
- võtke akud välja ja pange hoiule kuiva ja jahedasse kohta.
- puhastage masin korralikult.
- Kontrollige, et masinal ei oleks kahjustusi.

Vajadusel võtke ühendust volitatud teeninduskeskusega.

Masina käivitamise ajal:
- Seadistage masin, nagu on kirjeldatud peatükis 4.2.

6.3 KASUTUSELT KÕRVALDAMINE

Toimimisviis:
1. Kõrvaldage tootepakend keskkonnahoidlikult, visates selle spetsiaalsesse jäätmekonteinerisse või toimetades volitatud jäätmejaama.
2. Kõrvaldage robotniiduk vastavuses kohalike kehtivate õigusnormide nõuetega.
3. Pöörduge spetsiaalsete ringlussevõtu- ja jäätmehooldusstruktuuride poole, kuna robotniiduk on klassifitseeritud elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmeteks (elektroonikaromuks).
4. Kõrvaldage vanad ja tühjad akud keskkonnahoidlikult, visates need spetsiaalsesse jäätmekonteinerisse või toimetades volitatud jäätmejaama.

7. PROBLEEMIDE LAHENDAMINE

HOIATUS:
Pange robotniiduk seisma ja viige see ohutustingimustesse (Vt p 2.8).

Järgnevalt on loetletud peamised tõrked, mis võivad töö ajal esineda.

MÄRKUS: Täiendavad soovitused ja tõrkeotsingu juhised on saadaval rakenduses Stigo.GO.

RIKE	PÕHJUS	PARANDUSVIIS
Ebanormaalne vibratsioon. Robotniiduk on mürarikas.	Niitmisseade kahjustatud	Vahetage kahjustatud komponendid välja (Vt p 5.1).
	Niitmisseade on jääkidega (paelad, nöörid, plastikosad, jne.) kinni kiilunud.	Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 2.8). Vabastage niitmisseade.
	Robotniiduk käivitus ettenägematute takistuste (langenud oksad, unustatud esemed, jne.) juures.	Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 2.8). Eemaldage takistused ja käivitage robotniiduk uuesti.
	Elektrimootori avarii.	Mootori vahetamiseks pöörduge teeninduskeskusesse.
	Rohi liiga kõrge	Tõstke niitmiskõrgust (Vt p 4.7).
Puldil põleb hoiatusikoon.	Näitab tõrke/rikke tingimusi.	Lisateabe saamiseks vaadake rakendust.
Robotniiduk seiskub ajutiselt tööalas.	GPS signaal on nõrk	Probleemi püsimise korral pöörduge teeninduskeskusesse.

RIKE	PÕHJUS	PARANDUSVIIS
Tööala ei niideta täielikult.	Niitmisseadmel kinnistunud mustus ja/või jäägid.	Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 2.8). Puhastage niitmisseade.
	Tööala on robotniiduki võimsuse suhtes liiga suur.	Vähendage tööala suurust (vt „Tehnilised andmed" ptk 8).
	Akude eluiga hakkab läbi saama.	Vahetage akud originaalvaruosade vastu välja (Vt p 5.5).
	Akusid ei laeta täielikult.	Puhastage kontaktpunktid ja eemaldage sealt võimalik roostetus (Vt p 5.3). Laadige akud uuesti täis.

8. TEHNILISED ANDMED

SPETSIFIKATSIOON	mudel SRHB01 (vt tootesilt)	
Mõõtmed (A x K x S) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot ilma niitmisplaadita	
	1012 x 725 x 2300 robot koos niitmisplaadiga	
Robotniiduki kaal [kg]	330 (koos 6 aku ja niitmisplaadiga)	
Niitmiskõrgus (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Niitmiskiirus [pööret/min]	3800	
Liikumiskiirus [km/h]	5	
Maksimaalne kalle	27%	
Maksimaalne kalle piki perimeetrit	20%	
Niitmissüsteemi tüüp	3 lõiketera	
Tuvastatud müravõimsuse tase [dB (A)]	98,68	
Mürataseme määramatus [dB (A)]	0,83	
Garanteeritud müravõimsuse tase [dB (A)]	100	
Lõikeseadme kood	182004385/0	
Robotniiduki IP-klassifikatsioon	IP64	
Robotniiduki töökeskkonna temperatuur [°C]	0 ÷ 50	
Akumudel	Tüüp: BT 40 Li 56 (*) Mudel: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Elemendi topoloogia: 14S8P	
Akulaadija Mudel: 18 A - ELi pistik P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (sisend)	100-240 VAC
	V (Väljund)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimaalne laadimisaeg (üks aku)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimaalne laadimisaeg (kaks akut)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Akulaadija Mudel: 18 A - Ühendkuningriigi pistik P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (sisend)	100-240 VAC
	V (Väljund)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimaalne laadimisaeg (üks aku)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimaalne laadimisaeg (kaks akut)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPETSIFIKATSIOON	mudel SRHB01 (vt tootesilt)	
Akulaadija Mudel: 30 A - ELi pistik P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (sisend)	200-240 VAC
	V (Väljund)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimaalne laadimisaeg (üks aku)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimaalne laadimisaeg (kaks akut)	h (@ V)	~ 3 (220)
Akulaadija Mudel: 30 A - Ühendkuningriigi pistik P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (sisend)	200-240 VAC
	V (Väljund)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimaalne laadimisaeg (üks aku)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimaalne laadimisaeg (kaks akut)	h (@ V)	~ 3 (220)
Ühenduvus	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigatsioonitehnoloogia	AGS, GNSS-RTK	

SPETSIFIKATSIOON	mudel SRHB01
Võimsusklass Raadiosagedusmoodulid	Bluetooth LE Väljundvõimsus - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klass 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klass 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klass E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klass E2 - 26 dBm; 4G - Klass 3 - 23dBm
Sagedusvahemik - Bluetooth®	Bluetooth LE - sagedusvahemik 2400 - 2483,5 MHz
Sagedusvahemik - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Sagedusvahemik - 4G	Sagedusala 1 (2100 MHz); sagedusala 2 (1900 MHz); sagedusala 3 (1800 MHz); sagedusala 4 (2100 MHz); sagedusala 5 (850 MHz); sagedusala 7 (2600 MHz); sagedusala 8 (900 MHz); sagedusala 12 (700 MHz); sagedusala 13 (750 MHz); sagedusala 17 (700 MHz); sagedusala 18 (850 MHz); sagedusala 19 (850 MHz); Sagedusala 20 (800 MHz); sagedusala 26 (850 MHz); sagedusala 28 (800 MHz); sagedusala 34 (2000 MHz); sagedusala 38 (2500 MHz); sagedusala 39 (1900 MHz); sagedusala 40 (2300 MHz); sagedusala 41 (2500 MHz); sagedusala 66 (2100 MHz).
Sagedusvahemik - Wi-Fi	Wi-Fi - sagedusvahemik 2412 - 2484 MHz Maksimaalne veojõud < 20 dBm

Bluetooth® sõnamärk ja logod on registreeritud kaubamärgid, mis kuuluvad äriühingule Bluetooth SIG, Inc., ja STIGA kasutab neid litsentsi alusel.

9. LISASEADMED TELLIMISEL

MÄRKUS: järgmisi lisaseadmeid ei saa autonoomsel režiimil kasutada. Neid tohib kasutada ainult kaugjuhtimispuldiga.

1	Järelhaagis	✓
2	Lehtede ja muru koguja	✓
3	Väetamine	✓
4	Plastrull	✓
5	Elektrilise niitmisseadme agregaadi kood (deck)	110CE E QF

10.GARANTII

10.1 GARANTII

Garantiiga on kaetud materjali- ja tootmisdefektid, mis ilmnevad edasimüüja või erikeskuse väljastatud garantiiperioodi jooksul.
Garantii rakendub defektse komponendi parandamisele või vahetamisele.
Soovitame anda masina kord aastas volitatud teeninduskeskusesse ohutusseadmete hooldusse, teenindusse ja kontrolli.
Garantii kehtivus sõltub niiduki korrapärase hoolduse teostamisest.

Garantii ei kata kahjusid, mis on seotud:

- kaasasolevate dokumentidega (kasutusjuhend) tutvumata jätmisega.
- ettevaatamatuse või mõtlematusega.
- väliste põhjuste (äikesetorm, kokkupõrked, võõrkehad masina korpuses) või õnnetustega.
- Ebaõige või tootja poolt lubamatu kasutus ja monteerimine.
- puudulik hooldus.
- niiduki muutmine.
- mitte-originaal varuosade (kohandatud varuosade) kasutamine.
- Selliste lisatarvikute (niitmisseadmed) kasutamine, mida tootja ei ole kaasa andnud ega heaks kiitnud.

Garantii ei kata ka:

- Hooldustoimingud (kirjeldatud juhendis).
- Kuluvate materjalide, nagu niitmisseadmed ja rattad normaalne kulumine.
- Normaalne kulumine.
- Väljanägemise halvenemine kasutamise tagajärjel.
- Lõikeseadmete toed.
- Kahjud, mis on tingitud sellest, et seadet ei ole paigaldatud vastavalt kasutusjuhendile.
- Kahjustused, mis on tingitud sellest, et virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad ei ole õigesti programmeeritud.
- Kahjud, mis on tingitud vee sisseimbumisest kõrgsurvepesuri kasutamise tõttu või seadme vette sattumise tõttu, näiteks kui pärast tugevat vihma tekivad lombid.
- Kahjud, mis on tingitud aku valesti hoidmisest või ebaõigesti kasutamisest.
- Kahjud, mis on tingitud sellest, et ei kasutata originaalakut.
- Kõik lisakulud võimalikult seoses parandusega garantii ajal, nagu näiteks kohale tulemine kasutaja juurde, masina transportimine edasimüüja juurde, varustuse rentimine või välise äriühingu välja kutsumine kõikide aiahooldustööde jaoks masina seisu ajal.

Ostjat kaitsevad tema riigi seadused. Käesolev garantii ei piira mingil moel ostja oma maa seadustega talle ette nähtud õigusi.

11.REGISTREERITUD KAUBAMÄRGID JA LITSENTSID

Bluetooth® sõnamärk ja logod on registreeritud kaubamärgid, mis kuuluvad äriühingule Bluetooth SIG, Inc., ja nende kaubamärkide kasutamine STIGA poolt toimub litsentsi alusel.

FI

VAROITUS!: LUE KÄYTTÖOPAS HUOLELLISESTI ENNEN LAITTEEN KÄYTTÖÄ. Säilytä myöhempää tarvetta varten.

SISÄLLYSLUETTELO

1. TURVALLISUUSMÄÄRÄYKSET 2
   - 1.1 Yleiset varoitukset sähkötyökalujen turvallisuudesta 2
   - 1.2 Turvallisuutta koskevat tiedot 4
   - 1.3 Turvalliset toimintatavat 6
2. JOHDANTO 7
   - 2.1 Yleinen johdanto 7
   - 2.2 Tuotteen kuvaus 8
   - 2.3 Koneen osat 8
   - 2.4 Pakkauksen purkaminen 9
   - 2.5 Lisävarusteiden asennus 9
   - 2.6 Etulisälaitteen asennus 9
   - 2.7 Symbolit ja kilvet (kuva 13) 9
   - 2.8 Robottiruohonleikkurin pysäytys ja sammutus turvaolosuhteissa 11
   - 2.9 Vedon kytkentä-/irrotusvipu 11
3. ASENNUS 12
   - 3.1 Asennukseen liittyvien vaatimusten tarkastus 12
   - 3.2 Kriteerit työalueiden ja siirtoreittien rajoittamiseksi 13
   - 3.3 Komponenttien asennus 15
   - 3.4 Satelliittiaseman asennus (jos tarpeen) 15
   - 3.5 Robottiruohonleikkurin ensimmäinen käyttöönotto 18
4. TOIMINTA 24
   - 4.1 Käyttöönoton komponentit 24
   - 4.2 Turvalaitteiden tarkastus robottiruohonleikkurin käynnistystä varten 24
   - 4.3 Robottiruohonleikkurin manuaalinen toiminta 24
   - 4.4 Robottiruohonleikkurissa olevien ohjausten kuvaus 25
   - 4.5 Akun lataaminen 27
   - 4.6 Akkujen asettaminen ja irrottaminen koneesta 29
   - 4.7 Leikkuukorkeuden säätö 29
   - 4.8 Kameramoduuli, lidar-anturimoduuli ja ultraäänimoduuli 29
   - 4.9 Satelliittiaseman toiminta - tilanilmaisimen merkkivalo (jos saatavilla) 30
5. HUOLTO 30
   - 5.1 Säännöllinen huolto 31
   - 5.2 Leikkuuvälineen huolto 32
   - 5.3 Puhdistus 32
   - 5.4 Talvihuolto ja akun varastointi 33
   - 5.5 Akkujen vaihto 34
6. KULJETUS, VARASTOINTI JA HÄVITYS 34
   - 6.1 Kuljetus 34
   - 6.2 Varastointi 35
   - 6.3 Hävittäminen 35
7. VIANMÄÄRITYS 35
8. TEKNISET TIEDOT 36
9. SAATAVANA OLEVAT LISÄVARUSTEET 37
10. TAKUU 38
    - 10.1 Takuusuoja 38
11. TAVARAMERKIT JA LISENSSIT 38

HUOMAUTUS:Tässä käyttöohjeessa esitetyt ohjeet koskevat autonomista robottia ruohonleikkurikäytössä. Ellei toisin ole määritetty, kuvat viittaavat malliin SRHB01.

1. TURVALLISUUSMÄÄRÄYKSET



MÄÄRÄYS:
Lue ne huolella ennen tuotteen käyttöä ja säilytä ne tulevaa tarvetta varten.

1.1 YLEISET VAROITUKSET SÄHKÖTYÖKALUJEN TURVALLISUUDESTA

⚠ **Lue kaikki turvallisuutta koskevat varoitukset, ohjeet, kuvat ja tekniset tiedot, jotka annettaan tämän laitteen ohella.** *Seuraavassa lueteltujen ohjeiden noudattamatta jättäminen saattaa johtaa sähköiskuihin, tulipaloihin ja/tai vakaviin loukkaantumisiin.*

Säilytä kaikki huomautukset ja ohjeet tulevaa käyttöä varten.

Varoituksissa käytetty termi ”sähkötyökalu” viittaa sähkölaitteeseesi, joka saa virran sähköverkosta (johdolla) tai akusta (ilman johtoa).

1) Työskentelyalueen turvallisuus

a) **Pidä työskentelyalue puhtaana ja hyvin valaistuna.** *Sekaiset tai heikosti valaistut alueet edesauttavat onnettomuuksien syntymistä.*
b) **Älä käytä sähkötyökaluja räjähdysalttiissa ympäristössä, syttyvien nesteiden, kaasujen tai pölyn lähettyvillä.** *Sähkötyökalut aiheuttavat kipinöitä, jotka saattavat sytyttää pölyn tai höyryt.*
c) **Pidä lapset ja sivulliset poissa sähkötyökalua käytettäessä.** *Keskittymisen herpaantuminen saattaa aiheuttaa kontrollin menetyksen.*

2) Sähköturvallisuus

a) **Akkulaturin pistokkeen on oltava yhdenmukainen pistorasian kanssa. Älä koskaan muuta pistoketta millään tavoin. Älä käytä adaptereita maadoitetun akun latausjohdon kanssa.** *Muuntelemattomat ja pistorasiaan sopivat pistokkeet vähentävät sähköiskun vaaraa.*
b) **Vältä kehon osumista maadoitettuihin pintoihin kuten putkiin, lämpökennoihin, sähkölevyihin, jäähdyttimiin.** *Sähköiskun vaara kasvaa, jos keho on maadoitettu.*
c) **Älä altista sähkötyökalua sateelle tai kosteille ympäristölle.** *Sähkötyökalun sisään menevä vesi lisää sähköiskun riskiä.*
d) **Älä käytä johtoa väärin. Älä käytä sähköjohtoa sähkötyökalun kuljettamiseen, vetämiseen tai työkalun pistorasiasta irrottamiseen. Pidä johto kaukana kuumista esineistä, öljystä, terävistä kulmista tai liikkuvista osista.** *Vahingoittunut tai takertunut johto lisää sähköiskun vaaraa.*
e) **Kun käytät sähkötyökalua ulkona, käytä ulkokäyttöön soveltuvaa jatkojohtoa.** *Ulkotiloihin tarkoitetun jatkojohdon käyttö vähentää sähköiskun vaaraa.*
f) **Jos sähkötyökalun käyttö kosteassa ympäristössä ei ole vältettävissä, käytä vikavirtasuojakytkimellä (RCD) suojattua pistorasiaa.** *RCD:n käyttö vähentää sähköiskun vaaraa.*

3) Henkilöturvallisuus

a) **Ole tarkkana, kontrolloi mitä olet tekemässä ja käytä maalaisjärkeä käyttäessäsi sähkötyökalua. Älä käytä sähkötyökalua ollessasi väsynyt tai huumeiden, alkoholin tai lääkkeiden vaikutuksen alaisena.** *Hetken herpaantuminen käytettäessä sähkötyökalua saattaa aiheuttaa vakavia henkilövahinkoja.*
b) **Käytä henkilönsuojaimia (PPE). Käytä aina suojalaseja.** *Suojavarusteiden kuten pölynaamarin, liukumisen estävien jalkineiden, suojakypärän ja kuulokkeiden käyttö vähentää henkilövahinkoja.*

c) **Vältä vahingossa käynnistymisiä. Varmista, että kytkin on asennossa ”OFF” ennen pistokkeen laittamista pistorasiaan, sähkötyökaluun tarttumista tai sen kuljettamista.** *Sähkötyökalun kuljettaminen niin, että sormi on kytkimellä tai sen kytkeminen pistorasiaan niin, että kytkin on asennossa ”ON” altistaa onnettomuuksille.*

d) **Irrota kaikki säätöavaimet tai työkalut ennen sähkötyökalun käynnistämistä.** *Avain tai työkalu, joka osuu laitteen pyörivään osaan saattaa aiheuttaa vakavia henkilövahinkoja.*

e) **Älä kurkota. Säilytä aina sopiva tuki ja tasapaino.** *Tämä antaa paremman kontrollin sähkötyökalusta yllättävissä tilanteissa.*

f) **Pukeudu oikein. Älä käytä löysiä vaatteita tai koruja. Pidä hiukset asusteet etäällä liikkuvista osista.** *Löysät vaatteet, korut tai pitkät hiukset saattavat tarttua liikkuviin osiin.*

g) **Jos on tarpeen kytkeä laitteita pölynimu-** ja pölynkeräyslaitteistoon varmista, että ne on kytketty oikealla tavalla. *Näiden laitteiden käyttö saattaa vähentää pölystä aiheutuvia riskejä.*

h) **Älä koskaan anna sähkötyökalujen toistuvan käytön tuoman tuttuuden johtaa huolimattomuuteen tai sähkötyökalun turvallisuusperiaatteiden sivuuttamiseen.** *Huolimaton toiminta voi saada aikaan vakavia vammoja hetkessä.*

4) Sähkötyökalun käyttö ja turvallisuus

a) **Älä pakota sähkötyökalua. Käytä kyseiseen käyttötarkoitukseen soveltuvaa sähkötyökalua.** *Oikea sähkötyökalu suorittaa työn paremmin ja turvallisemmin sillä nopeudella, jota varten se on suunniteltu.*

b) **Älä käytä sähkötyökalua, jos kytkin ei käynnistä sitä tai pysäytä sitä oikein.** *Sähkötyökalu, jota ei voi käynnistää kytkimestä on vaarallinen ja se on korjattava.*

c) **Irrota pistotulppa virtalähteestä ja/tai poista akku sähkötyökalusta ennen säätöjen tekemistä, lisävarusteiden vaihtamista tai sähkötyökalun varastointia.** *Nämä turvallisuuteen liittyvät ennaltaehkäisevät toimenpiteet vähentävät riskiä, että sähkötyökalu käynnistyy vahingossa.*

d) **Säilytä käyttämätön sähkötyökalu lasten ulottumattomissa, eikä sitä saa käyttää henkilöiden, joilla ei ole kokemusta koneesta tai näistä ohjeista.** *Sähkötyökalut ovat vaarallisia kokemattomien henkilöiden käsissä.*

e) **Huolehdi laitteen ja lisävarusteiden huollosta. Tarkista, että liikkuvat osat ovat kohdistetut ja että ne liikkuvat vapaasti, etteivät ne ole rikki tai niissä ole muuta sellaista vikaa, joka voisi vaikuttaa sähkötyövälineen toimintaan. Jos työkalussa on vikoja, on työkalu korjattava ennen käyttöä.** *Monet onnettomuudet johtuvat huonosta huollosta.*

f) **Pidä leikkuuosat teroitettuina ja puhtaina.** *Leikkuuosien oikea huolto ja terien terävyydestä huolehtiminen vähentää leikkuuosien riskiä jumiutua ja tekee niistä helpommin kontrolloitavia.*

g) **Käytä sähkötyökalua ja lisäosia annettujen ohjeiden mukaan, huomioiden työskentelyolosuhteet ja suoritettavan työn laadun.** *Sähkötyökalun käyttö alkuperäisestä poikkeavaan tarkoitukseen saattaa aiheuttaa vaaratilanteita.*

h) **Pidä kahvoja ja tartuntapintoja kuivina, puhtaina ja vapaina öljy- ja rasvajäämistä.** *Liukkaat kahvat ja tartuntapinnat eivät salli työvälineen turvallista hallintaa ja valvontaa odottamattomissa tilanteissa.*

5) Sähkötyökalun käyttö ja turvallisuus

a) **Akun lataamiseksi käytä ainoastaan valmistajan suosittelemia akkulatureja.** *Sopiva akkulaturi ja akkutyyppi voi saada aikaan tulipalovaaran, sähköiskun, ylikuumenemisen tai syövyttävän nesteen vuodon akusta, jos sitä käytetään toisen akun kanssa.*

b) **Käytä ainoastaan sähkötyökalulle tarkoitettuja akkuja.** *Muun akkuyksikön käyttö voi aiheuttaa henkilövahinkojen ja tulipalon vaaran.*

c) **Kun akkuyksikköä ei käytetä, pidä sitä loitolla metalliesineistä, kuten klemmarit, kolikot, naulat, ruuvit tai muut pienet metalliesineet, jotka voivat aiheuttaa oikosulun.** *Akkuliittimissä tapahtuva oikosulku saattaa aiheuttaa palon tai tulipaloja.*

d) **Huonokuntoinen akku saattaa aiheuttaa akkunesteen vuotamisen. Vältä koskemasta nesteeseen. Jos nesteeseen kosketaan vahingossa, on kosketuksiin joutunut osa huuhdeltava vedellä. Jos nestettä joutuu silmiin, ota yhteyttä lääkäriin.** *Akusta vuotanut neste saattaa aiheuttaa ihoärsytystä tai palovammoja.*

e) **Älä käytä vaurioitunutta tai muokattua akkua tai sähkötyökalua.** *Vahingoittuneet tai muutetut laitteet voivat toimia odottamattomalla tavalla, jonka seurauksena voi olla tulipalon, räjähdyksen tai vammautumisen vaara.*
f) **Älä altista akkuyksikköä tai sähkötyökalua liekille tai liialliselle lämpötilalle.** *Altistuminen tulelle tai yli 130 °C:n lämpötilalle voi aiheuttaa räjähdyksen.*
g) **Noudata kaikkia latausta koskevia ohjeita äläkä lataa akkua tai sähkötyökalua ohjeissa määritetyn lämpötila- sähköinen alueen ulkopuolella.** *Väärä lataus tai lataus määrätyn lämpötila-alueen ulkopuolella voi vahingoittaa akkua ja lisätä tulipalon vaaraa.*

6) Huoltopalvelu

a) **Anna pätevän henkilökunnan korjata sähkötyökalu, käyttäen ainoastaan alkuperäisiä varaosia.** *Tämä mahdollistaa sähkötyökalun turvallisuuden ylläpitämisen.*
b) **Älä suorita korjaustoimenpiteitä akussa.** *Korjaustoimenpiteet tulee suorittaa valmistajan tai erikoistuneen huoltokeskuksen toimesta.*

1.2 TURVALLISUUTTA KOSKEVAT TIEDOT

Laitteen suunnittelussa on kiinnitetty erityistä huomiota tekijöihin, jotka voivat aiheuttaa vaaroja henkilöiden turvallisuudelle ja terveydelle. Näiden tietojen tarkoituksena on herkistää käyttäjiä ennaltaehkäisemään riskien syntymistä välttämällä toimia, jotka eivät noudata annettuja määräyksiä.



VAARA:
Ennen robottiruohonleikkurin käyttöä on tunnettava kaikki tässä asiakirjassa annetut tiedot.



VAARA:
Tätä robottiruohonleikkuria ei ole tarkoitettu lasten, fyysisesti, aistillisesti tai psyykkisesti rajoittuneiden tai kokemattomien tai asiasta tietämättömien henkilöiden käytettäväksi.



SÄHKÖVAARA:
Ennen minkä tahansa säätö- tai huoltotoimenpiteen suorittamista, kytke virransyöttö irti ja käynnistä turvalaite.



SÄHKÖVAARA:
Älä käytä robottiruohonleikkuria jos muuntajan virtajohto on vahingoittunut. Vahingoittunut johto saattaa aiheuttaa kontaktin jännitteen alaisten osien kanssa. Johto tulee vaihtaa uuteen valmistajan tai valtuutetun huoltokeskuksen tai ammattihenkilön toimesta, jotta riskitekijöiltä vältyttäisiin.



SÄHKÖVAARA:
Käytä vain valmistajan toimittamia akkulatureita ja virtalähteitä. Vääränlaisen akkulaturin ja virtalähteen käyttö voi aiheuttaa sähköiskuja ja/tai ylikuumenemista.



HUOMIO:
Jos nestettä vuotaa akusta, vuodon kohteeksi joutuneet osat on pestävä vedellä / neutralisoivalla aineella.
Vältä suoraa kosketusta akkuhappoon.
Jos ainetta joutuu silmiin, ota yhteyttä lääkäriin.



HUOMIO:
Robottiruohonleikkurin toiminnan aikana varmista, ettei käyttöalueella ole henkilöitä, erityisesti lapsia ja/tai kotieläimiä. Päinvastaisessa tapauksessa ajoita robottiruohonleikkurin toiminta ajankohtaan, jolloin kyseisellä alueella ei ole henkilöitä.



HUOMIO:
Käyttöalue ja yleensä alueet, joilla robottiruohonleikkuri voi liikkua, on rajattava fyysisellä esteellä jota ei voi ylittää.



HUOMIO:
Toiminta-alue tai laitteen käyttämät reitit sen siirtoa varten on asetettava siten, ettei niihin kuulu julkisia tiloja, esine- tai ajoneuvoille syntyvien vaarojen välttämiseksi.



HUOMIO:
Turvallisuussyistä satelliittiasemaa ei saa koskaan siirtää virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin jälkeen. Robottiruohonleikkuri voi tulla ulos ohjelmoidulta työalueelta. Jos viiteasema siirretään, uudelleenohjelmointia vaaditaan.



HUOMIO:
Älä kosketa leikkuulaitetta leikkuukorkeuden säätövaiheen aikana.



HUOMIO:
Turvallisuussyistä ja henkilö-, eläin- tai esinevahinkojen välttämiseksi, käyttäjän tulee tuntea alue ennakkoon, jolla robottiruhoonleikkuria ohjataan manuaalisesti (esimerkiksi asennusvaiheen aikana). Robotin ohjaamisen aikana kävele varoen välttäen kaatumista.



HUOMIO:
Käytä vain alkuperäisiä varaosia.



HUOMIO:
Älä muuta, peukaloi, kytke pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.



VAROITUS:
Tarkista ettei nurmikolla ole leluja, työkaluja, oksia, vaatteita tai muita esineitä, jotka voivat vahingoittaa laitetta.



KIELTO:
Älä istu robottiruohonleikkurin päälle.



KIELTO:
Älä koskaan nosta robottiruohonleikkuria terän tarkastamiseksi tai sen kuljettamiseksi kun se on ruuvattu kiinni. Älä laita käsiä ja jalkoja laitteen alle.



KIELTO:
Älä käytä robottiruohonleikkuria kun sadetin on päällä.



KIELTO:
Älä pese robottiruohonleikkuria korkeapaineisilla esisuihkeilla äläkä upota sitä osittain tai kokonaan veteen.



KIELTO:
Älä käytä robottiruohonleikkuria jos se ei ole ehjä kaikilta osiltaan. Jos vahinkoja ilmenee, vaihda vahingoittuneet osat.



KIELTO:
Robottiruohonleikkurin käyttö ja lataus on ehdottomasti kielletty räjähtävissä ja tulenaroissa ympäristöissä.



MÄÄRÄYS:
Tarkista robottiruohonleikkuri silmämääräisesti säännöllisin väliajoin varmistaaksesi, etteivät terät ja leikkuumekanismi ole kuluneet tai vahingoittuneet. Varmista, että robottiruohonleikkuri on hyvässä käyttökunnossa.



MÄÄRÄYS:
Lue koko ohjekirja huolella erityisesti kaikki tiedot, jotka koskevat turvallisuutta ja varmista, että olet ymmärtänyt sen kokonaan. Noudata tarkalleen toimintaa, huoltoa ja korjauksia koskevia ohjeita.



MÄÄRÄYS:
Huolto- ja korjaustoimenpiteitä suorittavilla työntekijöillä on oltava täydellinen laitetta koskevien ominaisuuksien ja turvamääräysten tuntemus.



KÄSINEIDEN KÄYTTÖPAKKO:
Käytä valmistajan määrittelemiä henkilönsuojaimia ja käytä suojakäsiteitä erityisesti kun toimenpiteitä suoritetaan leikkuumekanismissa.

1.3 TURVALLISET TOIMINTATAVAT

Koulutus



Koneen käyttö ilman eteen asennettua lisälaitetta on ehdottomasti kielletty.

a. Lue ohjeet huolellisesti, tutustu ohjauksiin ja laitteen oikeaan käyttöön.
b. Älä koskaan anna laitetta lasten tai fyysisesti tai henkisesti rajoittuneiden henkilöiden käyttöön, joilla ei ole tämän laitteen käyttöön liittyvä kokemusta ja tuntemusta tai sellaisten henkilöiden käyttöön jotka eivät tunne ohjeita. Paikalliset määräykset voivat asettaa rajoituksia käyttäjän iälle.
c. Työntekijää tai käyttäjää on pidettävä vastuussa onnettomuuksista tai vaaroista, jotka koskevat kolmansia tahoja tai kolmansien tahojen varusteita.

Valmistus

a. Varmista, että automaattinen ympäröivä rajoitus on ohjelmoitu oikein ohjeiden mukaan.
b. Tarkista säännöllisesti alue jossa laitetta käytetään ja ota pois kivet, tikut, johdot ja kaikki muut vieraan esineet, jotka voivat häiritä toimintaa.
c. Suorita terien, terien pulttien ja leikkuuyksikön silmämääräinen tarkastus säännöllisin väliajoin varmistaaksesi, että ne eivät ole kuluneet tai vahingoittuneet. Vaihda terät ja kuluneet tai vahingoittuneet pultit pareittain laitteen tasapainoisuuden säilyttämiseksi.
d. Kehotusmerkit on sijoitettava laitteen työalueen ympärille jos sitä käytetään julkisilla alueilla tai yleisessä käytössä olevilla alueilla. Merkeissä on luettava: ”Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy etäällä laitteesta! Valvo lapsia!”.

1.3.1 Toiminta

Yleistä tietoa

a. Älä käytä laitetta jos suojukset ovat vioittuneet tai turvalaitteet eivät ole paikalla, esimerkiksi ilman suojia.
b. Älä laita käsiä tai jalkoja pyörivien osien viereen tai alle. Pysyttele aina loitolla poistoaukosta.
c. Älä kosketa laitteen liikkuvia osia ennen kuin ne ovat pysähtyneet kokonaan.
d. Laitteen toiminnan aikana käytä aina tukevia kenkiä ja pitkiä housuja.
e. Älä koskaan nosta tai kuljeta laitetta kun sähkömoottori on käynnissä.

f. Irrota yksikön deaktivointilaite:
- Ennen kuin tukkeuma poistetaan;
- Ennen kuin laite tarkistetaan, puhdistetaan tai sitä käytetään;
- Jos laitteeseen osuu vieras esine, tarkista mahdolliset laitteeseen syntyneet vahingot;
- Jos laite alkaa täristä oudosti, tarkista se mahdollisten vahinkojen varalta ennen sen uudelleenkäynnistämistä.

g. Laitteen ollessa toiminnassa, älä jätä sitä valvomatta jos paikalla on kotieläimiä, lapsia tai muita läheisyydessä olevia henkilöitä.

Huolto ja säilytys

a. Kiristä kaikki mutterit, pultit ja ruuvit kunnolla laitteen turvallisen toiminnan takaamiseksi.
b. Tarkista robottiruohonleikkuri usein kulumisen tai vaurioitumisen varalta.
c. Turvallisuussyistä on tarpeen vaihtaa kuluneet tai vahingoittuneet osat uusiin.
d. Varmista, että terät vaihdetaan vain asianmukaisia varaosia käyttämällä.
e. Varmista, että akut on ladattu käyttämällä valmistajan suosittelemaa oikeaa akkulaturia. Väärinkäyttö voi aiheuttaa sähköiskuja, ylikuumenemista tai syövyttävän akkuhapon vuotoa.
f. Jos elektrolyytin vuotoa esiintyy pese vedellä/neutralisoivalla aineella ja käänny lääkärin puoleen jos kosketusta esiintyy silmien jne. kanssa.
g. Laitteen huolto on suoritettava valmistajan ohjeiden mukaisesti.

Jäännösriskit

- Vaikka tuote täyttää kaikki turvallisuusvaatimukset, saattaa silti esiintyä lisäriskejä, jotka johtuvat virheellisestä asennuksesta ja/tai ennalta arvaamattomista tilanteista. Sen vuoksi on välttämätöntä pitää alue, jolla tuote toimii, vapaana esineistä, ihmisistä ja eläimistä ja tiedottaa mahdollisista vaaroista kaikille henkilöille, jotka voivat päästä edes satunnaisesti työskentelyalueelle.
- Esineiden sinkoutumisvaara kehoa, eläimiä ja esineitä kohti. Pysy käytön aikana vähintään 8 metrin turvaetäisyydellä laitteesta.
- Ukkosmyrskyn ja salamaniskun uhatessa ja yleisesti ottaen huonojen sääolosuhteiden varalta on suositeltavaa olla käyttämättä tuotetta ja irrottaa kaikki oheislaitteet virtalähteestä. Jos haluat käyttää tuotetta, kytke oheislaitteet uudelleen virtalähteeseen käyttöoppaan ohjeiden mukaisesti.

2. JOHDANTO

2.1 YLEINEN JOHDANTO

2.1.1 Ohjekirjan tarkoitus

HUOMAUTUS: Tätä käyttöohjetta päivitetään ja tarkistetaan säännöllisesti. Varmista ennen koneen käyttöä, että olet ladannut viimeisimmän saatavilla olevan version.

Tämä ohjekirja on oleellinen osa laitetta ja sen tarkoituksena on antaa sen käyttöön tarvittavat tiedot.
Säilytä tätä ohjekirjaa laitteen koko eliniän ajan siten, että se on käytettävissä aina tarvittaessa.
Ohjekirjan kohteena on laitteen käyttäjä, jonka tulee lukea huolella siinä olevat tiedot ja soveltaa niitä tiukasti henkilöiden turvallisuuden varmistamiseksi ja vahinkojen syntymisen estämiseksi.
Merkittävien tekstikohtien korostamista varten on käytetty seuraavia symboleita.



VAARA \ HUOMIO \ VAROITUS:
Merkit jotka esitetään kolmiossa keltaisella taustalla ja mustalla viivalla osoittavat vaaraa \ huomiota \ varoitusta.



KIELTO:
Merkit jotka esitetään yliviivatulla ympyrällä jossa valkoinen tausta ja punainen viiva osoittavat kieltoa.



MÄÄRÄYS:
Merkit jotka esitetään ympyrällä jossa vaaleansininen tausta osoittavat määräystä.

HUOMAUTUS: Tällaisella muodolla annetut tekstit osoittavat erityisen merkittävää teknistä tietoa, jota ei voi jättää huomioimatta.

2.2 TUOTTEEN KUVAUS

Robottiruohonleikkuri (kuva 1 ja 2) on suunniteltu ja valmistettu nurmikon automaattiseen leikkaamiseen mihin kellonaikaan tahansa sekä päivällä että yöllä.
Leikattavan pinnan erilaisten ominaisuuksien mukaan, robottiruohonleikkuri voidaan ohjelmoida siten, että se työskentelee useilla rajakaapelin rajoittamilla alueilla, jotka on yhdistetty käyttämällä virtuaalisten siirtojen reittejä.
Työvaiheen aikana robottiruohonleikkuri leikkaa virtuaalisen rajan rajoittaman alueen (kuva 7.A). Kun robottiruohonleikuri on virtuaalisen rajan lähdeisyydessä (kuva 7.A) tai kohtaa esteen (kuva 7.B) se vaihtaa reittiä valitun navigointistrategia mukaan.
Robottiruohonleikkuri leikkaa rajatun nurmikon automaattisesti ja kokonaan.
Erityisten valmistajan suunnittelemien lisävarusteiden käyttö alkuperäisinä varustuksina tai erikseen hankittavina sallii kyseisen työstön erilaisten käyttötapojen mukaan, jotka on annettu tässä oppaassa ja yksittäisten varustusten ohella annetuissa ohjeissa.
Tuote toimii satelliittisignaalin avulla ja vastaanottaa satelliittikorjaustietoja STIGA-pilvipalvelusta. Robottiruohonleikkurin toimintateknologia perustuu tietojen kommunikointiin Cloud STIGAN ja robotin välillä.
Tuotteen käyttö edellyttää lisäksi mobiililaitetta (älypuhelin/tabletti), lukuun ottamatta ruohon leikkausta manuaalitilassa sekä lisävarusteiden käyttöä, joihin tarvitaan radio-ohjain (koodi 2RR001004/ST1), joka on saatavana lisävarusteena ja koostuu lähettimestä ja vastaanottimesta.
Robottiruohonleikkuri on varustettu kameramoduulilla sekä lidar- ja ultraääniantureilla, joiden tarkoituksena on havaita työalueella mahdollisesti olevat esteet ja parantaa navigointisuorituskykyä.
Käyttö mihin tahansa muuhun tarkoitukseen saattaa olla vaarallista ja aiheuttaa vahinkoja henkilöille ja/tai esineille. Väärinkäyttöön kuuluvat (esimerkkinä, mutta ei ainoastaan): henkilöiden, lasten tai eläinten kuljettaminen laitteella; laitteella kuljettavana oleminen; laitteen käyttäminen kuormien vetämiseen tai työntämiseen ilman siihen tarkoitettua, vetoon tarkoitettua lisävarustetta; koneen käyttäminen muun kuin nurmikasvillisuuden leikkaamiseen, ellei käytetä siihen tarkoitettuja ja suositeltuja erityisiä työvälineitä.

HUOMAUTUS: robottiruohonleikkurin käyttö edellyttää, että asennuspaikalla on matkapuhelinverkkoyhteys. Tarkista etukäteen, että matkapuhelinverkon kattavuus on riittävä osoitteessa stiga.com tai APP:n kautta. Verkkoyhteyden tarjoaja voi muuttua milloin tahansa kaupallisten sopimusten mukaisesti.

HUOMAUTUS: Toimiakseen robottiruohonleikkuri vastaanottaa satelliittikorjaustietoja, jotka välitetään STIGA-pilvipalvelun kautta. Satelliittikorjaussignaali on saatavilla monissa maissa. Tarkista etukäteen, että satelliittikorjaussignaali on saatavilla asennuspaikassa osoitteessa stiga.com tai sovelluksen kautta. Jos satelliittikorjaussignaali ei ole saatavilla asennuspaikassa, on asennettava satelliittiasema, joka on saatavana lisävarusteena.

2.3 KONEEN OSAT

a. Vetopyörät (kuva 1.G)
b. Kääntyvät pyörät (kuva 1.H)
c. Konsoli (ohjauspaneeli) (kuva 2.D)
d. Akun kansi (kuva 1.F)
e. Akut (kuva 2.B)
f. Lisävarusteiden pikakiinniketuet (kuva 1.E)
g. Suuritehoiset liittimet 56 V (kuva 1.C)
h. Pienitehoinen liitin 12 V (kuva 1.D)

i. Leikkuuvälineiden kokonaisuus (kuva 1.A)
j. Leikkuulaitteet (terät) (kuva 1.B)
k. Terämoottori (kuva 2.A)
l. Veto (kuva 1.I)
m. Radio-ohjain (kuva 4.D) (lisävaruste - ei sisälly)
n. Merkkivalo (kuva 2.C)
o. Lidar-anturit (kuva 2.G)
p. Ultraääni (kuva 2.H)
q. Kamera (kuva 2.F)
r. STOP-painike (kuva 2.E)
s. Ajovalot (kuva 1.M)
t. Latausliitin (kuva 1.N)
u. Hinauskoukku (kuva 2.I)

2.4 PAKKAUKSEN PURKAMINEN

Seuraavassa annetaan kaikki vaiheet pakkauksen oikean purkamisen suorittamiseksi:
1. Avaa robottiruohonleikkurin laatikko
2. Ota lisävarusteet pois;
3. Ota robottiruohonleikkuri pois laatikosta.

HUOMIO:
Poista kaikki pakkausmateriaali robottiruohonleikkurista ennen sen käyttöä.

VAROITUS:
Vammojen tai vaurioiden välttämiseksi ole varovainen robottileikkuria pakkauksesta purettaessa ja vältä kosketusta vaarallisten osien kanssa.

2.5 LISÄVARUSTEIDEN ASENNUS

Lisävarusteiden asennus selostetaan kunkin lisävarusteen mukana toimitetussa erillisessä oppaassa.

2.6 ETULISÄLAITTEEN ASENNUS

Katso lisävarusteen asennusohjeet (kuva 15, kuva 24).

HUOMAUTUS *Katso etulisälaitteen käyttöopas.*

2.7 SYMBOLIT JA KILVET (KUVA 13)



VAROITUS:
Lue käyttöohjeet ennen kuin tuote käynnistetään.



VAROITUS:
Esineiden sinkoutumisvaara kehoa kohti.



VAROITUS:
Pysy käytön aikana vähintään 8 metrin turvaetäisyydellä laitteesta.



VAROITUS:
Älä aseta käsiä tai jalkoja leikkuulaitteen aukon lähelle tai sen alle.



VAROITUS:
Pidä kaukana kuumista pinnoista.



VAROITUS:
Poista käytöstäpoistolaite ja lue ohjeet ennen minkään huolto- tai korjaustoimenpiteen suorittamista.



Suurin sallittu hinattava kuorma (100 kg) (kuva 13.C).
Ilmaisee enimmäispainon, jota kone voi hinata.



VAROITUS:
Litistymisvaara (kuva 13.B).
Tarra sijaitsee pikalukitteisten lisävarusteiden kiinnikkeiden läheisyydessä.



VAROITUS:
Älä nouse laitteen päälle.



KIELTO:
Varmista, että laitteen toiminnan aikana työalueella ei ole henkilöitä (ennen kaikkea lapsia, vanhuksia tai liikuntakyvyttömiä) eikä kotieläimiä.
Pidä lapsia, kotieläimiä ja muita henkilöitä turvaetäisyydellä kun laite on käynnissä.



KIELTO:
Älä puhdista tai pese laitetta käyttämällä painepesureita.



Käytä alkuperäistä virtalähdettä, joka vastaa tyyppikilven tietoja.



Tasavirtalähteen symboli.

IPXX

Suojausaste kiintoaineiden ja veden tunkeutumista vastaan.



Sähkö- ja elektroniikkalaiteromu, joka toimitetaan asianmukaisiin laitoksiin kierrätettäväksi ja hävitettäväksi.



Taattu äänitehotaso



Käytä suojalaseja



Käytä kuulonsuojaimia



Käytä suojakäsineitä



Käytä suojajalkineita

2.8 ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN PYSÄYTYS JA SAMMUTUS TURVAOLOSUHTEISSA



MÄÄRÄYS:
Sammuta robottiruohonleikkuri aina turvallisten olosuhteiden vallitessa ennen minkä tahansa puhdistus-, kuljetus- ja huoltotoimenpiteen suorittamista.

Menettely:

1. Jos laite on liikkeessä, se pysäyttää automaattisesti etenemisen ja terien pyörimisen, mikäli etäisyys esteestä on alle 1,10 m. Mikäli laite ei pysähdy, paina hätäpainiketta (kuva 2.E).
2. Pysäytä robottiruohonleikkuri turvatilaan painamalla painiketta **"STOP"** (kuva 3.D) ja avaa suojakansi (kuva 3.A).
3. Paina sammutuspainiketta (kuva 3.E) muutaman sekunnin ajan ja odota, että saman painikkeen led-valo sammuu.
4. Vasta LED-merkkivalon sammumisen jälkeen (kuva 3.E) irrota turva-avain (kuva 3.C) robottiruohonleikkurin sammuttamiseksi turvallisissa olosuhteissa.
5. Sulje suojakansi (kuva 3.A).
6. Robottiruohonleikkuri on pysäytetty tai sammutettu turvatilaan.

2.9 VEDON KYTKENTÄ-/IRROTUSVIPU

Vedon kytkentä-/irrotusvipu (kuva 1.L) mahdollistaa laitteen siirtämisen käsin ilman käynnistystä.
Tässä ohjausvivussa on kaksi asentoa, jotka osoitetaan seuraavilla merkeillä:



1. Veto kytketty: kun vipu on vaakasuorassa asennossa, laitetta voidaan liikuttaa moottorien avulla laitteen ollessa käynnissä.



2. Veto irrotettu: kun vipu on alaspäin käännettynä, laitetta voidaan siirtää käsin ilman käynnistystä.



HUOMIO:
Älä jätä laitetta valvomatta, kun vipu on asennossa 2 (veto irrotettu).



HUOMIO:
Siirrä laitetta manuaalisesti vain tasamaalla.



TURVAOHJE:
Vipu päälle/pois päältä ei koskaan saa olla keskiasennossa. Tämä aiheuttaa vedon ylikuumenemisen ja vaurioittaa sitä.

3. ASENNUS



VAROITUS:
Älä muuta, peukaloi, kytke pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.



SÄHKÖVAARA:
Valmistele pistorasia, joka on maassa voimassa olevien lakien mukainen.



SÄHKÖVAARA:
Toimitettua piiriä tulee suojata vikavirtasuojakytkimellä (RCD), jonka laukeamisnopeus ei ylitä 30 mA.



SÄHKÖVAARA:
Älä liitä virtalähdettä pistorasiaan jos pistoke tai johto on vahingoittunut.
Älä liitä äläkä kosketa vahingoittunutta johtoa ennen kuin se kytketään irti virransyötöstä.
Vahingoittunut johto saattaa aiheuttaa kontaktin jännitteen alaisten osien kanssa.



VAROITUS:
Virtajohdon, virtalähteen, jatkojohdon ja kaikkien muiden sähköjohtojen, jotka eivät kuulu tuotteeseen, on jäätävä leikkuualueen ulkopuolelle, jotta niitä voitaisiin pitää kaukana liikkuvista vaarallisista osista ja vahinkojen syntymistä voitaisiin estää johdoille, jotka voivat joutua kosketuksiin jännitteisten osien kanssa.

HUOMAUTUS: Toimiakseen robottiruohonleikkuri vastaanottaa satelliittikorjaustietoja, jotka välitetään STIGA-pilvipalvelun kautta. Satelliittikorjaussignaali on saatavilla monissa maissa. Tarkista etukäteen, että satelliittikorjaussignaali on saatavilla asennuspaikassa osoitteessa stiga.com tai sovelluksen kautta. Jos satelliittikorjaussignaali ei ole saatavilla asennuspaikassa, on asennettava satelliittiasema, joka on saatavana lisävarusteena (ks. luku 3.4).

3.1 ASENNUKSEEN LIITTYVIEN VAATIMUSTEN TARKASTUS

Seuraavassa annetaan tiedot, miten tarvittavat vaatimukset tarkastetaan ja puutarha valmistellaan ennen kuin asennukseen ryhdytään.

3.1.1 Puutarhan tarkastus

- Tarkista puutarhan kunto virtuaalisten rajojen, esteiden ja poissuljettavien alueiden havaintoa varten.
- Tarkista, että leikattava nurmikko on tasainen, että siinä ei esiinny kuoppia, kiviä tai muita esteitä, ja, jos tarpeen, poista ne.
- Tasoita maa siten, että lätäkköjä ei pääse syntymään sateen jälkeen.
- Ensimmäisen asennuksen yhteydessä ruohon alkukorkeuden tulee olla robottiruohonleikkurin käyttöjakson sisällä: 20-95 mm. Jos tarpeen, valmistele puutarha käyttämällä perinteistä ruohonleikkuria.

Robottiruohonleikkuri toimii satelliittisignaalin välityksellä. Satelliittisignaalin tarkkuuteen voivat vaikuttaa:
- Esteet reitillä tai työalueella, kuten tiheä puusto, pensasaidat, rajamuurit, metalliaidat, rakennukset ja heijastavat pinnat, kuten lasi- tai metalliseinät.
- Epäsuotuisat sääolosuhteet, kuten tiheä sumu, runsas pilvisyys, rankkasade tai lumisade.

Vikatilanteessa sulje alue robottiruohonleikkurin työalueen ulkopuolelle.

3.1.2 Virtuaalisten rajojen määrittelyyn kuuluvat tarkastukset

1. Tarkista, että työalueen maksimaalinen kaltevuus on 27 % tai alle (ks. kappale 8 TEKNISET TIEDOT). Virtuaalisten rajojen määrittämiseksi, noudata sääntöjä, jotka on annettu kuvassa 5.

a. jos kaltevuus on ≤ 15 %, virtuaalinen raja voidaan asemoida kuvassa osoitetulla tavalla
b. jos kaltevuus on > 15 %, asennuksessa on otettava lukuun kalteva alue noudattamalla kuvassa osoitettua etäisyyttä
c. jos kaltevuus on < 27 % ja kalteva alue ei kuulu leikattavan nurmikon osaan, noudata kuvassa osoitettua etäisyyttä
d. jos kaltevuus on > 27 %, kalteva alue on suljettava pois noudattamalla kuvassa osoitettua etäisyyttä.

VAROITUS:
Robotti voi leikata pintoja joiden maksimaalinen kaltevuus on 27 %.
Jos ohjeita ei noudateta, robotti voi liukua ja poistua työalueelta

VAROITUS:
Alueita joilla esiintyy sallittuihin nähden suurempia kaltevuuksia ei ole mahdollista leikata.
Asenna virtuaalinen raja näin ollen ennen rinnettä eristämällä kyseinen nurmikkoalue.

2. Tarkista koko työpinta: arvioi esteet ja työalueelta poissuljettavat alueet jotka on ohjelmoitava (kuva 7.B) poissuljettaviksi alueiksi.

3.2 KRITEERIT TYÖALUEIDEN JA SIIRTOREITTIEN RAJOITTAMISEKSI

VAROITUS:
Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin aikana on pysyttävä vähintään 6 metrin etäisyydellä ruohonleikkurista.

VAROITUS:
Tässä käyttöohjeessa ilmoitetut etäisyydet koskevat laitetta ruohonleikkurikäytössä. Useiden lisävarusteiden yhteydessä on viitattava kyseiseen käyttöohjeeseen.

3.2.1 Virtuaalisten rajojen minimietäisyydet ja etäisyydet rajoitusta varten

Menettely:

1. Jos paikalla on laatoitus tai tie, joka on nurmikon kanssa samalla tasolla, virtuaalinen raja voi täsmätä laatoituksen reunan kanssa (kuva 6.A).
2. Jos paikalla on uima-allas, lampi tai kaivaus, virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 3 metrin päähän (kuva 6.B). Jos uima-allas, lampi tai kaivaus on asemoitu rinteen alle, virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 5 metrin päähän (kuva 6.C).
3. Jos paikalla on ulostyöntyviä juuria, virtuaalinen raja on ohjelmoitava siten, että robottiruohonleikkurin kulku vältetään epäyhdenmukaisilla pinnoilla (kuva 6.D).
4. Virtuaalinen raja on ohjelmoitava siten, että robottiruohonleikkuri pysyttelee vähintään 1,10 m päässä alueilta joilla esiintyy soraa tai kiviä (kuva 6.E).
5. Jos kyseessä ovat kaltevat alueet, noudata ohjeita, jotka on annettu kappaleessa 3.1.2.
6. Yli 50 cm korkeiden jatkuvien rakenneosien (seinät, aidat, pensaat jne.) virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 1,10 m:n etäisyydelle niistä (kuva 6.F).
7. Kaikissa muissa tapauksissa virtuaalisen rajan on noudatettava vähintään 1,10 m:n etäisyyttä robottiruohonleikkurin ja esteen välillä (kuva 6.G/H).
8. Jos kyseessä on esteiden rajaaminen, jotka ovat alle 150 cm etäisyydellä toisistaan, rajaa ne yhtenäisenä esteenä noudattamalla edellä osoitettuja etäisyyksiä (kuva 6.I).

HUOMIO:
Käyttöalue ja yleensä alueet, joilla robottiruohonleikkuri voi liikkua, on rajattava fyysisellä esteellä jota ei voi ylittää.

VAROITUS:
Jos kaltevuus on yli 27 %, kalteva alue on suljettava leikkuualueen ulkopuolelle (ks. kappale 3.1.2).

3.2.2 Kapeat kulkuväylät

Menettely:

1. Jos paikalla on kapeita kulkuväyliä, etäisyys kahden virtuaalisen rajan välillä on oltava Z ≥ 2 m (kuva 7.C).
2. Jos kyseessä on kulkuväylä, jossa virtuaalisten rajojen välinen etäisyys Z on < 2 m, robottiruohonleikkuri ei pääse automaattisesti ahtaan alueen jälkeiselle alueelle (kuva 7.D). Tässä tapauksessa on ohjelmoitava kaksi erillistä virtuaalista leikkuualuetta (kuva 7.E) ja yhdistää ne virtuaalisella siirtoreitillä (kuva 7.F).
3. Jos näitä kahta aluetta ei ole mahdollista yhdistää virtuaalisella siirtoreitillä, ahtaan alueen) jälkeistä alueen osaa on pidettävä "suljettuna alueena" (ks. kappale 3.2.3).

3.2.3 Suljetut alueet

Alueet, joille robottiruohonleikkuri ei pääse itsenäisesti virtuaalisen siirtoreitin kautta, on ohjelmoitava "Suljetuksi alueeksi" (vaihtoehto sovelluksessa).
Jokaisella suljetulla alueella voi olla enimmäispinta-ala (katso teknisten tietojen taulukko). Jos on tarpeen kattaa laajempi alue kuin mitä yksi ainoa suljettu alue voi hallita, alue on jaettava useampaan suljettuun alueeseen. Suljettujen alueiden rekisteröinnissä on noudatettava samoja kriteerejä kuin kappaleessa 3.2.1.
Robottiruohonleikkuri on tuotava käsin jokaiselle suljetulle alueelle ja käynnistettävä manuaalisesti.

3.2.4 Siirtoreitit

Puutarhan alueet, joiden joukossa on alueita joita ei tarvitse leikata, on yhdistettävä keskenään siirtoreittien kautta. Siirtoreittien on noudatettava 20 prosentin enimmäiskaltevuusrajaa.

1. Paikanna mahdollisten reittien joukosta kätevin siirtoreitti, jonka avulla voidaan säilyttää suurin etäisyys mahdollisista esteistä ja jotka eivät kulje alueiden poikki, jotka ovat yleensä tarkoitettu parkkipaikoiksi, ajoneuvojen kulkuun tai henkilöiden kävelyreiteiksi.
2. Siirtoreitti sisältää liikkumisalueen, joka ulottuu 2 m tallennetun reitin oikealle ja 2 m vasemmalle puolelle (kuva 8.D). Seuraavia vähimmäisetäisyyksiä liikkumisalueen ja puutarhan eri osien välillä on noudatettava:

- 1,10 m:n etäisyydellä esteistä, jotka on rajattu virtuaalisilla rajoilla tai ei leikattavilla alueilla (kuva 8.A)
- 1,10 m:n etäisyydellä kiinteistä rajoittamattomista esteistä tai jatkuvista rakenteellisista elementeistä (kuva 8.B)
- 1,10 metrin etäisyydellä julkisista teistä (kuva 8.C)
- 1,10 metrin etäisyydellä uima-altaista (kuva 8.E)
- 1,10 metrin etäisyydellä kävelyteistä (kuva 8.F)
- 1,10 metrin etäisyydellä kallioista tai jyrkistä rinteistä (kuva 8.G)
- 1,10 metrin etäisyydellä jalkakäytäviltä (kuva 8.H).

3. Jos kyseessä on kapea kulkuväylä, jossa edellä mainittuja etäisyyksiä ei voida noudattaa, kulkuväylä on rajattava kulkukelvottomilla esteillä, jos niitä ei jo ole.

HUOMAUTUS: Kapeissa kulkuväylissä tallennettujen siirtoreittien satelliittisignaalin vastaanotto voi olla riittämätöntä, mikä vaikuttaa robottiruohonleikkurin toimintatarkkuuteen.

3.3 KOMPONENTTIEN ASENNUS



SÄHKÖVAARA:
Käytä vain valmistajan toimittamia akkulatureita ja virtalähteitä. Vääränlainen käyttö voi aiheuttaa sähköiskuja ja/tai ylikuumenemista.



HUOMIO:
Käsien ja jalkojen viiltovammojen vaara.
Käytä suojakäsineitä ja turvajalkineita käsien ja jalkojen viiltovammojen välttämiseksi.



HUOMIO:
Silmiin joutuvasta pölystä syntyvä vaara.
Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.



SÄHKÖVAARA:
Liitä virransyöttö vasta kaikkien asennustoimenpiteiden jälkeen. Jos tarpeen, kytke yleinen virransyöttö pois päältä asennuksen aikana.



SÄHKÖVAARA:
Sähköliitäntää varten asennusalueen läheisyyteen on asennettava sähköpistoke. Varmista, että liitäntä sähköverkkoon on yhdenmukainen käyttömaassa voimassa olevien lakien kanssa.



HUOMIO:
Toimitettua piiriä tulee suojata vikavirtasuojakytkimellä (RCD), jonka laukeamisnopeus ei ylitä 30 mA.

3.3.1 Robottiruohonleikkurin lataus asennuksen jälkeen

Ennen tuotteen ensimmäistä käyttökertaa lataa akut täyteen (katso kappale 4.5).

3.4 SATELLIITTIASEMAN ASENNUS (JOS TARPEEN)

Toimiakseen robottiruohonleikkuri vastaanottaa satelliittikorjaustietoja, jotka välitetään STIGA-pilvipalvelun kautta. Satelliittikorjaussignaali on saatavilla monissa maissa. Tarkista etukäteen, että satelliittikorjaussignaali on saatavilla asennuspaikassa osoitteessa stiga.com tai sovelluksen kautta. Jos satelliittikorjaussignaali ei ole saatavilla asennuspaikassa, on asennettava satelliittiasema, joka on saatavana lisävarusteena.
Tarkistaaksesi satelliittikorjaussignaalin saatavuuden robottiruohonleikkurin asennuspaikassa noudata sovelluksen ohjattua menettelyä.
Jos satelliittikorjaussignaali ei ole saatavilla asennuspaikassa, noudata seuraavia ohjeita satelliittiaseman asentamiseksi (ei sisälly toimitukseen).



HUOMIO:
Turvallisuussyistä satelliittiasemaa ei saa koskaan siirtää virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin jälkeen. Robottiruohonleikkuri voi tulla ulos ohjelmoidulta työalueelta. Jos viiteasema siirretään, uudelleenohjelmointia vaaditaan.



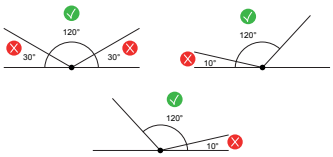
HUOMIO:
Turvallisuussyistä, jos virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi on tehty satelliittikorjaussignaalin avulla ja robottiruohonleikkuria halutaan myöhemmin käyttää satelliittiaseman kautta, uudelleenohjelmointi on tarpeen. Samoin, jos virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi on tehty satelliittiasemaa käyttäen ja robottiruohonleikkuria halutaan myöhemmin käyttää satelliittikorjaussignaalin kautta, uudelleenohjelmointi on tarpeen.

3.4.1 Satelliittiaseman asennuksen tarkistukset

SÄHKÖVAARA: Käytä vain valmistajan toimittamia akkulatureita ja virtalähteitä. Vääränlainen käyttö voi aiheuttaa sähköiskuja ja/tai ylikuumenemista.	**SÄHKÖVAARA:** Toimitettua piiriä tulee suojata vikavirtasuojakytkimellä (RCD), jonka laukeamisnopeus ei ylitä 30 mA.
SÄHKÖVAARA: Sähköliitäntää varten asennusalueen läheisyyteen on asennettava sähköpistoke. Varmista, että liitäntä sähköverkkoon on yhdenmukainen käyttömaassa voimassa olevien lakien kanssa.	**SÄHKÖVAARA:** Liitä virransyöttö vasta kaikkien asennustoimenpiteiden jälkeen. Jos tarpeen, kytke yleinen virransyöttö pois päältä asennuksen aikana.
KÄSINEIDEN KÄYTTÖPAKKO: Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.	**SUOJALASIEN KÄYTTÖPAKKO:** Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.
SÄHKÖVAARA: Älä kytke virtalähdettä pistorasiaan, jos pistoke tai kaapeli on vaurioitunut. Älä liitä äläkä kosketa vahingoittunutta johtoa ennen kuin se kytketään irti virransyötöstä. Vahingoittunut johto saattaa aiheuttaa kontaktin jännitteen alaisten osien kanssa.	

Satelliittiasema on sijoitettava ehdottomasti alueelle, jossa taivas on täysin näkyvissä. Satelliittiasema on sijoitettava häiritsevien elementtien yläpuolelle, kuten tiheä puusto, pensasaidat, rajamuurit, metalliaidat, rakennukset ja heijastavat pinnat, kuten lasi- tai metalliseinät. Sähköliitäntää vaaditaan (kuva 17).

HUOMAUTUS: Taivas katsotaan täysin näkyväksi, kun sen näkyvyys on esteetön vähintään 120° kulmassa kaikkiin suuntiin.



3.4.2 Satelliittiaseman asennusmenettely

Viitaten kuvaan 16 satelliittiaseman (A) asennus on suoritettava kiinnityskannattimen (E) avulla. Virransyöttöä varten tarvitaan virtalähde (F) ja liitäntä pistorasiaan.

Valmistele virtalähteen (F) asennusalue siten, että se on suojattu auringonsäteiltä ja että se ei missään ilmasto-olosuhteessa päädy veden alle.



HUOMIO:
Virtajohdon, virtalähteen, jatkojohdon ja kaikkien muiden sähköjohtojen, jotka eivät kuulu tuotteeseen, on jäätävä leikkuualueen ulkopuolelle, jotta niitä voitaisiin pitää kaukana liikkuvista vaarallisista osista ja vahinkojen syntymistä voitaisiin estää johdoille, jotka voivat joutua kosketuksiin jännitteisten osien kanssa.



HUOMIO:
Virtajohto ja -lähde on asemoitava siten, että ne eivät aiheuta vaaraa lapsille, henkilöille tai eläimille.



HUOMIO:
Turvallisuussyistä satelliittiasemaa ei saa koskaan siirtää virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin jälkeen. Robottiruohonleikkuri voi tulla ulos ohjelmoidulta työalueelta. Jos viiteasema siirretään, uudelleenohjelmointia vaaditaan.

Vaatimukset ja velvoitukset:

Seuraavat komponentit ovat tarpeen (ks. kuva 16):
(A) Satelliittiasema
(E) Kiinnityskannatin
(H) U-pultti kannattimen kiinnittämiseksi pylvääseen tai ruuvit sen kiinnittämiseksi seinään (eivät kuulu toimitukseen)
(G) Ruuvit satelliittiaseman kiinnittämiseksi kannattimeen
(F) Virtalähde
(L) Jatkojohto.

Menettely (kuva 18):

1. Tarkista asennusvaatimukset kappaleesta 3.4.1.
2. Kiinnitä kannatin (E) seinään (N) käyttämällä kiinnitysruuveja (eivät sisälly toimitukseen) varmistamalla, että se on vaakasuorassa. Jos asennus tapahtuu pylvääseen (M), käytä toimitukseen kuuluvaa U-pulttia (H) kannattimen kiinnittämiseksi (E).
3. Kiinnitä satelliittiasema (A) kannattimeen (E) liitintä (C) käyttämällä, joka on suunnattu alaspäin ruuveja (G) käyttämällä. Varmista, että asema on vaakasuorassa. Liitä satelliittiasema virtalähteeseen (F) tai jatkojohdon liittimen (C) kautta ja ruuvaa rengasmutteri kiinni.
4. Kiinnitä virtajohto siten, että se ei voi vahingoittua tai saada aikaan vaaraa.
5. Liitä virtalähteen pistoke (F) pistorasiaan.

HUOMAUTUS: Satelliittiaseman yläosan tulee olla mahdollisimman lähellä seinän tai pylvään yläosaa (kuva 18/19).

HUOMAUTUS: Tarvittaessa satelliittiasemaa syöttävää kaapelia voidaan jatkaa jatkokaapeleilla, jotka ovat saatavilla lisävarusteina. On sallittua käyttää korkeintaan kahta jatkojohtoa, joiden pituus on joko 5 metriä tai 15 metriä pitkää johtoa.

HUOMAUTUS: Häiriöiden välttämiseksi satelliittiasema on asennettava vähintään 400 cm:n etäisyydelle muista lähistöllä mahdollisesti olevista satelliittiasemista.



VAROITUS:
Pinnan tai pylvään, johon satelliittiasema on kiinnitetty, on oltava vakaa, eikä se saa liikkua, heilua tai pyöriä esimerkiksi kovalla tuulella tai huonolla säällä. Satelliittiaseman liike vaikuttaa robottiruohonleikkurin toiminnan tarkkuuteen.



VAROITUS:
Ole varovainen asentaessasi satelliittiasemaa. On olemassa vaara pudota korkealta tai esineiden putoamisvaara.

VAROITUS:
Jos satelliittiasemaa siirretään, suorita uudelleen virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi SOVELLUKSEN kautta.

VAROITUS:
Varmista, että satelliittiasema on asennettu täysin vaakasuoraan.

3.5 ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN ENSIMMÄINEN KÄYTTÖÖNOTTO

Robottiruohonleikkurin automaattinen toiminta edellyttää useita asetuksia, jotka tehdään mobiililaitteella (iOS- tai Android-älypuhelin), johon on asennettu “STIGA GO” -sovellus (kuva 23).
Sovellusohjelma iOS voidaan ladata iOS App Storesta. Sovellusohjelma Android voidaan ladata Google Play Storesta.
Ensiasennuksen aikana robottiruohonleikkuri on liitettävä ”STIGA.GO”-sovellukseen. Seuraa ”STIGA.GO” -sovellusohjelman ohjeita.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Esikirjautuminen

Sovellusohjelman ensimmäisen käytön yhteydessä on mahdollista:
- Siirtyä STIGA-tuotteita ja jälleenmyyjien tietoja koskeville sivuille.
- Suorittaa ensimmäinen rekisteröityminen.
- Suorittaa rekisteröityneiden käyttäjien sisäänkirjautuminen

3.5.2 Rekisteröinti (sign up)

Osiossa ”Rekisteröidy” voidaan rekisteröidä käyttäjä ja sallia pääsy kaikkiin sovellusohjelman ohjelmiin.
Käyttäjä voi suorittaa sisäänkirjautumisen oman Google-, Facebook-, ja Apple-tilin kautta tai luoda uuden tilin täyttämällä vaaditut kentät.
Rekisteröintimenettely vaatii tarkastusta sähköpostin kautta.

3.5.3 Laiteparin muodostaminen (Pairing)

Osiossa ”Laiteparin muodostaminen” voit Bluetooth®-yhteyden kautta yhdistää mobiililaitteesi ruohonleikkurirobotin ja satelliittiaseman (jos paikalla) kanssa sekä konfiguroida latausaseman.

Laiteparin muodostamiseksi robottiruohonleikkurin ja satelliittiaseman (jos sellainen on) on oltava päällä ja alle 8 metrin etäisyydellä mobiililaitteesta.
Uuden STIGA robottiruohonleikkurin lisäämiseksi, paina painiketta ”lisää laite” (+) ja suorita ohjattu menettely.
Kun laitepari on muodostettu, tuotteen pääsivu visualisoidaan, josta on mahdollista päästä erilaisiin käytettävissä oleviin valikkoihin.

HUOMAUTUS: Jos robottiruohonleikkuria ei havaita mobiililaitteella, tarkista, ettei se ole jo yhdistetty Bluetooth®-yhteyden kautta toiseen mobiililaitteeseen.

3.5.4 Etäyhteys ja sim-kortin aktivointi

Robottiruohonleikkuri on varustettu SIM-kortilla varustetulla mobiiliyhteysmoduulilla, joka mahdollistaa yhteyden STIGA-pilvipalveluun ja robottiruohonleikkurin etäohjauksen. Kun laitteen ja käyttäjätilin yhdistäminen on saatu päätökseen, SIM-kortti on aktivoitava.

Menettely:

Seuraa SOVELLUSOHJELMAN ohjeita.

3.5.5 Talli ja tuotesivu (Device page)

Osiossa ”Talli” visualisoidaan kaikki käyttäjäprofiiliin yhdistetyt Stiga-tuotteet.
Yhdistetyt tuotteet visualisoidaan selaamalla oikealle ja vasemmalle eri näyttöjen välillä.
Kussakin visualisoidussa tuotteessa on mahdollista päästä sarjaan valintoja, joiden avulla voidaan:
- Nimetä laite uudelleen tai poistaa se käyttäjätililtä.
- Päästätuotetietoihin ja ohjekirjoihin.
- Tarkistaa robottiruohonleikkurin ja viiteaseman (jos varusteena) mobiiliverkkoyhteyden tila sekä GNSS-signaalin tila.
- Suorittaa laiteohjelman päivitykset.

Osiosta ”Talli” on mahdollista päästä jokaisen yhdistetyn tuotteen ”Tuotesivulle”.
Robottiruohonleikkurin tuotesivu on jaettu kolmeen osaan:
- Robotti.
- Asetukset.
- Oma puutarha.

Osiossa ”Robotti” voidaan:
- Tarkastaa robottiruohonleikkurin tila (akun taso, toimintatila, asetettu leikkuutapa).
- Käynnistää ja pysäyttää robottiruohonleikkuri.
- Pakottaa robottiruohonleikkuri palaamaan lähtöpisteeseen.
- Käynnistää robottiruohonleikkuri työtä varten alueelle, jota ei voi saavuttaa itsenäisesti.

Osiossa ”Asetukset” voidaan:
- Valita leikkuutyyppi ”Yksittäinen leikkuu” tai ”Ohjelmoitu leikkuu”(jos saatavilla).
- Asettaa tai muuttaa työohjelmaa.
- Asettaa tai muuttaa leikkuukorkeutta.
- Käynnistää lepotila talvivarastointia varten.
- Ottaa käyttöön ja valita sadeanturin herkkyys.
- Aktivoida lisätoiminnot.

Osiossa ”Oma puutarha” voidaan:
- Rekisteröidä virtuaaliset rajat, siirtoreitit ja alueet, joita vältetään sovellusohjelmassa olevien opastettujen menetelmien kautta.
- Visualisoida puutarhan karta rekisteröityjen elementtien kanssa ja robottiruohonleikkurin asento reaaliajassa.
- Asettaa haluttu leikkaussuunta.
- Käynnistää robottiruohonleikkuri leikkuuta varten erityisellä puutarhan alueella

3.5.6 Robottiruohonleikkurin alustus

Robottiruohonleikkurin alustus on pakollinen ja sitä pyydetään sovellusohjelmasta:
- Tuotteen ensimmäisen käynnistyksen yhteydessä.
- Kun robottiruohonleikkuri laitetaan päälle tai käynnistetään uudelleen.
- Kun robottiruohonleikkuri siirretään manuaalisesti.

Menettely tuotteen ensimmäisen käynnistyksen yhteydessä:
1. Käynnistä alustus sovellusohjelman pyytämällä tavalla ja odota, että menettely suoritetaan loppuun. Robottiruohonleikkuri kulkee eteenpäin suorittamalla kolme noin 1 metrin askelta.

Menettely jos robottiruohonleikkuri laitetaan päälle tai sitä siirretään manuaalisesti:

1. Aseta robottiruohonleikkuri ohjelmoidun alueen sisälle siten, että se voi edetä eteenpäin vähintään 3 m jäämällä virtuaalisen rajan sisälle kohtaamatta esteitä.
2. Käynnistä alustus sovellusohjelman pyytämällä tavalla ja odota, että menettely suoritetaan loppuun. Robottiruohonleikkuri kulkee eteenpäin suorittamalla kolme noin 1 metrin askelta.

3.5.7 Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi

Ennen kuin jatkat ohjelmointia, varmista, että olet suorittanut seuraavat vaiheet: laiteparin muodostaminen (Kappale 3.5.3) ja robottiruohonleikkurin alustaminen (kappale 3.5.6).

Eri alueiden ja suljettujen alueiden virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi suoritetaan vastaavien “STIGA.GO” -sovellusohjelmassa olevien ohjattujen menettelyjen kautta. Menettelyt vaativat robottiruohonleikkurin manuaalista ohjaamista kulkemalla sen vieressä (kappale 3.2).

Vaatimukset ja velvoitukset:

- Android- tai iOS-mobiililaite, joka on yhdistetty Internetiin (ei sisälly toimitukseen) (kuva 20.A).

Robottia voidaan ohjata:

- Sovelluksen virtuaalisen ohjaussauvan kautta (kuva 20.B).

Seuraavassa annetaan merkittävimmät vaiheet:

1. Lataa ”STIGA GO” -SOVELLUS Google Play kaupasta Android-laitteille tai App Storesta iOS-laitteille.
2. Noudata robotin käynnistysmenettelyä, joka on annettu SOVELLUSOHJELMASSA.
3. Ohjaa robottiruohonleikkuria virtuaalisella ohjaussauvalla kohdassa jossa ohjelmointi halutaan aloittaa.
4. Aloita rajojen tai virtuaalisten reittien rekisteröinti painamalla tarkoituksenmukaista näppäintä.
5. Ohjaa robottiruohonleikkuria virtuaalisella ohjaussauvalla ohjelmoitavan alueen tai reitin pituudella. Virtuaalisen rajan alku- ja loppupisteen on osuttava yhteen. On myös mahdollista tallentaa alue- tai virtuaalireittejä pisteestä pisteeseen -menetelmällä. Tässä tapauksessa robotti tallentaa alueen rajat tai reitin käyttäjän valitsemien pisteiden välisten suorien viivojen sarjana.

HUOMIO:
Noudata minimietäisyyksiä esteistä ja ohjeista, jotka on annettu kappaleessa 3.2.1.

6. Vahvista rekisteröinti.

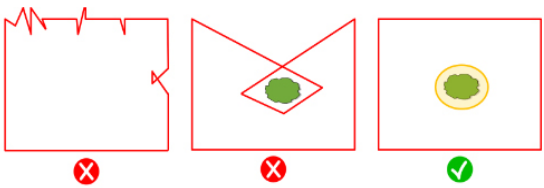
HUOMAUTUS: Virtuaalisten rajojen ohjelmoinnin lopussa robottiruohonleikkuri kulkee pitkin virtuaalista reittiä tarkistaakseen, onko ohjelmointi suoritettu oikein.

HUOMAUTUS: Jotta puutarhan eri alueita voidaan hallita eri tavoin, voidaan ohjelmoida useita virtuaalisia vyöhykkeitä.

HUOMAUTUS: Ennen siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointia, ohjelmoi virtuaaliset rajat.

HUOMAUTUS: Älä siirrä robottiruohonleikkuria käsin. Jokainen robottiruohonleikkurin manuaalinen siirto vaatii alustusmenettelyn toistamista.

HUOMAUTUS: Jotta robottiruohonleikkuri toimisi oikein, vältä risteyksiä ja/tai päällekkäisyyksiä virtuaalisen reitin sisällä.





HUOMIO:
Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin aikana on pysyttävä vähintään 6 metrin etäisyydellä ruohonleikkurista.



HUOMIO:
Toiminta-alue tai laitteen käyttämät reitit sen siirtoa varten on asetettava siten, ettei niihin kuulu julkisia tiloja, yleisesti parkkipaikoiksi tarkoitettuja alueita, ajoneuvojen kulkuun tarkoitettuja alueita tai alueita, joilla kulkee henkilöitä, henkilö-, esine- tai ajoneuvoille syntyvien vaarojen välttämiseksi.



HUOMIO:
Turvallisuussyistä ja henkilö-, eläin- tai esinevahinkojen välttämiseksi, käyttäjän tulee tuntea alue ennakkoon, jolla robottiruohoonleikkuria ohjataan manuaalisesti.
Robotin ohjaamisen aikana kävele varoen välttäen kaatumista.



HUOMIO:
Käyttöalue ja yleensä alueet, joilla robottiruohonleikkuri voi liikkua, on rajattava fyysisellä esteellä jota ei voi ylittää.
Tee esteestä asianmukainen tai valvo robottiruohonleikkuria sen toiminnan aikana.

3.5.8 Puutarhan kartta

Osiosta ”Oma puutarha” on mahdollista päästä puutarhan karttaan ja visualisoida:
- Virtuaaliset rajat.
- Vältettävät alueet.
- Siirtoreitit.
- Robottiruohonleikkurin asento reaaliajassa.
- Vastaava paluureitti.

3.5.9 Yksittäinen leikkaus (spot cut)

Jos se on asetettu kohtaan ”Yksittäinen leikkuu”, robottiruohonleikkuri työskentelee suorittamalla yksittäisen työjakson.

HUOMAUTUS: kun robottiruohonleikkuri päättää koko puutarhan kattavan leikkuujakson, se palaa keräyspisteeseen.

HUOMAUTUS: Kun robottiruohonleikkuri lopettaa yhden alueen kattavuusjakson, se jatkaa suoraan seuraavalle leikkuualueelle.

3.5.10 Tietopaketin hallinta

Tarkista tietopaketin käyttöehdot osoitteessa Stiga.com.

3.5.11 Näppäimistön lukitus (App Lock)

Jotta lapset tai asiattomat henkilöt eivät voisi käyttää robottiruohonleikkuria, näppäimistön käyttö voidaan lukita. Näin robottiruohonleikkuria voidaan ohjata vain sovelluksen kautta.

Menettely:
1. Aktivoi tai deaktivoi näppäimistön lukitus/App Lock sovelluksen ”asetukset” valikosta.

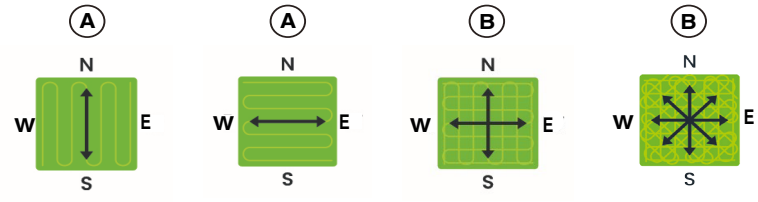
HUOMAUTUS: Kun toiminto on aktiivinen, näppäimistön lukitus pysyy aktiivisena, vaikka robottiruohonleikkuri kytketään pois päältä.

3.5.12 Halutun navigointitilan asettaminen

Toiminnon avulla voidaan asettaa navigointitapa jonka avulla robottiruohonleikkuri liikkuu puutarhassa ruohonleikkuun aikana.

On mahdollista valita eri leikkuusuunnat (A) tai niiden yhdistelmä (B). Valittua leikkaussuuntaa on myös mahdollista hienosäätää, jotta se mukautuu puutarhan rakenteisiin tai muotoihin. Säätö voidaan suorittaa alueella -90° - +90° 0,1°:n tarkkuudella.

Käyttäjän tekemä navigointitilan muutos alueella, jonka leikkuu on aloitettu mutta jota ei ole vielä saatu päätökseen, tulee voimaan sen jälkeen, kun kyseisen alueen leikkuu on saatu päätökseen.



Menettely:

1. Valitse haluamasi navigointitila sovelluksen ”asetukset”-valikosta.
2. Säädä tarvittaessa leikkaussuuntaa painikkeilla "+" ja "-", kunnes saavutat halutun asetuksen.

3.5.13 Reunan leikkuu (Border cut)

Osiossa ”Reunan leikkuu”, jos aktivoitu, puutarhan reunan leikkuu ja alueet, joita ei haluta leikata, kytketään päälle. Robottiruohonleikkuri suorittaa reunan leikkuun sen jälkeen, kun ohjelmoidun alueen leikkuu on suoritettu loppuun.

Menettely:

1. Aktivoi toiminto ”reunan leikkuu” sovelluksen ”asetukset”-valikosta. Toiminto on mahdollista aktivoida erikseen jokaiselle ohjelmoidulle virtuaaliselle alueelle tai leikkuukieltoalueelle.

3.5.14 Sadetunnistin

Toiminnon ”Sadetunnistin” avulla robottiruohonleikkurissa oleva sadeanturi voidaan ottaa käyttöön tai pois käytöstä.

Menettely:

1. Aktivoi toiminto sovellusohjelman valikosta ”asetukset”.

3.5.15 Ohjelmiston päivitys (Firmware Update)

Tuotteen ohjelmiston päivityksistä, mikäli saatavilla, ilmoitetaan tuotteen visualisointisivulla ”Tallissa”.

3.5.16 Profiili / suosikkijälleenmyyjän valinta / viestit

Osiosta ”Profiili” on mahdollista muuttaa tilin tietoja ja vaihtaa salasanaa.

”Dealer” -osion kautta on mahdollista valita viitehuoltokeskus.

”Messages” -osion avulla voidaan visualisoida viestejä\tietoja.

3.5.17 Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden muuttaminen tai poistaminen

Eri alueiden virtuaalista rajaa voidaan muuttaa kahdella tavalla:
- Kohteen poistaminen: kohde poistetaan kokonaan ja vaaditaan uusi rekisteröinti.
- on mahdollista muuttaa vain osaa kohteesta poistamatta sitä kokonaan.

Jos siirtoreittejä tai vältettäviä alueita on tarpeen muuttaa, ne on poistettava ja rekisteröitävä uudelleen.

Menettely:
1. Voit poistaa kartan kohteen valitsemalla sen sovelluksen "asetukset"-valikosta ja painamalla "poista"-painiketta.
2. Voit muuttaa virtuaalista aluetta valitsemalla haluamasi virtuaalisen alueen sovelluksen "Asetukset"-valikosta ja painamalla "Muokkaa"-painiketta. Seuraa sitten sovellusohjelman ohjeita.

3.5.18 Puutarha-alueiden leikkausprioriteettien asettaminen

Puutarhan eri virtuaaliset alueet leikataan siinä järjestyksessä kuin ne on rekisteröity.

Yksittäisten alueiden leikkausprioriteettia on mahdollista muuttaa leikkausjärjestyksen muuttamiseksi.

Menettely:

1. Valitse haluamasi virtuaalinen leikkausalue sovelluksen "Asetukset"-valikosta ja vedä se haluttuun kohtaan alueiden luettelossa.

HUOMAUTUS: Kunkin puutarha-alueen kohdalla ilmoitetaan myös leikkuun valmistumisprosentti, mikä osoittaa, mitkä alueet on jo leikattu kokonaan ja kuinka pitkälle leikattava alue on edennyt.

3.5.19 Tilapäinen leikkuukieltoalue (jos saatavilla)

"Tilapäinen leikkuukieltoalue" -toiminnon avulla osa puutarhasta voidaan tilapäisesti sulkea leikkuualueen ulkopuolelle. Valittavissa olevan alueen on oltava käyttäjän valitsemien pisteiden A ja B ja niitä yhdistävän suoran segmentin välinen osa kehästä. Valittu alue ei voi kulkea siirtoreittien läpi.
Robottiruohonleikkuri ei mene poissuljetulle alueelle ennen kuin asetettu aika on kulunut, mutta jatkaa työskentelyä puutarhan muissa osissa.

Menettely:

1. Aktivoi toiminto sovellusohjelman valikosta ”asetukset”.
2. Valitse ohjatun sovelluksen avulla puutarhan osa, joka halutaan sulkea pois, ja aseta haluamasi kesto.

3.5.20 Pysy poissa (Stay Away) (jos saatavilla)

"Pysy poissa" -toiminnon (Stay Away) avulla osa puutarhasta voidaan tilapäisesti sulkea leikkuualueen ulkopuolelle. Valittavissa oleva alue on ympyrä, jonka säteen käyttäjä valitsee ja jonka keskipisteenä on mobiililaitteen GPS-sijainti tai virtuaalikartalta valittu piste. Valittu alue ei voi kulkea siirtoreittien läpi.
Robottiruohonleikkuri ei mene poissuljetulle alueelle ennen kuin asetettu aika on kulunut, mutta jatkaa työskentelyä puutarhan muissa osissa.

Menettely:
1. Aktivoi toiminto sovellusohjelman valikosta ”asetukset”.
2. Valitse ohjatun sovelluksen avulla puutarhan osa, joka halutaan sulkea pois, ja aseta haluamasi kesto.

HUOMAUTUS: Jos ympyrän keskipisteen asettamiseen käytetään mobiililaitteen GPS-sijaintia, tämän pisteen ja siten leikkausalueen sijainti riippuu mobiililaitteesta GPS signaalin tarkkuudesta, joka on yleensä +/- 5 metriä.

4. TOIMINTA

Vaatimukset ja velvoitukset:
- Satelliittiseman asennus tarvittaessa (katso kappale 3.4).
- Nurmikon lähtökorkeus robottiruohonleikkurin käyttöalueen sisällä: 20-95 mm.
- Ladatut akut (katso kappale 4.5).
- Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi (katso kappale 3.5.7).
- Leikkuukorkeus säädetty asianmukaisesti (ks. kappale 4.7).

4.1 KÄYTTÖÖNOTON KOMPONENTIT

1. Mobiililaite (ei sisälly toimitukseen) (kuva 4.C).
2. Akut (toimitetaan laitteen oston yhteydessä) (kuva 4.B).
3. Laturi (sisältyy laitteeseen) (kuva 4.A).
4. Radio-ohjain (lisävaruste – ei sisälly) (kuva 4.D).

4.2 TURVALAITTEIDEN TARKASTUS ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN KÄYNNISTYSTÄ VARTEN

Robottiruohonleikkurin käynnistämiseksi on ohjelmoitava virtuaaliset rajat, siirtoreitit ja vältettävät alueet (katso kappale 3.5.7).

Vaatimukset ja velvoitukset:
- Turva-avain.

Menettely:
1. Tarkista, että turva-avain on asetettu. Jos sitä ei ole asetettu, robottiruohonleikkuri ei käynnisty.
2. Tarkista, että pysäytyspainike **"STOP"** ei ole päällä. Jos sitä on painettu, se pysäyttää robottiruohonleikkurin ja avaa ohjauskonsolin suojakannen.
3. Tarkista robottiruohonleikkurin oikea asemointi maahan. Jos kyseessä on liiallinen kaltevuus (≥ 27%) tai nousu, kallistusanturit (kallistusmittari) pysäyttävät robottiruohonleikkurin.

4.3 ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN MANUAALINEN TOIMINTA

Tässä tilassa robottiruohonleikkuri suorittaa yhden työjakson, palaa tapaamispisteeseen ja jää sinne seuraavaan manuaaliseen käynnistykseen asti.

Laitteen käyttämiseksi on suoritettava virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi (katso kappale 3.5.7).

Menettely:
1. Aseta robottiruohonleikkuri asennusalueen sisälle.
2. Paina painiketta **" STOP"** (kuva 2.D) ja avaa suojus (kuva 3.A) ja mene ohjauskonsolille (kuva 3.B).
3. Paina painiketta **"ON/OFF"** (kuva 3.E) 5 sekunnin ajan robottiruohonleikkurin käynnistämiseksi.
4. Paina painiketta **"TOIMINTATAVAN VALINTA"** (kuva 3.F), kunnes vilkkuu pelkkä kuvake **"YKSITTÄINEN TYÖJAKSO"** (kuva 3.L).
5. Paina painiketta **"VAHVISTA"** (kuva 3.G). Kuvake (kuva 3.L) syttyy palamaan kiinteällä valolla toimenpiteen vahvistamiseksi.
6. Sulje suojakansi (kuva 3.A).
7. Robottiruohonleikkuri alkaa työskennellä.

HUOMAUTUS: Jos painikkeen **"VAHVISTA"** jälkeen painetaan painiketta **"TOIMINTATAVAN VALINTA"** , valittuja toimintoja vastaavat kuvakkeet alkavat vilkkua uudelleen pyytäen vasta valitun toiminon vahvistamista. Paina painiketta **"VAHVISTA"**. Kuvakkeiden valo palautuu kiinteäksi.

VAROITUS:
Jos suojakansi avataan työskentelyn aikana, valittuihin toimintoihin liittyvät kuvakkeet vilkkuvat osoittaakseen, että toiminto on vahvistettava ennen suojakannen sulkemista. Jos suojakansi suljetaan painamatta painiketta "VAHVISTA", robotti ei suorita mitään toimenpidettä ennen kuin käyttäjä antaa uuden ohjauksen.

4.4 ROBOTTIRUOHONLEIKKURISSA OLEVIEN OHJAUSTEN KUVAUS

Luettelo ohjauksista, merkkivaloista ja niiden toiminta:

- Painike **"STOP"** (kuva 2.D): sitä käytetään robottiruohonleikkurin turvapysäytystä varten.
- **KUPUKANTAINEN HÄTÄPAINIKE** (kuva 2.E) : sen avulla kone voidaan pysäyttää välittömästi hätätilan syntyessä.
  Painikkeeseen kuuluu kaksi asentoa:



1. Aktivoitu: hätäpainiketta painamalla leikkuuvälineen moottorit ja vetoa koskeva ohjaus pysähtyvät.



2. Uudelleenaktivointi: käännä hätäpainiketta myötäpäivään kaikkien toimintojen palauttamiseksi ennalleen. Koneen käynnistetään toistamalla käynnistysmenettely avainta käyttämällä (kappale 4.2).

HUOMAUTUS: Jos hätäpainike on kytketty päälle, laitetta ei ole mahdollista käynnistää.

HUOMIO:
Hätäpainiketta ei koskaan saa käyttää tavanomaisena tapana laitteen pysäyttämisessä.

- **"TURVA-AVAIN"** (kuva 3.C): sitä käytetään robottiruohonleikkurin turvallista sammuttamista varten.
- Painike **"ON/ OFF"** (kuva 3.E): sitä käytetään robottiruohonleikkurin käynnistämiseen ja sammuttamiseen ja hälytysten nollaamiseen.
- Painike **"TOIMINTATAVAN VALINTA"** (kuva 3.F): sitä käytetään robottiruohonleikkurin toimintatavan valintaan ja paluun pakottamiseen lähtöpisteeseen.
- Painike **"VAHVISTA"** (kuva 3.G): sitä käytetään vahvistamaan valittu toimintatapa.
- Palava kuvake **"OHJELMOITU OHJELMA"** (kuva 3.I): sitä käytetään visualisoimaan ohjelmoidun ohjelman (jos saatavilla) asetus.
- Palava kuvake **"YKSITTÄINEN LEIKKUU"** (kuva 3.L): sitä käytetään visualisoimaan yksittäisen työjakson asetus.
- Palava kuvake **"PALUU LÄHTÖPISTEESEEN"** (kuva 3.H): sitä käytetään pakotettuun palaamiseen robottiruohonleikkurin lähtöpisteeseen.
- Painike**"Bluetooth®"** (kuva 3.M): Huoltokeskus käyttää sitä vain diagnostiikkatarkoituksiin.
- Palava kuvake **"HÄLYTYS"** (kuva 3.N): tarkoitettu hälytystilojen näyttämiseen.
- Palava kuvake **"AKKU"** (kuva 3.O): sitä käytetään visualisoimaan akun lataustilaa.

4.4.1 Robotin turvallinen pysäytys - Stop-painike

Painike **"STOP"** on ohjaus, joka pysäyttää robottiruohonleikkurin turvalliseen tilaan, oli kyseessä sitten mitä tahansa toimintatila.

Menettely:
1. Paina painiketta **"STOP"** kun robottiruohonleikkuri on liikkeessä tai pysähtynyt.
2. Kun painiketta **"STOP"** painetaan, robottiruohonleikkuri pysähtyy ja suojakansi aukeaa, jonka kautta päästään muihin robotin ohjauksiin.

4.4.2 Turvallinen sammutus - Turva-avain

Kun turva-avain otetaan pois, robottiruohonleikkuri voidaan sammuttaa turvallisesti.



MÄÄRÄYS:
Ota turva-avain aina pois ennen puhdistus-, kuljetus- ja huoltotoimenpidettä.

Menettely:
1. Paina painiketta **"STOP"** suojakannen avaamiseksi ja ohjauskonsoliin pääsemiseksi.
2. Paina sammutuspainiketta muutaman sekunnin ajan ja odota, että saman painikkeen led-valo sammuu.
3. Kun led-valo on sammunut, ota turva-avain pois robottiruohonleikkurin sammuttamiseksi turvatilassa. Säilytä turva-avainta turvallisessa paikassa.
4. Kun huoltotoimenpiteet on suoritettu, aseta turva-avain paikoilleen robottiruohonleikkurin käynnistämiseksi.

4.4.3 Käynnistys ja sammutus - Painike ON/ OFF

Painikkeen **"ON/OFF"** avulla robottiruohonleikkuri voidaan käynnistää ja sammuttaa manuaalisesti.

Menettely:
1. Paina painiketta **"STOP"** suojakannen avaamiseksi ja ohjauskonsoliin pääsemiseksi.
2. Paina painiketta **"ON/ OFF"** 5 sekunnin ajan robottiruohonleikkurin käynnistämiseksi tai sammuttamiseksi.

HUOMAUTUS: Robottiruohonleikkurin käynnistämistä varten vaaditaan, että turva-avain on paikallaan.

HUOMAUTUS: Jos paikalla on aktiivisia hälytyksiä, painikkeen **"ON/ OFF"** kaksoispainallus nollaa hälytykset.

4.4.4 Yksittäisen työjakson valinta / pakotettu paluu tapaamisposteeseen - Toimintatavan valintapainike

Robottiruohonleikkuri toimii seuraavassa kuvattujen mahdollisten valintojen mukaan.

NÄPPÄIMISTÖN VALINTA JA ROBOTIN TOIMINTA

YKSITTÄINEN TYÖJAKSO

Robottiruohonleikkuri suorittaa yksittäisen pakotetun työjakson ja palaa tapaamispisteeseen.
Robottiruohonleikkuri jää asemaan, kunnes käyttäjä suorittaa manuaalisen toimenpiteen.



PALUU TAPAAMISPISTEESEEN

Robottiruohonleikkuri palaa tapaamispisteeseen.
Robottiruohonleikkuri jää asemaan, kunnes käyttäjä suorittaa manuaalisen toimenpiteen.



Menettely:
1. Paina painiketta **"STOP"** suojakannen avaamiseksi ja ohjauskonsoliin pääsemiseksi.
2. Paina painiketta **"TOIMINTATAVAN VALINTA"** kunnes toimintoja vastaavat kuvakkeet vilkkuvat, jotka halutaan aktivoida. Valittuja toimintoja koskevat kuvakkeet vilkkuvat.
3. Paina painiketta **"VAHVISTA"**. Valittuja toimintoja koskevat kuvakkeet syttyvät palamaan toimenpiteen vahvistamiseksi.

4. Sulje suojakansi.
5. Robottiruohonleikkuri alkaa työskennellä asetetun toimintatavan mukaan.

HUOMAUTUS: Jos painikkeen **"VAHVISTA"** jälkeen painetaan painiketta **"TOIMINTATAVAN VALINTA"** , valittuja toimintoja vastaavat kuvakkeet alkavat vilkkua uudelleen pyytäen vasta valitun toiminon vahvistamista. Paina painiketta **"VAHVISTA"**. Kuvakkeiden valo palautuu kiinteäksi.

VAROITUS:
Jos suojakansi avataan sekä työskentelyn aikana että robotti tapaamispisteessä, valittuja toimintoja koskevat kuvakkeet vilkkuvat osoittaen, että toimenpide on vahvistettava ennen kannen sulkemista uudelleen. Jos suojakansi suljetaan painamatta painiketta "VAHVISTA", robotti ei suorita mitään toimenpidettä ennen kuin käyttäjä antaa uuden ohjauksen.

HUOMAUTUS: Jos robotin akku on loppu, akun kuvake vilkkuu punaisena osoittaen, että valittua toimintoa ei ole mahdollista suorittaa.

HUOMAUTUS: Robottiruohonleikkuri käynnistyy vasta sitten kun suojakansi on suljettu.

4.4.5 Bluetooth® -tilan visualisointi - bluetooth®-painike

Robottiruohonleikkuri hallinnoi automaattisesti Bluetooth®-yhteyttä ulkoisiin mobiililaitteisiin. Bluetooth®-yhteys on käytettävissä aina, kun robottiruohonleikkuri on kytketty päälle. Robottiruohonleikkuriin voidaan yhdistää vain yksi mobiililaite kerrallaan Bluetoothin® kautta. Robottiruohonleikkuri kytkeytyy irti automaattisesti laitteesta kun sovellusohjelma suljetaan. Huoltokeskus käyttää "**BLUETOOTH®**" painiketta vain diagnostiikkatarkoituksiin.

HUOMAUTUS: Laiteparin muodostamista varten robottiruohonleikkurin kanssa Bluetooth®-yhteyttä käyttämällä, katso kappale 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Hälytystilojen visualisointi - hälytyskuvake

Palava kuvake **"HÄLYTYS"** osoittaa toimintahäiriötä.

Menettely:
1. Paina painiketta **"STOP"** suojakannen avaamiseksi ja ohjauskonsoliin pääsemiseksi.
2. Tarkista hälytystila punaisen valokuvakkeen avulla, joka voi palaa tasaisesti tai vilkkua.
3. Kun häiriö on ratkaistu, sammuta robottiruohonleikkuri painikkeella **"ON/OFF"**, odota muutama sekunti ja käynnistä robottiruohonleikkuri uudelleen painikkeella **"ON/OFF"**. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltokeskukseen.

HUOMAUTUS: Virheitä koskevat yksityiskohdat voidaan visualisoida sovellusohjelman kautta.

HUOMAUTUS: Jotkin virhetyypit voidaan nollata etänä sovelluksen kautta.

HUOMAUTUS: Joitakin virhetyyppejä ei voida nollata etänä, vaan ne on pakollisesti nollattava robottiruohonleikkurin näppäimistöä käyttäen eurooppalaisen turvallisuusstandardin EN-50636 mukaisesti.

4.5 AKUN LATAAMINEN

HUOMAUTUS: Lataus on suoritettava yksinomaan akkulaturia käyttämällä (kuva 4.A). Muun tyyppisten latausjärjestelmien käyttö voi aiheuttaa akun vahingoittumisen ja tehdä siitä korjauskelvottoman.

HUOMAUTUS: Suositeltu latauslämpötila on 4–40 °C.

4.5.1 Akun latauksen visualisointi- akkukuvake

Palava kuvake ”**AKKU**” sallii akun lataustilan visualisoinnin.

Menettely:

1. Paina painiketta **”STOP”** suojakannen avaamiseksi ja ohjauskonsoliin pääsemiseksi.
2. Tarkista akkujen lataustila palavan kuvakkeen kautta:
   - Sininen kuvake: akku on ladattu (varaustaso >40 %).
   - Punainen kuvake: akun varaustaso laskee (varaustaso 15-40 %).
   - Vilkkuva punainen kuvake: akun varaustaso on alhainen (varaustaso <15 %).
3. Jos robottiruohonleikkuri on latausvaiheessa, palava kuvake (kuva 3.O) vilkkuu sinisenä.

HUOMAUTUS: Jos ohjauksen painalluksen yhteydessä akun kuvake (kuva 3.O) vilkkuu nopeasti punaisena, toimenpidettä ei ole mahdollista suorittaa ja akku on ladattava manuaalisesti (ks. kappale 4.5.3).

4.5.2 Laitteeseen asennettujen sisäisten akkujen lataaminen

Menettelyn **”AKUN LATAAMINEN”** avulla robottiruohonleikkuri voidaan ladata manuaalisesti:

1. Aseta robottiruohonleikkuri pistorasian lähelle.
2. Paina painiketta **” STOP”** (kuva 2.D) ja avaa suojus (kuva 3.A) ja mene ohjauskonsolille (kuva 3.B).
3. Irrota avain (kuva 3.C).
4. Liitä varusteena annettu akkulaturi (kuva 4.A) asianmukaisella vastaavan liittimen kiinnitys bajonetilla (kuva 9.A).
5. Kytke laturi verkkovirtaan asettamalla pistoke paikalleen (kuva 9.B).
6. Palava kuvake **”AKKU”** (kuva 3.O) vilkkuu sinisenä, robottiruohonleikkuri on latauksessa.
7. Sulje suojakansi (kuva 3.A).
8. Jätä robottiruohonleikkuri lataukseen, kunnes akut ovat täysin latautuneet.
9. Kun täysi lataus on saavutettu, irrota laturi latausliitännästä.
   - Kierrä liittimen lukitusrengasta vastapäivään (kuva 9.C)
   - Vedä liitin ulos (kuva 9.D).

Latauksen aikana akun merkkivalot (kuva 3.O) vilkkuvat asteittain. Kun kukin latauskynnys saavutetaan, vastaava LED-valo jää palamaan kiinteänä kun taas muut jatkavat vilkkumista.

HUOMAUTUS: Akkujen lataus ennen talvisäilytystä on suoritettava kappaleen 6.2 mukaisesti.

4.5.3 Laitteen ulkopuolisten akkujen lataaminen turvallisissa olosuhteissa

Akun voi ladata itsenäisesti samalla laturilla, jota käytetään laitteen lataamiseen:

1. Ota akku pois paikoiltaan (kuva 11.E)
2. Aseta akku kuivaan, turvalliseen ja vakaaseen paikkaan
3. Poista liittimen kuminen suojatulppa
4. Kytke laturi verkkovirtaan asettamalla pistoke paikalleen
5. Liitä toimitukseen kuuluva laturi akun latausliitäntään käyttäen liittimen bajonettikiinnitystä. Katso akun käyttöopas.

HUOMAUTUS: Latauksen aikana kaikki laitteen toiminnot on kytketty pois.



HUOMIO:
Älä lataa yksittäistä akkua laitteeseen asennettuna.

HUOMAUTUS: Robottiruohonleikkurin akut ovat kuluvia osia, ja niiden latauskapasiteetti vähenee ajan myötä, mikä lyhentää robottiruohonleikkurin työskentelyautonomiaa kuitenkaan vaarantamatta sen toimintaa.

4.6 AKKUJEN ASETTAMINEN JA IRROTTAMINEN KONEESTA

HUOMIO:
Sammuta robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8).

4.6.1 Akkujen asettaminen

1. Avaa akkulokeron kansi (kuva 10). Kone sammuu automaattisesti akkulokeron kannen avaamisen yhteydessä.
2. Aseta akku akkulokeroon (kuva 11.A).
3. Kytke liitin koneeseen painamalla se pohjaan (kuva 11.B).
4. Sulje akkukansi (kuva) 10).
5. Aloittaaksesi työn käynnistä laite uudelleen.

4.6.2 Akkujen ottaminen pois

1. Avaa akkulokeron kansi (kuva 10).
2. Kierrä liittimen lukitusrengasta vastapäivään (kuva 11.C).
3. Vedä liitin ulos (kuva 11.D).
4. Ota akku pois akkulokerosta (kuva 11.E).
5. Sulje akkukansi (kuva) 10).

4.7 LEIKKUUKORKEUDEN SÄÄTÖ

Menettely **"LEIKKUUKORKEUDEN SÄÄTÖ"** kuvaa miten leikkuuterien korkeutta säädetään. Leikkuukorkeuden säätämiseksi, noudata SOVELLUSOHJELMASSA annettua ohjattua menetelmää.

HUOMIO:
Älä kosketa leikkuulaitetta leikkuukorkeuden säätövaiheen aikana.

HUOMIO:
Varmista terän korkeudensäätöjärjestelmän moitteeton toiminta varmistamalla, että terien ja terämoottorin suojapellin läheisyyteen ei kerry ruohon jäänteitä tai likaa.

4.8 KAMERAMODUULI, LIDAR-ANTURIMODUULI JA ULTRAÄÄNIMODUULI

Kameramoduulin (kuva 22.A), lidar-moduulin ja ultraäänimoduulin avulla (katso kappale 2.2) robottiruohonleikkuri pystyy tunnistamaan työalueella olevat esteet ja leikkuualueen reunan, jotta se voi välttää työalueella mahdollisesti olevat esteet ja parantaa navigointisuorituskykyä (kuva 22).

Menettely:

1. Seuraa APP "Stiga.GO" -sovelluksen ohjattua menettelyä säätääksesi kameramoduulin, lidar-moduulin ja ultraäänimoduulin toimintaparametreja sekä aktivoidaksesi lisätoiminnot.

HUOMAUTUS: Yksityisyyden suojaamiseksi kameramoduulin toiminnan aikana tallentamat kuvat ja videot käsitellään robottiruohonleikkurissa reaaliaikaisesti, eikä niitä tallenneta robottiruohonleikkurin sisäiseen muistiin.

HUOMAUTUS: Esteiden ja työalueen reunan tunnistuksen suorituskyky riippuu monista tekijöistä: esineen muodosta ja koosta, valaistusolosuhteista, linssin puhtaudesta ja kulumisesta, nurmikon tyypistä, sääolosuhteista jne.

HUOMAUTUS: Jos nurmikon korkeus on liian suuri, kameramoduuli saattaa tulkita kasvillisuuden esteeksi. Jos robottiruohonleikkuri pysähtyy tai vaihtaa suuntaa jatkuvasti korkean nurmikon vuoksi, nurmikon korkeutta on pienennettävä käyttämällä perinteistä ruohonleikkuria.

HUOMAUTUS: Pidä kameramoduulin linssi aina puhtaana, jotta näköjärjestelmän tarkka toiminta voidaan varmistaa.

HUOMIO:
Kameramoduuli ei välttämättä pysty havaitsemaan esineitä, jos ne ovat täysin kasvillisuuden peitossa tai ympäröimiä, esimerkiksi korkean ja tiheän nurmikon tapauksessa.

HUOMIO:
Älä katso suoraan kameramoduulin LED-valaisimeen, jotta näkö ei vahingoittuisi.

4.9 SATELLIITTIASEMAN TOIMINTA - TILANILMAISIMEN MERKKIVALO (JOS SAATAVILLA)

Satelliittiasemassa on merkkivalo (R) joka syttyy alla olevan kuvan (kuva 21) mukaisesti:

- Merkkivalo pois päältä: Viiteasema on kytketty pois päältä tai valo on poistettu käytöstä sovellusohjelman kautta.
- Vilkkuva vihreä merkkivalo: satelliittiskannaus käynnissä, odota muutama minuutti, kunnes asema on valmis. Tässä vaiheessa ei ole mahdollista rekisteröidä virtuaalisia rajoja tai käynnistää robottiruohonleikkuria. Jos merkkivalo vilkkuu pitkään (yli 30 minuuttia), asemaa ei ole asennettu oikein. Asenna asema takaisin paikalleen kappaleessa 3.4.2.
- Vihreä kiinteä merkkivalo: viiteasema on käyttövalmis. On mahdollista rekisteröidä virtuaalinen alue ja käynnistää robottiruohonleikkuri.
- Vilkkuva keltainen merkkivalo: Viiteasema ei ole yhteydessä matkapuhelinverkkoon. Ei ole mahdollista rekisteröidä virtuaalista aluetta tai välttää robottiruohonleikkuria työssä. Varmista, että olet muodostanut laiteparin sovellusohjelman kautta (ks. kappale 3.5). Jos ongelma jatkuu, käynnistä viiteasema uudelleen (irrota se sähköverkosta ja kytke se uudelleen 30 sekunnin kuluttua).

Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltokeskukseen.

- Vilkkuva punainen merkkivalo: viiteasemassa on vika. Ota yhteyttä huoltokeskukseen.

5. HUOLTO

HUOMIO:
Käytä vain alkuperäisiä varaosia.

HUOMIO:
Älä muuta, peukaloi, kytke pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.

HUOMIO:
Käsien ja jalkojen viiltovammojen vaara.
Käytä suojakäsineitä ja turvajalkineita onnettomuuksien välttämiseksi.

HUOMIO:
Silmiin joutuvasta pölystä syntyvä vaara.
Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.

VAROITUS:
Liiallisen veden käyttö voi aiheuttaa veden tunkeutumista sisään ja sähköosien vahingoittumista.

KIELTO:
Älä käytä paineistettuja vesisuihkeita.

KIELTO:
Estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista korjauskelvottomaksi, älä upota robottia osittain tai kokonaan veteen.

KIELTO:
Älä pese robottiruohonleikkurin sisäisiä osia estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista.

KIELTO:
Älä käytä liuottimia tai bensiiniä estääksesi maalipintojen ja muoviosien vahingoittumista.

KIELTO:
Kameramoduulin linssin ja antureiden puhdistamiseen on käytettävä ainoastaan pehmeää, kevyesti kostutettua liinaa. Älä missään tapauksessa käytä harjoja, kaapimia, hankaavia sieniä tai kemiallisia liuottimia.

5.1 SÄÄNNÖLLINEN HUOLTO

Paremman toiminnan ja pitkäaikaisemman kestävyyden kannalta varmista, että tuote puhdistetaan säännöllisesti ja kuluneet osat vaihdetaan.
Suorita toimenpiteet taulukossa osoitetulla tiheydellä.

TIHEYS	OSA	TOIMENPIDETYYPPI	VIITE
Ennen jokaista käyttökertaa ja vähintään 8 työtunnin välein	Terä	Puhdista ja tarkista leikkuulaitteen terän kunto.	ks. kappale 5.3
		Jos leikkuulaitteen terä on taipunut siihen syntyneen iskun takia tai sen on kulunut, vaihda se uuteen.	Käänny valtuutetun huoltokeskuksen puoleen
	Latauskoskettimet	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat.	ks. kappale 5.3
	Kamera- ja anturimoduuli	Puhdista linssi	ks. kappale 5.3
Kuukausittain tai 100 käyttötunnin välein	Robottiruohonleikkuri	Suorita puhdistus	ks. kappale 5.3
	Virtakaapelit	Tarkista kuluma tai vahingoittuminen ja, jos tarpeen, vaihda ne	Käänny valtuutetun huoltokeskuksen puoleen
Leikkuukauden lopussa tai puolivuosittain jos robottiruohonleikkuria ei käytetä	Akut	Suorita akun esisäilytykseen liittyvä lataus	ks. kappale 5.4

Suorita huoltotarkastus vuosittain valtuutetussa huoltokeskuksessa säilyttääksesi robottiruohonleikkurin hyvässä toimintakunnossa.
Huoltotarkastukseen kuuluu sarja tarkastuksia, kuten:
- robottiruohonleikkurin sisäinen ja ulkoinen puhdistus;
- robottiruohonleikkurin tilan yleinen tarkastus;
- kuluneiden osien vaihto;
- akun tilan tarkastus;
- kiristysmomenttien tarkastus;
- isku- ja nostokinematiikan sekä niihin kuuluvien suojapalkeiden tarkastus ja mahdollinen vaihto;
- terämoottorin suojakumin palkeen tarkastus ja vaihto veden tunkeutumiselta suojaavien ominaisuuksien säilyttämiseksi;
- akkujen suojakannen tiivisteiden vaihto, jotta veden tunkeutumista koskevat suojausvaatimukset säilyvät.

HUOMAUTUS: Mahdolliset viat jotka johtuvat vuositarkastuksen suorittamatta jättämisestä, eivät kuulu takuun piiriin.

5.2 LEIKKUUVÄLINEEN HUOLTO

HUOMIO:
Älä koske leikkuuvälineeseen ennen kuin virta-avain on irrotettu ja leikkuuväline on kokonaan pysähtynyt. Varo ettei leikkuuväline pääse liikkumaan vaikka avain olisikin irrotettu (akkumalleille).

VAROITUS:
Kaikki leikkuuvälineitä koskevat toimenpiteet (irrotus, teroitus, tasapainotus, korjaus, uudelleenkiinnitys ja/tai vaihto) ovat vaativia toimenpiteitä, jotka vaativat oikeiden työkalujen käytön lisäksi erityispätevyyttä. Turvallisuuden vuoksi suosittelemme, että nämä toimenpiteet suoritetaan tähän erikoistuneessa huoltokeskuksessa.

VAROITUS:
Vaihdata vialliset, vääntyneet tai kuluneet leikkuuvälineet yhdessä niiden ruuvien kanssa, jotta tasapainoisuus säilytetään.

TÄRKEÄÄ *Käytä aina alkuperäisiä leikkuuvälineitä, joissa on taulukossa "Tekniset tiedot" tai luvussa "Pyynnöstä saatavat lisävarusteet" annettu koodi.*

5.3 PUHDISTUS

5.3.1 Tuotteen puhdistus

HUOMIO:
Käsien ja jalkojen viiltovammojen vaara.
Käytä suojakäsineitä ja turvajalkineita onnettomuuksien välttämiseksi.

HUOMIO:
Silmiin joutuvasta pölystä syntyvä vaara.
Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.

• Vaatimukset ja velvoitukset:

- Sieni
- Neutraali saippua
- Harja
- Vesi
- Kuiva liina
- Käsineet
- Suojalasit



KÄSINEIDEN KÄYTTÖPAKKO:
Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.



SUOJALASIEN KÄYTTÖPAKKO:
Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.

• Yleiset ohjeet:

Jokaisen käyttökerran jälkeen, suorita puhdistus noudattamalla seuraavia ohjeita: (kuva 12)

- Älä käytä vesisuihkuja ja vältä kastamasta akkuja ja sähköosia.
- Poista ruohon jäänteet ja kura rungon sisäpuolelta.
- Varmista aina, että ilmanottoaukot ovat puhtaat.

- Älä käytä voimakkaita nesteitä rungon puhdistamisessa.
- Vähentääksesi tulipalon riskiä pidä laite vapaana ruohonjäänteistä, lehdistä tai liiallisesta rasvasta.
- Nosta konepeltiä ja puhdista mahdolliset lika- tai ruohojäämät paineilmalla, jotka kerääntyvät akkujen päälle.

• Menettely:

1. Pysäytä robottiruohonleikkuri painamalla painiketta **"STOP"**, avaa suojakansi.
2. Irrota sähköverkosta.
3. Sammuta robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8).
4. Puhdista kaikki robottiruohonleikkurin ulkopinnat haaleaan neutraaliin saippuaveteen kostutetulla sienellä.
5. Puhdista kameramoduulin linssi sekä lidar- ja ultraäänianturit pehmeällä liinalla varoen naarmuttamasta lasipintaa.



VAROITUS:
Liiallisen veden käyttö voi aiheuttaa veden tunkeutumista sisään ja sähköosien vahingoittumista.



VAROITUS:
Älä muuta, peukaloi, kytke pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.



KIELTO:
Älä käytä paineistettuja vesisuihkeita.



KIELTO:
Estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista korjauskelvottomaksi, älä upota robottia osittain tai kokonaan veteen.



KIELTO:
Älä pese robottiruohonleikkurin sisäisiä osia estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista.



KIELTO:
Älä käytä liuottimia tai bensiiniä estääksesi maalipintojen ja muoviosien vahingoittumista.



KIELTO:
Kameramoduulin linssin sekä lidar- ja ultraääniantureiden puhdistamiseen ei saa missään tapauksessa käyttää harjoja, kaapimia, hankaavia sieniä tai kemiallisia liuottimia, jotta lasipinta ei naarmuunnu tai vaurioidu.

6. Poista savi ja lika pois vetopyöristä.
7. Puhdista robottiruohonleikkurin alaosa (leikkuuterän alue, etu- ja takapyörät). Käytä asianmukaista harjaa karstan ja/ti jäämien poistamiseksi, jotka voivat estää robottiruohonleikkurin hyvää toimintaa. Suorita puhdistus loppuun kosteaa sientä käyttämällä.
8. Puhdista akkujen latausliitin.

5.4 TALVIHUOLTO JA AKUN VARASTOINTI

Menettely:

1. Puhdista robottiruohonleikkuri (ks. kappale 5.3).
2. Säilytä robottiruohonleikkuri vaaka-asennossa, kuivassa ja pakkaselta suojatussa paikassa varmistaen, että se on sammutettu ja että turva-avain on poistettu robottiruohonleikkurista.
3. Irrota satelliittiasema (jos paikalla) sähköverkosta.

HUOMAUTUS: Jos haluat poistaa satelliittiaseman asennuspaikalta talven ajaksi, sinun on varmistettava, että niiden sijainti säilyy täsmälleen samana, kun ne asennetaan takaisin. Jos satelliittiasema on asennettu ja sitä siirretään, virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi on suoritettava uudelleen sovelluksen kautta.

5.5 AKKUJEN VAIHTO

Akun kesto riippuu leikkuukauden pituudesta ja robottiruohonleikkurin päivittäisten käyttötuntien määrästä. Pitkä leikkuukausi tai useat käyttötunnit johtavat akun tiheämpään vaihtotarpeeseen.
Akun vaihto kuuluu yksinomaan STIGAN TEKNISEN HUOLTOHENKILÖSTÖN tehtäväksi.
Jos akut joudutaan vaihtamaan, ota yhteys huoltokeskukseen tai omaan jälleenmyyjään.

HUOMAUTUS: Robottiruohonleikkurin akut ovat kuluvia osia, ja niiden latauskapasiteetti vähenee ajan myötä, mikä lyhentää robottiruohonleikkurin työskentelyautonomiaa kuitenkaan vaarantamatta sen toimintaa.

6. KULJETUS, VARASTOINTI JA HÄVITYS

6.1 KULJETUS



MÄÄRÄYS:
Robottiruohonleikkuri on sammutettava turvatilassa ennen sen nostamista tai kuljettamista.



VAROITUS:
Tarkista ettei nurmikolla ole leluja, työkaluja, oksia, vaatteita tai muita esineitä, jotka voivat vahingoittaa laitetta.

HUOMAUTUS: Käytä kuljetusta varten alkuperäistä pakkausta jos kyseessä ovat pitkät matkat.

Menettely:
Kun laitetta siirretään käsin, on:
1. Sammuta robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8).
2. Puhdista robottiruohonleikkuri (ks. kappale 5.3.1).
3. Vie leikkuuvälineiden kokonaisuus korkeimpaan asentoon.
4. Sammuta laite irrottamalla virta-avain.
5. Varmista, että olet vaakatasossa.
6. Irrota veto viitaten kohtaan 2.9 (kuva 1.L).
7. Laitetta siirrettäessä käytä takana olevia kiinnityskahvoja (kuva 14).



HUOMIO:
Älä käytä näitä kohtia laitteen nostamiseen.

Kun laitetta kuljetetaan ajoneuvolla tai perävaunulla:
1. käytä laitteen painoon ja mittoihin sopivia leveydeltään, pituudeltaan ja vahvuudeltaan käyviä ramppeja.
2. Nosta leikkuutaso sovelluksen avulla suurimpaan leikkuukorkeuteen.
3. Kun laite on ladattu, sammuta se poistamalla avain.
4. Kiinnitä laite ajoneuvoon käyttämällä kahta etummaista ja kahta takaosassa olevaa kiinnityspistettä (kuva 13). Älä kiinnitä laitetta rakenteisiin, jotka voivat vaurioitua.

TURVAOHJE:
Jos siirtoa tai kuljetusta ei kyetä suorittamaan turvallisella tavalla, käänny huoltokeskuksen puoleen.

6.2 VARASTOINTI

Robottiruohonleikkuria on varastoitava vaakasuorassa asennossa turva-avain poistettuna, kuivassa tilassa ja jäätymiseltä suojattuna kun puhdistus ja akun talvilataus on suoritettu. Irrota latausasema ja satelliittiasema (jos paikalla) sähköverkosta pitkien käyttämättömyysjaksojen ajaksi.

Kun laitetta on varastoitava yli 30 vuorokautta:
- anna laitteen jäähtyä.
- irrota akut ja säilytä niitä viileässä ja kuivassa paikassa.
- puhdista laite perusteellisesti.
- tarkista, ettei laitteessa esiinny vahinkoja.

Ota tarvittaessa yhteyttä valtuutettuun huoltokeskukseen.

Kun laite otetaan käyttöön:
- Valmistele laite luvussa 4.2 osoitetulla tavalla.

6.3 HÄVITTÄMINEN

Menettely:
1. Hävitä tuotepakkaus kestävällä tavalla tarkoituksenmukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.
2. Hävitä robottiruohonleikkuri paikallisten lakiasetusten asettamien vaatimusten mukaisesti.
3. Käänny asianmukaisten kierrätyspisteiden ja jätteenhuoltoliikkeiden puoleen, sillä robottiruohonleikkuri on luokiteltu WEEE-direktiivin mukaan (sähkö- ja elektroniikkalaiteromu).
4. Hävitä vanhat tai loppuun kuluneet akut kestävällä tavalla tarkoituksenmukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.

7. VIANMÄÄRITYS

HUOMIO:
Pysäytä robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8).

Seuraavassa annetaan luettelo ensisijaisista toimintahäiriöistä, jotka voivat esiintyä työvaiheessa.

HUOMAUTUS: Lisävinkkejä ja vianmääritysmenettelyjä on saatavilla Stiga.GO -sovelluksessa.

VIKA	SYYT	KORJAUSTOIMENPITEET
Epätavallista tärinää. Robottiruohonleikkuri on meluisa.	Leikkuuväline vahingoittunut	Vaihda vahingoittuneet osat (ks. kappale 5.1).
	Leikkuuväline jumittunut jäämien vuoksi (hihnat, narut, muovipalat tms.).	Sammuta robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8). Vapauta leikkuulaite.
	Robottiruohonleikkurin käynnistys on tapahtunut kun paikalla on odottamattomia esteitä (pudonneet oksat, paikalle unohtuneet esineet jne.).	Sammuta robottiruohonleikkuri ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8). Poista esteet ja käynnistä robottiruohonleikkuri uudelleen.
	Vika sähkömoottorissa.	Vaihda moottori, käänny huoltokeskuksen puoleen.
	Ruoho liian korkeaa.	Lisää leikkuukorkeutta (ks. kappale 4.7).
Näppäimistöllä palaa Warning-kuvake.	Se ilmoittaa toimintahäiriöstä/viasta.	Lisävinkkejä ja vianmääritysmenettelyjä on saatavilla Stiga.GO -sovelluksessa.

VIKA	SYYT	KORJAUSTOIMENPITEET
Robottiruohonleikkuri pysähtyy väliaikaisesti työalueelle.	Heikko GPS-signaali	Jos ongelma jatkuu, käänny huoltokeskuksen puoleen.
Työaluetta ei leikata kokonaan.	Leikkuuvälineessä on karstaa ja/tai jäämiä.	Sammuta robotti ja aseta se turvatilaan (ks. kappale 2.8). Puhdista leikkuuväline.
	Työalue on liian suuri suhteessa robottiruohonleikkurin kapasiteettiin.	Pienennä työaluetta (ks. tekniset tiedot luku 8).
	Akkujen elinkaari alkaa lähestyä loppuaan.	Vaihda akut alkuperäisiä varaosia käyttämällä (ks. kappale 5.5).
	Akut eivät lataudu kokonaan.	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat kosketuskohdista (ks. kappale 5.3). Lataa akut.

8. TEKNISET TIEDOT

TIEDOT	malli SRHB01 (katso tuotetarra)	
Mitat (l x k x s) [mm]	1012 x 725 x 1442 robotti ilman leikkuutasoa	
	1012 x 725 x 2300 robotti leikkuutasolla	
Robottiruohonleikkurin paino [kg]	330 (kun otetaan huomioon 6 akkua ja leikkuutaso)	
Leikkuukorkeus (Min-Max)[mm]	20 - 95	
Leikkuunopeus [rpm]	3800	
Liikenopeus [km/h]	5	
Maksimi kaltevuus	27%	
Suurin kaltevuus reunan varrella	20%	
Leikkuujärjestelmän tyyppi	3 leikkuuterä	
Mitattu äänitehon taso [dB (A)]	98,68	
Melupäästöjen epävarmuus [dB (A)]	0,83	
Taattu äänitehotaso [dB(A)]	100	
Leikkuuvälineen koodi	182004385/0	
Robottiruohonleikkurin IP-luokitus	IP64	
Robottiruohonleikkurin ympäristön käyttölämpötila [°C]	0 ÷ 50	
Akun malli	Tyyppi: BT 40 Li 56 (*) Malli: 40 Ah ePower Pro Battery SARJANUMERO: 382033301/1 (279000004/ST1) Kennotyyppi: 14S8P	
Akkulaturi Malli: 18 A - EU-pistoke SARJANUMERO:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Akun enimmäiskesto (yksi akku)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Akun enimmäiskesto (kaksi akkua)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Akkulaturi Malli: 18 A - UK-pistoke SARJANUMERO:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Akun enimmäiskesto (yksi akku)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Akun enimmäiskesto (kaksi akkua)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

TIEDOT	malli SRHB01 (katso tuotetarra)	
Akkulaturi Malli: 30 A - EU-pistoke SARJANUMERO:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Akun enimmäiskesto (yksi akku)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Akun enimmäiskesto (kaksi akkua)	h (@ V)	~ 3 (220)
Akkulaturi Malli: 30 A - UK-pistoke SARJANUMERO:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Akun enimmäiskesto (yksi akku)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Akun enimmäiskesto (kaksi akkua)	h (@ V)	~ 3 (220)
Liitettävyys	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigointitekniikka	AGS, GNSS-RTK	

TIEDOT	malli SRHB01
Teholuokka RF-moduulit	Bluetooth LE Lähtöteho - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Luokka 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Luokka 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Luokka E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Luokka E2 - 26 dBm; 4G - Luokka 3 - 23dBm
Taajuusalue - Bluetooth®	Bluetooth LE - Taajuusalue 2400-2483,5 MHz
Taajuusalue - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Taajuusalue - 4G	Kaista 1 (2100 MHz); kaista 2 (1900 MHz); kaista 3 (1800 MHz); kaista 4 (2100 MHz); kaista 5 (850 MHz); kaista 7 (2600 MHz); kaista 8 (900 MHz); kaista 12 (700 MHz); kaista 13 (750 MHz); kaista 17 (700 MHz); kaista 18 (850 MHz); kaista 19 (850 MHz); Kaista 20 (800 MHz); kaista 26 (850 MHz); kaista 28 (800 MHz); kaista 34 (2000 MHz); kaista 38 (2500 MHz); kaista 39 (1900 MHz); kaista 40 (2300 MHz); kaista 41 (2500 MHz); kaista 66 (2100 MHz).
Taajuusalue - Wi-Fi	Wi-Fi - Taajuusalue 2412-2484 MHz Suurin vetoteho < 20dBm

Bluetooth®-sanamerkki ja -logo ovat Bluetooth SIG, Inc:n rekisteröityjä tavaramerkkejä, ja STIGAn suorittama näiden merkkien käyttö tapahtuu lisenssin nojalla.

9. SAATAVANA OLEVAT LISÄVARUSTEET

HUOMAUTUS: seuraavia lisävarusteita ei saa käyttää itsenäisessä ajossa. Niitä saa käyttää vain radio-ohjaimella.

1	Perävaunu	✓
2	Lehtien ja ruohon kerääjä	✓
3	Lannoitin	✓
4	Muovirulla	✓
5	Sähköisen leikkuulaitteen kokoonpanon koodi (leikkuupöytä)	110CE E QF

10.TAKUU

10.1 TAKUUSUOJA

Takuu kattaa kaikki takuuajan aikana syntyvät materiaali- ja valmistusviat, jotka on varmistettu jälleenmyyjän tai erikoistuneen huoltokeskuksen toimesta.
Takuun soveltaminen rajoittuu viallisena pidetyn osan korjaamiseen tai vaihtamiseen.
On hyvä jättää laite kerran vuodessa valtuutettuun huoltokeskukseen turvalaitteiden huoltoa, apua ja tarkastusta varten.
Takuun soveltaminen edellyttää laitteen säännöllistä huoltoa.

Takuu ei kata vahinkoja, jotka syntyvät seuraavista seikoista:

- Liitteenä annettuun dokumentaatioon ei ole tutustuttu (Käyttöohjeet).
- Huolimattomuus, laiminlyönti.
- Ulkoinen syy (salamanisku, iskut, vieraiden esineiden paikallaolo koneessa) tai onnettomuus.
- Valmistaja ei hyväksy väärin suoritettua asennusta ja käyttöä.
- Puutteellinen huolto.
- Koneen muuttaminen.
- Alkuperäisiä varaosia ei ole käytetty (mukautetut kappaleet).
- Jos on käytetty varaosia, joita valmistaja ei ole toimittanut tai hyväksynyt (esim. leikkuulaitteet).

Lisäksi tämä takuu ei kata:

- Huoltotoimenpiteitä (kuvattu ohjekirjassa).
- Kulutusmateriaalien normaalia kulumista, kuten leikkuuvälineet ja pyörät.
- Normaalia kulumista.
- Koneen ulkoista kulumista, joka johtuu sen käytöstä.
- Leikkuulaitteiden kannattimia.
- Vahinkoja, jotka johtuvat asennuksesta, joka ei ole yhdenmukainen käyttäjän ohjekirjassa annettujen ohjeiden kanssa.
- Vahinkoja, jotka johtuvat virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden väärästä ohjelmoinnista.
- Veden tunkeutumisesta syntyviä vahinkoja, jotka johtuvat laitteen pesusta painepesurilla tai sen joutumisesta veteen esimerkiksi kovan sateen jälkeen muodostuneisiin lätäköihin.
- Väärästä säilytyksestä tai akun väärästä käytöstä syntyviä vahinkoja.
- Ei-alkuperäisten akkujen käytöstä syntyviä vahinkoja.
- Ylimääräisiä maksuja, jotka liittyvät takuun piirissä suoritettuun korjaamiseen, kuten esimerkiksi matkustaminen käyttäjän luo, laitteen kuljetus jälleenmyyjälle, varusteiden vuokraus tai ulkoisten yritysten kutsuminen puutarhanhoitoa varten koneen seisokkiajan aikana.

Käyttäjää suojaa omassa maassa voimassa olevat lait. Käyttäjän omassa maassa voimassa olevia oikeuksia ei millään tavoin rajoiteta tällä takuulla.

11.TAVARAMERKIT JA LISENSSIT

Bluetooth®-merkki ja logot ovat Bluetooth SIG, inc.:n omistamia rekisteröityjä tavaramerkkejä, ja STIGA käyttää näitä tavaramerkkejä lisenssin alaisena.

FR

ATTENTION ! : AVANT D'UTILISER LA MACHINE, LIRE ATTENTIVEMENT CE MANUEL D'UTILISATION. Conserver pour toute consultation future.

SOMMAIRE

1. NORMES DE SÉCURITÉ 2
   - 1.1 Avertissements généraux sur la sécurité des outils électriques 2
   - 1.2 Informations sur la sécurité 4
   - 1.3 Procédures de travail sécurisées 6
2. INTRODUCTION 7
   - 2.1 Introduction générale 7
   - 2.2 Description du produit 8
   - 2.3 Composants de la machine 8
   - 2.4 Déballage 9
   - 2.5 Montage des accessoires 9
   - 2.6 Montage de l'accessoire avant 9
   - 2.7 Symboles et plaquettes (Fig. 13) 9
   - 2.8 Arrêter et mettre le robot tondeuse hors tension dans des conditions de sécurité 11
   - 2.9 Levier d'engagement / désengagement de la traction 11
3. INSTALLATION 12
   - 3.1 Contrôle des conditions requises pour l'installation 12
   - 3.2 Critères de délimitation des zones de travail et des chemins de transfert 13
   - 3.3 Installation des composants 15
   - 3.4 Installation de la station de référence satellite (si nécessaire) 15
   - 3.5 Première activation du robot tondeuse 18
4. FONCTIONNEMENT 24
   - 4.1 Composants pour la mise en service 24
   - 4.2 Vérification des sécurités pour le démarrage du robot tondeuse 24
   - 4.3 Fonctionnement manuel du robot tondeuse 24
   - 4.4 Description des commandes présentes sur le robot tondeuse 25
   - 4.5 Chargement batterie 27
   - 4.6 Insertion et retrait des batteries de la machine 29
   - 4.7 Réglage de la hauteur de coupe 29
   - 4.8 Module caméra, module capteurs lidar et module ultrasons 29
   - 4.9 Fonctionnement de la station de référence satellite - voyant lumineux d'état (si présent) 30
5. ENTRETIEN 30
   - 5.1 Entretien programmé 31
   - 5.2 Entretien de l'organe de coupe 32
   - 5.3 Nettoyage 32
   - 5.4 Entretien hivernal et stockage de la batterie 33
   - 5.5 Remplacement des batteries 34
6. TRANSPORT, ENTREPOSAGE ET ÉLIMINATION 34
   - 6.1 Transport 34
   - 6.2 Stockage 35
   - 6.3 Élimination 35
7. RÉSOLUTION DES PROBLÈMES 35
8. DONNÉES TECHNIQUES 36
9. ÉQUIPEMENTS SUR DEMANDE 37
10. GARANTIE 38
    - 10.1 Couverture de la garantie 38
11. MARQUES DÉPOSÉES ET LICENCES 38

REMARQUE : les instructions figurant dans le présent manuel s'appliquent au robot autonome en configuration tondeuse à gazon. Les figures, sauf indication contraire, se rapportent au modèle SRHB01.

1. NORMES DE SÉCURITÉ



OBLIGATION :
Lire attentivement avant utilisation et conserver pour toute référence future.

1.1 AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX SUR LA SÉCURITÉ DES OUTILS ÉLECTRIQUES

⚠ **Lire tous les avertissements de sécurité, les instructions, les illustrations et les spécifications fournies avec la machine.** *Le non-respect des instructions ci-dessous peut entraîner des chocs électriques, des incendies et/ou des blessures graves.*

Conserver tous les avertissements et les instructions pour toute consultation future.

Le terme « outil électrique » mentionné dans les avertissements se réfère à un outil électrique alimenté par le réseau électrique (avec câble) ou alimenté par batterie (sans câble).

1) Sécurité de la zone de travail

a) **Maintenir la zone de travail propre et bien éclairée.** *Un espace encombré ou mal éclairé favorise les accidents.*
b) **Ne pas utiliser les outils électriques dans des atmosphères explosives, par exemple en présence de liquides inflammables, de gaz ou de poussières.** *Les outils électriques peuvent produire des étincelles susceptibles d'enflammer la poussière ou les vapeurs.*
c) **Éloigner les enfants et les personnes présentes lors de l'utilisation de l'outil électrique.** *Les distractions peuvent entraîner une perte de contrôle de l'outil.*

2) Sécurité électrique

a) **La fiche du câble du chargeur doit être compatible avec la prise électrique. Ne jamais modifier la fiche sous aucune forme. Ne pas utiliser d'adaptateurs avec un câble de chargeur équipé d'une prise avec mise à la terre.** *Les fiches non modifiées et adaptées à la prise réduisent le risque de choc électrique.*
b) **Éviter le contact du corps avec des surfaces de masse ou de terre, comme les tuyaux, les radiateurs, les cuisinières ou les réfrigérateurs.** *Le risque de prendre une décharge électrique augmente si le corps se trouve relié à la masse ou à la terre.*
c) **Ne pas exposer l'outil électrique à la pluie ou à des environnements humides.** *L'eau qui pénètre dans l'appareil électrique augmente le risque de décharge électrique.*
d) **Ne pas utiliser le câble de façon impropre. Ne pas utiliser le câble pour transporter l'outil électrique, le tirer ou le débrancher de la prise. Tenir le câble éloigné de la chaleur, de l'huile, des bords saillants ou des pièces en mouvement.** *Un câble endommagé ou coincé augmente le risque de décharge électrique.*
e) **Lors de l'utilisation de l'outil électrique à l'extérieur, utiliser un câble d'extension adapté à un usage extérieur.** *L'utilisation d'une rallonge adaptée à une utilisation en extérieur réduit le risque de choc électrique.*
f) **Si l'utilisation de l'outil électrique dans un environnement humide est inévitable, utiliser une prise protégée par un interrupteur différentiel (RCD).** *L'utilisation d'un RCD réduit le risque de choc électrique.*

3) Sécurité personnelle

a) **Il faut rester vigilant, vérifier ce qui est fait et faire preuve de bon sens lorsqu'un appareil électrique est utilisé. Ne pas utiliser l'outil électrique lorsqu'on est fatigué ou sous l'influence de drogues, d'alcool ou de médicaments.** *Une simple distraction lors de l'utilisation de l'outil électrique peut entraîner de graves blessures.*
b) **Utiliser des équipements de protection individuelle (EPI). Toujours porter des lunettes de protection.** *L'utilisation d' équipements de protection tels que les masques anti-poussière, les chaussures antidérapantes, les casques de protection ou les protecteurs auditifs réduit les lésions personnelles.*

c) **Éviter les démarrages involontaires. S'assurer que l'interrupteur est en position « OFF » avant de brancher, de prendre ou de transporter l'appareil électrique.** *Transporter l'outil électrique avec le doigt sur l'interrupteur ou le brancher sur la prise alors que l'interrupteur est en position « ON » favorise les accidents.*
d) **Retirer les clés ou les outils de réglage avant d'allumer l'appareil électrique.** *Une clé ou un outil laissé en contact avec une partie rotative de l'outil électrique peut provoquer de graves blessures.*
e) **Ne pas se pencher. Maintenir toujours l'appui et l'équilibre adéquats.** *Cela permet de mieux contrôler l'appareil électrique en cas de situations inattendues.*
f) **S'habiller de façon appropriée. Ne pas porter de vêtements amples ni de bijoux. Garder les cheveux et les vêtements éloignés despièces mobiles.** *Les vêtements amples, les bijoux ou les cheveux longs peuvent se coincer dans les parties en mouvement.*
g) **Si des dispositifs doivent être connectés à des systèmes d'aspiration ou de collecte de la poussière, s'assurer qu'ils sont correctement branchés et utilisés.** *L'utilisation de ces dispositifs peut réduire les risques liés à la poussière.*
h) **Ne jamais laisser la familiarité acquise par l'usage fréquent de l'outil électrique rendre complaisant et faire ignorer les règles de sécurité.** *Une action négligente peut causer de graves lésions en une fraction de seconde.*

4) Utilisation et entretien de l'outil électrique

a) **Ne jamais forcer l'outil électrique. Utiliser l'outil électrique adapté à chaque application.** *L'outil approprié effectuera le travail de manière plus efficace et plus sûre, à la vitesse pour laquelle il a été conçu.*
b) **Ne pas utiliser l'appareil électrique si l'interrupteur est incapable de le démarrer ou de l'arrêter.** *Un outil électrique dont l'interrupteur ne fonctionne pas est dangereux et doit être réparé.*
c) **Toujours débrancher l'outil de la source d'alimentation et/ou retirer la batterie avant toute opération de réglage, remplacement d'accessoires ou rangement de l'outil électrique.** *Ces mesures préventives réduisent le risque de mise en marche accidentelle de l'outil électrique.*
d) **Ranger l'outil électrique inutilisé hors de portée des enfants et ne pas le laisser utiliser par des personnes non familiarisées avec l'outil et ces instructions.** *Les outils électriques sont dangereux entre les mains d'utilisateurs non formés.*
e) **Veiller à l'entretien des appareils électriques et de ses accessoires. Vérifier que les pièces mobiles sont bien alignées et que leur mouvement n'est pas entravé, qu'aucune pièce n'est cassée et qu'il n'existe aucune autre condition susceptible d'influencer le fonctionnement de l'appareil électrique. En cas de dommages, l'outil électrique doit être réparé avant d'être utilisé.** *De nombreux accidents sont dus à un entretien insuffisant.*
f) **Garder les organes de coupe affûtés et propres.** *Un entretien approprié des organes de coupe, avec des lames bien affûtées, réduit les risques de blocage et facilite leur contrôle.*
g) **Utiliser l'appareil électrique et les accessoires correspondants en respectant les instructions fournies, en tenant compte des conditions de travail et du type de travail à exécuter.** *Le fait d'employer un appareil électrique pour des opérations différentes de celles pour lesquelles il a été prévue peut provoquer des situations de danger.*
h) **Maintenir les poignées et les surfaces de préhension sèches, propres et exemptes de traces d'huile ou de graisse.** *Des poignées et surfaces de préhension glissantes ne permettent pas de manier et de contrôler l'outil en toute sécurité en cas de situations imprévues.*

5) Utilisation et entretien de l'outil à batterie

a) **Pour charger la batterie, utiliser uniquement des chargeurs de batterie recommandés par le fabricant.** *Un chargeur adapté à un type de bloc de batterie peut créer un risque d'incendie, de choc électrique, de surchauffe ou de fuite de liquide corrosif du bloc de batteries lorsqu'il est utilisé avec un autre bloc de batteries.*
b) **N'utiliser que les batteries spécifiquement prévues pour l'outil électrique correspondant.** *L'utilisation de tout autre type de batterie peut présenter un risque de blessures ou d'incendie.*
c) **Lorsque le bloc-**batteries n'est pas utilisé, il doit être tenu à l'écart d'objets métalliques tels que trombones, pièces de monnaie, clés, clous, vis ou tout autre petit objet métallique pouvant provoquer un court-circuit des contacts. *Un court-circuit entre les contacts de la batterie peut provoquer une combustion ou un incendie.*
d) **Une batterie en mauvaises conditions peut provoquer la fuite du liquide. Éviter le contact avec le liquide. En cas de contact accidentel, rincer à l'eau. En cas de contact du liquide avec les yeux, consulter un médecin.** *Le liquide qui fuit de la batterie peut provoquer des irritations cutanées ou des brûlures.*

e) **Ne pas utiliser une batterie ou un outil électrique endommagé ou modifié.** *Les batteries endommagées ou modifiées peuvent avoir un comportement imprévisible et provoquer un incendie, une explosion ou un risque de blessure.*
f) **Ne pas exposer le bloc-batteries ou l'outil électrique au feu ou à une température excessive.** *L'exposition au feu ou à une température supérieure à 130°C peut provoquer une explosion.*
g) **Suivre toutes les instructions de recharge et ne pas recharger la batterie ou l'outil électrique en dehors de la plage de température indiquée dans le manuel.** *Une charge incorrecte ou une charge effectuée à des températures en dehors de la plage spécifiée peut endommager la batterie et augmenter le risque d'incendie.*

6) Assistance

a) **Faire réparer l'outil électrique par du personnel qualifié, en utilisant uniquement des pièces de rechange d'origine.** *Cela permet de maintenir la sécurité de l'appareil électrique.*
b) **Ne pas effectuer d'opérations de réparation sur la batterie.** *Les réparations doivent être effectuées par le fabricant ou par un centre de service agréé.*

1.2 INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

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



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



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



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



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



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



AVERTISSEMENT :
En cas de fuite de liquide de la batterie, les composants concernés doivent être rincés à l'eau ou avec un produit neutralisant.
Éviter tout contact direct avec le liquide de la batterie.
En cas de contact avec les yeux, consulter un médecin.



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



AVERTISSEMENT :
La zone d'utilisation, ainsi que toute zone accessible au robot tondeuse, doit être délimitée par une barrière physique infranchissable.



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



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



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



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



AVERTISSEMENT :
Utiliser exclusivement des pièces détachées d'origine.



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



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



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



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



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



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



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



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



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



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



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



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

1.3 PROCÉDURES DE TRAVAIL SÉCURISÉES

Formation



Il est strictement interdit d'utiliser la machine sans l'accessoire avant monté.

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

Préparation

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

1.3.1 Fonctionnement

Informations générales

a. Ne pas démarrer la machine avec des protections défectueuses ou des dispositifs de sécurité manquants, par exemple sans protections.
b. Ne pas mettre les mains ou les pieds à proximité ou sous les parties en rotation. Toujours se tenir à l'écart de l'ouverture d'éjection.
c. Ne pas toucher les parties mobiles de la machine avant leur arrêt complet.
d. Lors du fonctionnement de la machine, toujours porter des chaussures de travail solides et des pantalons longs.
e. Ne jamais soulever ni transporter la machine lorsque le moteur électrique est en marche.

f. Retirer le dispositif de désactivation de l'unité :
- Avant d'éliminer une obstruction ;
- Avant toute opération de nettoyage, de vérification ou de réparation de la machine ;
- En cas de choc avec un objet étranger, pour vérifier que la machine n'est pas endommagée ;
- Si la machine commence à vibrer anormalement, pour vérifier les dommages éventuels avant de la remettre en marche.

g. Ne pas laisser la machine en marche sans surveillance lorsque des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes se trouvent à proximité.

Entretien et conservation

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

Risques résiduels

- Bien que le produit soit conforme à toutes les exigences en matière de sécurité, des risques supplémentaires peuvent subsister en raison d'une installation incorrecte et/ou de situations imprévisibles. Il est donc nécessaire que la zone sur laquelle le produit fonctionne soit exempte d'objets, de personnes et d'animaux, et d'informer toutes les personnes qui peuvent avoir accès, ne serait-ce qu'occasionnellement, à la zone de travail, des dangers possibles.
- Risque de projection d'objets vers les personnes, les animaux et les biens. Maintenir une distance de sécurité d'au moins 8 mètres de la machine pendant son fonctionnement.
- En cas d'orage avec risque de foudre et en général en prévision de mauvaises conditions météorologiques, il est recommandé de ne pas utiliser le produit et de déconnecter tous les périphériques du réseau électrique. Pour utiliser le produit, reconnecter les périphériques au réseau électrique conformément aux instructions du manuel.

2. INTRODUCTION

2.1 INTRODUCTION GÉNÉRALE

2.1.1 Objet de ce manuel

REMARQUE : Ce manuel fait l'objet de mises à jour et de révisions périodiques. Avant d'utiliser la machine, s'assurer d'avoir téléchargé la dernière version disponible.

Ce manuel fait partie intégrante de l'équipement et vise à fournir les informations nécessaires à son utilisation.
Conserver ce manuel pendant toute la durée de vie de l'équipement afin qu'il soit toujours disponible en cas de besoin.
Ce manuel est destiné à l'utilisateur de l'équipement, qui doit lire attentivement les informations qu'il contient et les appliquer strictement afin de protéger la sécurité des personnes et d'éviter tout dommage.
Les symboles suivants ont été utilisés pour mettre en évidence les textes importants :



DANGER \ AVERTISSEMENT \ ATTENTION :
Les pictogrammes contenus dans un triangle sur fond jaune et une ligne noire indiquent un danger/avertissement/attention.



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



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

REMARQUE : Les textes figurant sous cette forme signalent des informations techniques d'une grande importance, qui ne doivent pas être négligées.

2.2 DESCRIPTION DU PRODUIT

Le robot tondeuse (Fig. 1 e 2) est conçu et fabriqué pour tondre automatiquement l'herbe des jardins, à toute heure du jour et de la nuit.
En fonction des différentes caractéristiques de la surface à tondre, le robot tondeuse peut être programmé pour travailler sur plusieurs zones délimitées par une bordure virtuelle et reliées par des chemins de transfert virtuels.
Lorsqu'il est en marche, le robot tondeuse tond la zone délimitée par la bordure virtuelle (Fig. 7.A). Lorsque le robot tondeuse est proche de la bordure virtuelle (Fig. 7.A) ou qu'il rencontre un obstacle (Fig. 7.B), il modifie sa trajectoire en fonction de la stratégie de navigation choisie.
Le robot tondeuse effectue une tonte automatique et complète de la pelouse délimitée.
L'utilisation d'accessoires spécifiques, prévus par le Fabricant comme équipement d'origine ou disponibles séparément, permet d'effectuer ce travail selon différentes modalités d'utilisation, décrites dans ce manuel ou dans les instructions fournies avec chaque accessoire.
Le produit fonctionne à l'aide d'un signal satellite et reçoit les données de correction satellite via le Cloud STIGA. La technologie de fonctionnement du robot tondeuse est basée sur la communication de données entre le Cloud (nuage) STIGA et le robot lui-même. L'utilisation du produit nécessite également un appareil mobile (smartphone/tablette), sauf pour la tonte de l'herbe en mode manuel et pour l'utilisation des accessoires, pour lesquels une radio-commande (code 2RR001004/ST1) est requise. Cette radio-commande, disponible en accessoire, est composée d'un émetteur et d'un récepteur.
Le robot tondeuse est équipé d'un module caméra, de capteurs lidar et ultrasons, afin de détecter les obstacles dans la zone de travail et d'améliorer les performances de navigation.
Toute autre utilisation peut s'avérer dangereuse et provoquer des dommages aux personnes et/ou aux biens. Sont considérés comme des usages impropres (à titre d'exemple, mais sans s'y limiter) : transporter sur la machine des personnes, des enfants ou des animaux ; se faire transporter par la machine ; utiliser la machine pour tracter ou pousser des charges sans utiliser l'accessoire spécifique prévu pour le remorquage ; utiliser la machine pour couper une végétation autre que de l'herbe, sauf au moyen des accessoires spécifiques prévus et recommandés.

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

REMARQUE : Pour son fonctionnement, le robot tondeuse reçoit des données de correction satellite transmises via le Cloud STIGA. Le signal de correction satellite est disponible dans de nombreux pays. Vérifier au préalable que le signal de correction satellite est disponible à l'emplacement de l'installation sur stiga.com ou via l'application. Dans le cas où le signal de correction satellite n'est pas disponible sur le site d'installation, il est nécessaire d'installer une station de référence satellite, disponible en accessoire.

2.3 COMPOSANTS DE LA MACHINE

a. Roues motrices (Fig. 1.G)
b. Roues pivotantes (Fig. 1.H)
c. Console (panneau de commande) (Fig. 2.D)
d. Capot des batteries (Fig. 1.F)
e. Batteries (Fig. 2.B)
f. Supports à détachement rapide pour accessoires (Fig. 1.E)
g. Connecteurs haute puissance 56 V (Fig. 1.C)

h. Connecteur basse puissance 12 V (Fig. 1.D)
i. Ensemble des organes de coupe (Fig. 1.A)
j. Organes de coupe (lames) (Fig. 1.B)
k. Moteur de lames (Fig. 2.A)
l. Traction (Fig. 1.I)
m. Radio-commande (Fig. 4.D) (accessoire - non inclus)
n. Voyant lumineux (Fig. 2.C)
o. Capteurs Lidar (Fig. 2.G)
p. Ultrasons (Fig. 2.H)
q. Caméra (Fig. 2.F)
r. Bouton d'ARRÊT (Fig. 2.E)
s. Phares (Fig. 1.M)
t. Connecteur de charge (Fig. 1.N)
u. Crochet de remorquage (Fig. 2.I)

2.4 DÉBALLAGE

Voici toutes les étapes pour procéder au déballage correct :
1. Ouvrir la boîte du robot tondeuse ;
2. Retirer les accessoires ;
3. Retirer le robot tondeuse.

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

ATTENTION :
Afin d'éviter toute blessure ou tout dommage, faire preuve de prudence lors du déballage du robot tondeuse et éviter tout contact avec des éléments dangereux.

2.5 MONTAGE DES ACCESSOIRES

Consulter le guide de montage séparé fourni avec chaque accessoire.

2.6 MONTAGE DE L'ACCESSOIRE AVANT

Consulter les instructions de montage de l'accessoire (Fig. 15, Fig. 24).

REMARQUE *Consulter le manuel de l'accessoire frontal.*

2.7 SYMBOLES ET PLAQUETTES (FIG. 13)



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



ATTENTION :
Risque de projection d'objets contre soi.



ATTENTION :
Maintenir une distance de sécurité d'au moins 8 mètres de la machine pendant son fonctionnement.



ATTENTION :
Ne pas approcher les mains ou les pieds de l'ouverture de l'organe de coupe.



ATTENTION :
Se tenir éloigné des surfaces chaudes.



ATTENTION :
Retirer le dispositif de sécurité et lire les instructions avant toute opération de maintenance ou de réparation.



Charge maximale remorquable autorisée (100 kg) (Fig. 13.C).
Indique le poids maximal que la machine peut remorquer.



ATTENTION :
Risque d'écrasement (Fig. 13.B).
L'étiquette se trouve à proximité des supports pour les accessoires à détachement rapide.



ATTENTION :
Ne pas monter sur la machine.



INTERDICTION :
Veiller à ce qu'il n'y ait pas de personnes (en particulier des enfants, des personnes âgées ou en situation de handicap) et d'animaux domestiques dans la zone de travail pendant que la machine fonctionne.
Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à une distance de sécurité par rapport à la machine lorsque celle-ci est en marche.



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



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



Symbole d'alimentation en courant continu.

IPXX

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



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



Niveau de puissance sonore garanti



Porter des lunettes de protection



Porter une protection auditive



Porter des gants de protection



Porter des chaussures de sécurité

2.8 ARRÊTER ET METTRE LE ROBOT TONDEUSE HORS TENSION DANS DES CONDITIONS DE SÉCURITÉ



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

Procédure :

1. Lorsque la machine est en mouvement, elle bloque automatiquement l'avancement et la rotation des lames si la distance par rapport à un obstacle est inférieure à 1,10 m. Si la machine ne s'arrête pas, appuyer sur le bouton d'arrêt d'urgence (Fig. 2.E).
2. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » (Fig. 3.D) pour arrêter le robot tondeuse dans des conditions de sécurité et ouvrir la coque de protection (Fig. 3.A).
3. Appuyer sur le bouton d'arrêt (Fig. 3.E) quelques secondes et attendre que le voyant du bouton en question s'éteigne.
4. Ce n'est qu'après l'arrêt du voyant (Fig. 3.E) qu'il sera possible de retirer la clé de sécurité (Fig. 3.C) pour éteindre le robot tondeuse en toute sécurité.
5. Fermer la coque de protection (Fig. 3.A).
6. Le robot tondeuse est arrêté ou désactivé dans des conditions de sécurité.

2.9 LEVIER D'ENGAGEMENT / DÉSENGAGEMENT DE LA TRACTION

Le levier d'engagement / désengagement de la traction (Fig. 1.L) permet de déplacer la machine manuellement, sans démarrage du moteur.
Ce levier de commande comporte deux positions, indiquées par les symboles suivants :



1. **Traction engagée : lorsque le levier est en position horizontale, la machine peut être déplacée avec le moteur en marche.**



2. **Traction désengagée : lorsque le levier est abaissé, la machine peut être déplacée à la main sans démarrage du moteur.**



AVERTISSEMENT :
Ne pas laisser la machine sans surveillance lorsque les leviers sont en position 2 (traction désengagée).



AVERTISSEMENT :
Déplacer manuellement la machine seulement sur terrain plat.



INSTRUCTION DE SÉCURITÉ :
Le levier d'engagement/ désengagement ne doit jamais se trouver en position intermédiaire. Cette situation provoque une surchauffe et endommage la traction.

3. INSTALLATION



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



DANGER ÉLECTRIQUE :
Une prise électrique conforme à la législation du pays doit être prévue.



DANGER ÉLECTRIQUE :
Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.



DANGER ÉLECTRIQUE :
Ne pas brancher le bloc d'alimentation à une prise électrique si la fiche ou le câble sont endommagés.
Ne pas connecter ni toucher un câble endommagé avant qu'il ne soit débranché de l'alimentation électrique.
Un câble endommagé peut provoquer des contacts avec des parties sous tension.



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

REMARQUE : Pour son fonctionnement, le robot tondeuse reçoit des données de correction satellite transmises via le Cloud STIGA. Le signal de correction satellite est disponible dans de nombreux pays. Vérifier au préalable que le signal de correction satellite est disponible à l'emplacement de l'installation sur stiga.com ou via l'application. Dans le cas où le signal de correction satellite n'est pas disponible sur le site d'installation, il est nécessaire d'installer une station de référence satellite, disponible en accessoire (voir Chap. 3.4).

3.1 CONTRÔLE DES CONDITIONS REQUISES POUR L'INSTALLATION

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

3.1.1 Contrôle du jardin

- Vérifier l'état du jardin pour repérer les bordures virtuelles, les obstacles et les zones à exclure.
- Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme, exempte de trous, de pierres ou d'autres obstacles et, si nécessaire, effectuer les interventions correctives nécessaires.
- Niveler le sol afin d'éviter la formation de flaques d'eau en cas de pluie.
- Lors de la première installation, la hauteur initiale du gazon doit se situer dans la fourchette de fonctionnement du robot tondeuse : 20-95 mm. Si nécessaire, préparer le jardin à l'aide d'une tondeuse classique.

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

En cas de dysfonctionnement, exclure la zone concernée de la zone de travail du robot tondeuse.

3.1.2 Contrôles pour la définition des bordures virtuelles

1. Vérifier que la pente maximale de la zone de travail est inférieure ou égale à 27% (voir Par. 8 « DONNÉES TECHNIQUES »). Pour la définition des bordures virtuelles, suivre les règles indiquées dans la Fig. 5.

a. si la pente est ≤ 15%, il est possible de positionner la bordure virtuelle comme indiqué sur la figure ;
b. si la pente est > 15%, l'installation doit inclure la zone en pente en respectant la distance indiquée sur la figure ;
c. si la pente est < 27% et que la zone en pente ne fait pas partie de la surface à tondre, il convient de respecter la distance indiquée sur la figure ;
d. si la pente est > 27%, la zone en pente doit être exclue en respectant la distance indiquée sur la figure.

ATTENTION :
Le robot peut tondre des zones avec une pente maximale de 27 %.
Si ces consignes ne sont pas respectées, le robot peut glisser et sortir de la zone de travail

ATTENTION :
Les zones présentant des pentes supérieures aux limites autorisées ne peuvent pas être tondues.
Positionner la bordure virtuelle avant la pente, en excluant cette zone de la surface de tonte.

2. Vérifier toute la surface de travail : évaluer les obstacles et les zones à exclure de la zone de travail qui doivent être programmées comme zones à éviter (Fig. 7.B).

3.2 CRITÈRES DE DÉLIMITATION DES ZONES DE TRAVAIL ET DES CHEMINS DE TRANSFERT

ATTENTION :
Lors de la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter, il est nécessaire de rester à une distance d'au moins 6 mètres de la tondeuse.

ATTENTION :
Les distances indiquées dans ce manuel se réfèrent à la machine en configuration tondeuse. En présence d'accessoires différents, se reporter au manuel spécifique.

3.2.1 Distances minimales des bordures virtuelles et distances pour la délimitation

Procédure :

1. En présence d'une zone pavée ou d'une allée au même niveau que la pelouse, la bordure virtuelle peut coïncider avec le bord de la zone pavée (Fig. 6.A).
2. En présence d'une piscine, d'un étang ou d'un creux, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 3 mètres (Fig. 6.B). Si la piscine, l'étang ou le creux sont situés au bout d'une pente, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 5 mètre (Fig. 6.C).
3. En présence d'arbres aux racines saillantes, la bordure virtuelle doit être programmée de manière à empêcher le passage du robot tondeuse sur des surfaces déconnectées (Fig. 6.D).
4. La bordure virtuelle doit être programmée de sorte que le robot tondeuse reste à une distance d'au moins 1,10 m des zones avec du gravier ou des pierres (Fig. 6.E).
5. Dans le cas de zones en pente, respecter ce qui est rapporté au Par. 3.1.2.
6. Dans le cas d'éléments structurels continus (murs, clôtures, haies, etc.) d'une hauteur de plus de 50 cm, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 1,10 m de ceux-ci (Fig. 6.F).
7. Dans tous les autres cas, la bordure virtuelle doit respecter une distance minimale de 1,10 m entre le robot tondeuse et l'obstacle (Fig. 6.G/H).
8. En cas de délimitation d'obstacles distants l'un de l'autre de moins de 150 cm, les délimiter comme un seul obstacle en respectant les distances indiquées ci-dessus (Fig. 6.I).

AVERTISSEMENT :
La zone d'utilisation, ainsi que toute zone accessible au robot tondeuse, doit être délimitée par une barrière physique infranchissable.

ATTENTION :
Si la pente est supérieure à 27 %, la zone en pente doit être exclue de la surface de tonte (Voir Par. 3.1.2).

3.2.2 Passages étroits

Procédure :

1. Dans le cas de passages étroits, la distance entre deux bordures virtuelles doit être Z ≥ 2 m (Fig. 7.C).
2. Dans le cas d'un passage où la distance entre les bordures virtuelles serait Z < 2m, la partie de la zone située au-delà du resserrement (Fig. 7.D) ne peut pas être atteinte de manière automatique par le robot tondeuse. Dans ce cas, il est nécessaire de programmer deux zones de coupe virtuelles distinctes (Fig. 7.E) et de les relier par un chemin de transfert virtuel (Fig. 7.F).
3. S'il n'est pas possible de relier les deux zones par un chemin de transfert virtuel, la partie de la zone située au-delà du resserrement doit être considérée comme une « Zone fermée » (voir Par. 3.2.3).

3.2.3 Zones fermées

Les zones qui ne peuvent pas être atteintes indépendamment par le robot tondeuse via un chemin de transfert virtuel doivent être programmées en tant que « Zone fermée » (option présente dans l'application).
Chaque Zone Fermée peut avoir une surface maximale (voir le tableau des données techniques). S'il est nécessaire de couvrir une surface plus étendue que le maximum gérable par une seule Zone fermée, subdiviser la surface en plusieurs Zones fermées.
Pour l'enregistrement des zones fermées, il est nécessaire de suivre les mêmes critères que ceux reportés au Par. 3.2.1.
Le robot tondeuse doit être amené à la main dans chaque zone fermée et démarrée manuellement.

3.2.4 Chemins de transfert

Les zones du jardin où sont présents des points à ne pas tondre doivent être reliées par des chemins de transfert. Les chemins de transfert doivent respecter la limite de pente maximale de 20%.

1. Choisir, parmi les passages possibles, le chemin de transfert le plus facile, qui permet de s'éloigner le plus possible de tout obstacle et qui ne croise pas les zones habituellement utilisées pour le stationnement, le passage de véhicules ou le flux de personnes.
2. Le chemin de transfert comprend une zone de manœuvre qui s'étend sur 2 m à droite et sur 2 m à gauche du chemin enregistré (Fig. 8.D). Les distances minimales suivantes entre la zone de manœuvre et les différents éléments du jardin doivent être respectées :

- à 1,10 m des obstacles délimités par des périmètres virtuels ou des zones de non-tonte (Fig. 8.A) ;
- à 1,10 m des obstacles fixes non délimités ou des éléments structurels continus (Fig. 8.B) ;
- à 1,10 m des chaussées (Fig. 8.C) ;
- à 1,10 m des piscines (Fig. 8.E) ;
- à 1,10 m des chemins piétonniers (Fig. 8.F) ;
- à 1,10 m des talus ou pentes raides (Fig. 8.G) ;
- à 1,10 m des trottoirs (Fig. 8.H).

3. Dans le cas de passages étroits où les distances ci-dessus ne peuvent être respectées, le passage doit être délimité par des barrières non franchissables, si elles ne sont pas déjà présentes.

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

3.3 INSTALLATION DES COMPOSANTS



DANGER ÉLECTRIQUE :
Utiliser uniquement le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. Toute utilisation non appropriée peut provoquer un choc électrique et/ou une surchauffe.



AVERTISSEMENT :
Risque de coupure des mains et des pieds.
Porter des gants et des chaussures de protection pour éviter tout risque de coupure.



AVERTISSEMENT :
Risque de poussière dans les yeux.
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.



DANGER ÉLECTRIQUE :
Ne pas brancher l'alimentation électrique avant que tous les travaux d'installation soient terminés. Si nécessaire, couper l'alimentation électrique générale pendant l'installation.



DANGER ÉLECTRIQUE :
Afin d'effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'il y ait une prise de courant à proximité de la zone d'installation. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière dans le pays d'installation.



AVERTISSEMENT :
Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.

3.3.1 Recharge du robot tondeuse après l'installation

Avant d'utiliser le produit pour la première fois, recharger complètement les batteries (Voir Par. 4.5).

3.4 INSTALLATION DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE (SI NÉCESSAIRE)

Pour son fonctionnement, le robot tondeuse reçoit des données de correction satellite transmises via le Cloud STIGA. Le signal de correction satellite est disponible dans de nombreux pays. Vérifier au préalable que le signal de correction satellite est disponible à l'emplacement de l'installation sur stiga.com ou via l'application. Dans le cas où le signal de correction satellite n'est pas disponible sur le site d'installation, il est nécessaire d'installer une station de référence satellite, disponible en accessoire.
Pour vérifier la présence du signal de correction satellite sur le site d'installation du robot tondeuse, suivre la procédure guidée via l'application.
Si le signal de correction satellite n'est pas disponible sur le site, suivre les instructions ci-dessous pour installer la station de référence satellite (non fournie).



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



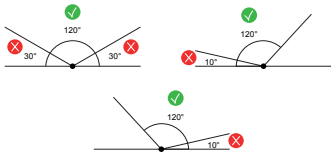
AVERTISSEMENT :
Pour des raisons de sécurité, si la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter a été effectuée à l'aide d'un signal de correction satellite, et que l'on souhaite ensuite utiliser le robot tondeuse via une station de référence satellite, une reprogrammation est nécessaire. De même, si la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter a été réalisée à l'aide d'une station de référence satellite, et que l'on souhaite ensuite utiliser le robot tondeuse via un signal de correction satellite, une reprogrammation est également requise.

3.4.1 Vérifications pour l'installation de la station de référence satellite

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

La station de référence satellite doit obligatoirement être installée dans une zone avec une vue dégagée du ciel. La station de référence satellite doit être placée au-dessus des éléments perturbateurs tels que les arbres à feuillage dense, les haies, les murs d'enceinte, les clôtures métalliques, les bâtiments et les surfaces réfléchissantes telles que les baies vitrées ou les parois métalliques. La connexion à une prise électrique est nécessaire (Fig. 17).

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



3.4.2 Procédure d'installation de la station de référence satellite

En se référant à la Fig. 16, l'installation de la station de référence satellite (A) doit se faire à l'aide du support de fixation (E). Pour l'alimentation, un bloc d'alimentation (F) et une connexion à une prise électrique sont nécessaires.

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

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

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

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

Exigences et obligations :

Les composants suivants seront nécessaires (voir Fig. 16) :
(A) Station de référence satellite ;
(E) Support de fixation ;
(H) Collier de fixation du support à un poteau ou vis pour fixation murale (non incluses) ;
(G) Vis de fixation de la station de référence satellite sur le support ;
(F) Bloc d'alimentation électrique ;
(L) Câble d'extension.

Procédure (Fig. 18):

1. Vérifier les exigences d'installation au Par. 3.4.1.
2. Fixer le support (E) sur un mur (N) à l'aide des vis de fixation (non incluses), en vérifiant qu'il est de niveau. En cas de montage sur un poteau (M), utiliser l'étrier fileté (H) inclus pour fixer le support (E).
3. Fixer la station de référence satellite (A) au support (E), le connecteur (C) orienté vers le bas, à l'aide des vis (G). Vérifier que la station est en parfaite position horizontale. Connecter la station de référence satellite au bloc d'alimentation électrique (F) ou au câble de rallonge via le connecteur (C) et visser l'écrou.
4. Fixer le câble d'alimentation de manière à ce qu'il ne puisse pas être endommagé ou créer un danger.
5. Brancher la fiche du bloc d'alimentation (F) à la prise électrique.

REMARQUE : La partie supérieure de la station de référence satellite doit être aussi proche que possible de la partie supérieure du mur ou du poteau (Fig. 18/19).

REMARQUE : Si nécessaire, il est possible d'allonger le câble d'alimentation de la station de référence satellite en utilisant des câbles de rallonge, disponibles en accessoire. Il est autorisé d'utiliser au maximum deux câbles d'extension de 5 mètres, ou un câble d'extension de 15 mètres.

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

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

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

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

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

3.5 PREMIÈRE ACTIVATION DU ROBOT TONDEUSE

Le fonctionnement automatique du robot tondeuse nécessite un certain nombre de paramètres qui peuvent être effectués via un appareil mobile (smartphone) iOS ou Android avec l'application « STIGA GO » installée (Fig. 23).
L'application iOS peut être téléchargée sur l'App Store iOS. L'application Android peut être téléchargée sur Google Play Store.
Lors de la première installation, associer le robot tondeuse à l'application « STIGA.GO ». Suivre la procédure guidée dans l'application « STIGA.GO ».



3.5.1 Premier accès

Lors du premier accès à l'application, il est possible de :
- Accéder aux pages d'information concernant les revendeurs et les produits STIGA.
- Effectuer le premier enregistrement.
- Effectuer la connexion pour les utilisateurs déjà enregistrés.

3.5.2 Enregistrement (sign up)

La section « S'enregistrer » permet l'enregistrement de l'utilisateur et donne accès à toutes les fonctions de l'application.
L'utilisateur peut se connecter via son compte Google, Facebook et Apple, ou créer un nouveau compte en remplissant les champs obligatoires.
La procédure d'enregistrement nécessite une vérification par courrier électronique.

3.5.3 Appariement de l'appareil (Pairing)

La section « Appariement de l'appareil » permet, via connexion Bluetooth®, d'associer son appareil mobile au robot tondeuse et à la station de référence satellite (si présente).

Pour effectuer l'appariement, il est nécessaire que le robot tondeuse et la station de référence satellite (si présente) soient allumés et situés à moins de 8 mètres de son appareil mobile.
Pour apparier un nouveau robot tondeuse STIGA, appuyer sur le bouton « Ajouter un appareil » (+) et suivre la procédure guidée.
Une fois l'appariement terminé, la page principale du produit s'affiche, à partir de laquelle il est possible d'accéder aux différents menus disponibles.

REMARQUE : si le robot tondeuse n'est pas détecté par l'appareil mobile, vérifier qu'il n'est pas déjà connecté via Bluetooth® à un autre appareil mobile.

3.5.4 Connectivité à distance et activation de la carte SIM

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

Procédure :

Suivre la procédure guidée de l'application.

3.5.5 Garage et page produit (Device page)

La section « Garage » affiche tous les produits Stiga appariés au profil utilisateur.
Les produits appariés s'affichent en défilant à droite et à gauche entre les différentes pages-écrans.
Pour chacun des produits affichés, il est possible d'accéder à une série d'options qui permettent de :

- Renommer ou supprimer l'appareil du compte utilisateur.
- Accéder aux informations sur le produit et aux manuels.
- Vérifier l'état de la connectivité au réseau mobile ainsi que l'état du signal GNSS du robot tondeuse et de la station de référence (si présente).
- Effectuer des mises à jour du micrologiciel.

Depuis la section « Garage », il est possible d'accéder à la « Page produit » de chaque produit apparié.
La page produit du robot tondeuse est divisée en trois sections :

- Robot.
- Paramètres.
- Mon jardin.

La section « Robot » permet de :

- Vérifier l'état du robot tondeuse (niveau de la batterie, état de fonctionnement, mode de coupe réglé).
- Démarrer et arrêter le robot tondeuse.
- Forcer le retour du robot tondeuse à son point de départ.
- Démarrer le robot tondeuse pour qu'il travaille dans une zone qui ne peut pas être atteinte de manière autonome.

La section « Paramètres » permet de :

- Sélectionner le mode de tonte « Tonte unique » ou « Programmée » (si disponible).
- Définir ou modifier le programme de travail.
- Définir ou modifier la hauteur de coupe.
- Lancer la procédure d'hibernation pour le stockage d'hiver.
- Activer et sélectionner la sensibilité du capteur de pluie.
- Activer d'autres fonctions accessoires.

La section « Mon jardin » permet de :

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

3.5.6 Initialisation du robot tondeuse

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

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

Procédure à suivre lors du premier démarrage du produit :

1. Lancer l'initialisation comme le demande l'application et attendre que la procédure se termine. Le robot tondeuse procède marche avant en effectuant trois pas d'environ 1 m.

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

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

3.5.7 Programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter

Avant de procéder à la programmation, vérifier d'avoir terminé les étapes suivantes : appariement de l'appareil (Par. 3.5.3) et initialisation du robot tondeuse (Par. 3.5.6).

La programmation des bordures virtuelles des différentes Zones et des Zones fermées, des Chemins de transfert et des Zones à éviter se fait par le biais des procédures guidées respectives présentes dans l'application « STIGA.GO ». Les procédures nécessitent de guider le robot tondeuse manuellement, en marchant à côté de celui-ci (Par. 3.2).

Exigences et obligations :

- Appareil mobile Android ou iOS connecté à Internet (non inclus) (Fig. 20.A).

Le robot peut être guidé :

- Via le Joystick virtuel dans l'application (Fig. 20.B).

Ci-après les étapes les plus importantes :

1. Télécharger l'application « STIGA.GO » depuis Google Play Store pour les appareils Android ou depuis l'App Store pour les appareils iOS.
2. Suivre la procédure de démarrage du robot indiquée dans l'application.
3. Guider le robot tondeuse avec le Joystick virtuel jusqu'au point où on souhaite commencer la programmation.
4. Commencer l'enregistrement des bordures ou des chemins virtuels en appuyant sur la touche appropriée.
5. Guider le robot tondeuse avec le Joystick virtuel tout le long du périmètre ou du parcours à programmer Le point de départ et le point d'arrivée du périmètre virtuel doivent coïncider. Il est également possible d'enregistrer le périmètre ou les chemins virtuels via la méthode « point par point ». Dans ce cas, le robot enregistre le périmètre ou le parcours comme une séquence de segments rectilignes entre les points sélectionnés par l'utilisateur.

AVERTISSEMENT :
Respecter les distances minimales par rapport aux obstacles et les indications indiquées au Par. 3.2.1.

6. Confirmer l'enregistrement.

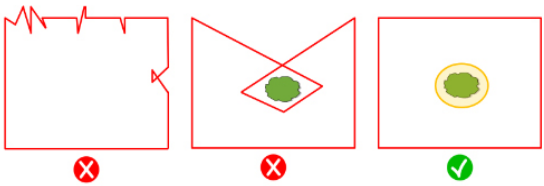
REMARQUE : Lorsque la programmation des bordures virtuelles est terminée, le robot tondeuse reparcourt l'ensemble du périmètre virtuel afin de vérifier que la programmation a été correctement effectuée.

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

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

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

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



AVERTISSEMENT :
Lors de la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter, il est nécessaire de rester à une distance d'au moins 6 mètres de la tondeuse.

AVERTISSEMENT :
La zone d'opération ou les chemins utilisés par la machine pour son transfert doivent être établis de manière à ne pas inclure les espaces publics, les zones habituellement utilisées pour le stationnement, le transit des véhicules ou les flux des personnes afin d'éviter les dommages aux personnes, aux choses ou les accidents aux véhicules.

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

AVERTISSEMENT :
La zone d'utilisation, ainsi que toute zone accessible au robot tondeuse, doit être délimitée par une barrière physique infranchissable.
Faire en sorte que la barrière soit adaptée ou surveiller le robot tondeuse pendant son fonctionnement.

3.5.8 Carte du jardin

À partir de la section « Mon jardin », il est possible d'accéder à la carte du jardin et de visualiser :
- Les bordures virtuelles.
- Les zones à éviter.
- Les chemins de transfert.
- La position en temps réel du robot tondeuse.
- Le parcours de rentrée associé.

3.5.9 Coupe unique (spot cut)

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

REMARQUE : lorsque le robot tondeuse termine un cycle de couverture complet du jardin, il retourne au point de collecte.

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

3.5.10 Gestion du forfait de données

Vérifier les conditions d'utilisation du forfait de données sur Stiga.com.

3.5.11 Verrouillage du clavier (App Lock)

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

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

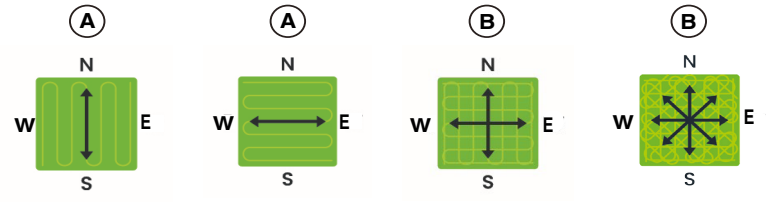
REMARQUE : Lorsque la fonction est active, le verrouillage du clavier reste actif même si le robot tondeuse est éteint.

3.5.12 Réglage du mode de navigation souhaité

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

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

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



Procédure :

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

3.5.13 Coupe de la bordure (Border Cut)

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

Procédure :

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

3.5.14 Détecteur de Pluie

La fonction « Capteur de Pluie » permet d'activer ou de désactiver le capteur de pluie présent sur le robot tondeuse.

Procédure :

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

3.5.15 Mise à jour du logiciel (Firmware Update)

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

3.5.16 Profil / Choix du revendeur préféré / Messagerie

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

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

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

3.5.17 Modification ou suppression du périmètre virtuel, des chemins de transfert et des zones à éviter

Le périmètre virtuel des différentes zones peut être modifié de deux manières :
- Suppression de l'élément : l'élément est entièrement supprimé et un nouvel enregistrement est nécessaire.
- il est possible de ne modifier qu'une partie de l'élément sans le supprimer entièrement.

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

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

3.5.18 Paramétrage de la priorité de tonte des zones du jardin

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

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

Procédure :

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

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

3.5.19 Zone temporaire de non-tonte (si disponible)

La fonction « Zone temporaire de non-tonte » permet d'exclure temporairement une partie du jardin de la zone de tonte. La zone sélectionnable doit être une partie du périmètre entre deux points A et B sélectionnés par l'utilisateur, et le segment droit qui les relie. La zone sélectionnée ne peut pas croiser les chemins de transfert.
Le robot tondeuse n'entrera pas dans la zone exclue tant que le temps défini ne sera pas écoulé, mais il continuera à travailler dans les autres parties du jardin.

Procédure :

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

3.5.20 Ne pas s'approcher (Stay Away) (si disponible)

La fonction « Ne pas s'approcher » (Stay Away) permet d'exclure temporairement une partie du jardin de la zone de tonte. La zone sélectionnable est un cercle dont le rayon est choisi par l'utilisateur et dont le centre est la position GPS de l'appareil mobile ou un point sélectionné sur la carte virtuelle. La zone sélectionnée ne peut pas croiser les chemins de transfert.
Le robot tondeuse n'entrera pas dans la zone exclue tant que le temps défini ne sera pas écoulé, mais il continuera à travailler dans les autres parties du jardin.

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

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

4. FONCTIONNEMENT

Exigences et obligations :
- Installation de la station de référence satellite, si nécessaire (Voir Par. 3.4).
- Hauteur initiale de l'herbe dans l'aire de travail du robot tondeuse : 20-95 mm.
- Batteries chargées (Voir Par. 4.5).
- Programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter (Voir Par. 3.5.7).
- Hauteur de coupe correctement réglée (voir Par. 4.7).

4.1 COMPOSANTS POUR LA MISE EN SERVICE

1. Appareil mobile (non inclus) (Fig. 4.C).
2. Batteries (fournies lors de l'achat de la machine) (Fig. 4.B).
3. Chargeur (inclus dans la machine) (Fig. 4.A).
4. Radio-commande (accessoire - non inclus) (Fig. 4.D).

4.2 VÉRIFICATION DES SÉCURITÉS POUR LE DÉMARRAGE DU ROBOT TONDEUSE

Pour démarrer le robot tondeuse, il est nécessaire d'effectuer la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter (Voir Par. 3.5.7).

Exigences et obligations :
- Clé de sécurité.

Procédure :
1. Vérifier que la clé de sécurité est bien insérée. Si elle n'est pas insérée, le robot tondeuse ne démarrera pas.
2. Vérifier que le bouton d'arrêt **« ARRÊT »** n'est pas activé. S'il est pressé, il arrête le robot tondeuse et ouvre la protection de la console de commande.
3. Vérifier que le robot tondeuse est correctement positionnée au sol. En cas d'inclinaison excessive (≥ 27%) ou de soulèvement, les capteurs d'inclinaison (inclinomètre) arrêtent le robot tondeuse,

4.3 FONCTIONNEMENT MANUEL DU ROBOT TONDEUSE

Dans ce mode, le robot tondeuse effectue un cycle de travail, retourne au point de départ et y reste jusqu'au démarrage manuel suivant.

Pour utiliser la machine, il est nécessaire de programmer les bordures virtuelles, les chemins de transfert et les zones à éviter (Voir Par. 3.5.7).

Procédure :
1. Placer le robot tondeuse à l'intérieur du périmètre d'installation.
2. Appuyer sur le bouton **« ARRÊT »** (Fig. 2.D) pour ouvrir la coque (Fig. 3.A) et accéder à la console de commande (Fig. 3.B).
3. Appuyer sur le bouton **« ON/OFF »** (Fig. 3.E) pendant 5 secondes pour mettre en marche le robot tondeuse.
4. Appuyer sur le bouton **« SÉLECTION MODALITÉ »** (Fig. 3.F), jusqu'à ce que seule l'icône **« CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE »** clignote (Fig. 3.L).
5. Appuyer sur le bouton **« CONFIRMER »** (Fig. 3.G). L'icône (Fig. 3.L) s'allume d'une lumière fixe pour confirmer l'opération.
6. Fermer la protection (Fig. 3.A).
7. Le robot tondeuse commencera à travailler.

REMARQUE : si, après avoir appuyé sur le bouton « **CONFIRMER** », le bouton « **SÉLECTION DU MODE** » est pressé, les icônes correspondant aux fonctions sélectionnées recommenceront à clignoter, nécessitant la confirmation de la fonction qui vient d'être sélectionnée. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** ». Les icônes s'éclaireront à nouveau d'une lumière fixe.



ATTENTION :
Si la coque est ouverte pendant le fonctionnement, les icônes des fonctions sélectionnées clignotent pour indiquer qu'il est nécessaire de confirmer l'opération avant de refermer la coque. Si la coque est refermée sans appuyer sur le bouton « CONFIRMER », le robot ne réalisera aucune opération jusqu'à ce qu'une nouvelle commande soit donnée par l'utilisateur.

4.4 DESCRIPTION DES COMMANDES PRÉSENTES SUR LE ROBOT TONDEUSE

Liste des commandes, des voyants et leur fonction :

- Bouton « **ARRÊT** » (Fig. 2.D) : utilisé pour l'arrêt de sécurité du robot tondeuse.
- « **BOUTON COUP-DE-POING DE SÉCURITÉ** » - **BOUTON D'ARRÊT D'URGENCE** (Fig. 2.E) : permet d'arrêter immédiatement la machine en cas d'urgence.
  Le bouton comporte deux positions :



1. **Activation** : en appuyant sur le bouton d'arrêt d'urgence, on arrête les moteurs des organes de coupe et de commande de la traction.



2. **Réactivation** : tourner le bouton d'arrêt d'urgence dans le sens des aiguilles d'une montre pour rétablir toutes les fonctions. Pour démarrer la machine, répéter la procédure de démarrage avec la clé (par. 4.2).

REMARQUE : Lorsque le bouton d'arrêt d'urgence est activé, la machine ne peut pas être mise en marche.



AVERTISSEMENT :
Le bouton d'urgence ne doit jamais être utilisé comme méthode habituelle d'arrêt de la machine.

- « **CLÉ DE SÉCURITÉ** » (Fig. 3.C) : utilisé pour la mise hors tension de sécurité du robot tondeuse.
- Bouton « **ON/OFF** » (Fig. 3.E) : utilisé pour allumer et éteindre le robot tondeuse et réinitialiser les alarmes.
- Bouton « **SÉLECTION MODE** » (Fig. 3.F) : utilisé pour sélectionner le mode de fonctionnement du robot tondeuse et à forcer son retour au point de départ.
- Bouton « **CONFIRMER** » (Fig. 3.G) : utilisé pour confirmer le mode de fonctionnement défini.
- Icône lumineuse « **PROGRAMME PRÉVU** » (Fig. 3.I) : utilisée pour afficher le réglage du programme prévu (si disponible).
- Icône lumineuse « **TONTE SIMPLE** » (Fig. 3.L) : utilisée pour afficher le réglage du cycle de travail simple.
- Icône lumineuse « **RETOUR AU POINT DE DÉPART** » (Fig. 3.H) : utilisée pour afficher le réglage du retour forcé au point de départ du robot tondeuse.
- Bouton « **BLUETOOTH®** » (Fig. 3.M) : utilisé uniquement par le centre de service à des fins de diagnostic.
- Icône lumineuse « **ALARME** » (Fig. 3.N) : utilisée pour afficher les états d'alarme.
- Icône lumineuse « **BATTERIE** » (Fig. 3.O) : utilisée pour afficher la charge de la batterie.

4.4.1 Arrêt sécurisé - Bouton d'arrêt

Le bouton « **ARRÊT** » est une commande qui permet d'arrêter le robot tondeuse en toute sécurité, quel que soit son état de fonctionnement.

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

4.4.2 Mise hors service sécurisée - Clé de sécurité

La clé de sécurité permet, par désactivation, la mise hors tension sécurisée du robot tondeuse.

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

Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » pour ouvrir la coque et accéder à la console de commande.
2. Appuyer sur le bouton de mise hors tension quelques secondes et attendre que le voyant du bouton en question s'éteigne.
3. N'éteindre le robot tondeuse qu'après l'extinction du voyant LED. Retirer ensuite la clé de sécurité pour garantir une mise hors tension en toute sécurité. Conserver la clé de sécurité en lieu sûr.
4. Après avoir effectué les opérations d'entretien, insérer la clé de sécurité pour pouvoir allumer le robot tondeuse.

4.4.3 Allumage et mise hors tension - Bouton ON/OFF

Le bouton **« ON/OFF »** permet d'allumer et d'éteindre manuellement le robot tondeuse.

Procédure :

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

REMARQUE : Pour démarrer le robot tondeuse, la clé de sécurité doit être insérée.

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

4.4.4 Sélection du cycle de travail unique / retour forcé au point de départ - Bouton de sélection du mode

Le robot tondeuse se comporte selon les sélections possibles décrites ci-dessous.

SÉLECTIONS DU CLAVIER ET FONCTIONNEMENT DU ROBOT

CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE

Le robot tondeuse effectue un cycle de travail unique forcé, puis revient au point de départ.
Le robot tondeuse reste dans la station jusqu'à l'intervention manuelle de l'utilisateur.



RETOUR AU POINT DE DÉPART

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



Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » pour ouvrir la coque et accéder à la console de commande.
2. Appuyer sur le bouton « **SÉLECTION MODE** » jusqu'à ce que les icônes relatives aux fonctions qu'on souhaite activer se mettent à clignoter. Les icônes relatives aux fonctions sélectionnées clignotent.
3. Appuyer sur le bouton « **CONFIRMER** ». Les icône relatives aux fonctions sélectionnées s'éclairent d'une lumière fixe pour confirmer l'opération.

4. Fermer la coque.
5. Le robot tondeuse commencera à travailler selon le mode défini.

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

ATTENTION :
Si la coque est ouverte, que ce soit pendant le fonctionnement ou lorsque le robot est au point de départ, les icônes correspondant aux fonctions sélectionnées clignotent pour indiquer qu'il est nécessaire de confirmer l'opération avant de refermer la coque. Si la coque est refermée sans appuyer sur le bouton « CONFIRMER », le robot ne réalisera aucune opération jusqu'à ce qu'une nouvelle commande soit donnée par l'utilisateur.

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

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

4.4.5 Affichage de l'état du Bluetooth® - Bouton Bluetooth®

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

REMARQUE : Pour l'appariement de l'appareil au robot tondeuse via Bluetooth®, voir le Par. 3.5.3 « Pairing ».

4.4.6 Affichage des états d'alarme - Icône alarme

L'icône lumineuse « **ALARME** » indique une anomalie de fonctionnement.

Procédure :
1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » pour ouvrir la coque et accéder à la console de commande.
2. Vérifier l'état de l'alarme grâce à l'icône lumineuse rouge, qui peut être fixe ou clignotante.
3. Après avoir résolu l'anomalie, éteindre le robot tondeuse à l'aide de la touche **« ON/OFF »**, attendre quelques secondes, puis le rallumer avec la même touche **« ON/OFF »**. Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.

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

REMARQUE : Certains types d'erreurs peuvent être réinitialisés à distance via l'application.

REMARQUE : Certains types d'erreurs ne peuvent pas être réinitialisés à distance et doivent obligatoirement l'être via le clavier du robot tondeuse, conformément à la norme européenne de sécurité EN-50636.

4.5 CHARGEMENT BATTERIE

REMARQUE : La recharge doit être effectuée exclusivement avec le chargeur fourni (Fig. 4.A). Tout autre système de recharge peut endommager irrémédiablement la batterie.

REMARQUE : La température de charge recommandée est de 4 à 40 °C.

4.5.1 Affichage de la charge de la batterie - Icône de la batterie

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

Procédure :

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

REMARQUE : Si, lors de l'activation d'une commande, l'icône batterie (Fig. 3.O) clignote rapidement en rouge, l'opération ne peut pas être effectuée et il sera nécessaire de charger les batteries manuellement (Voir Par. 4.5.3).

4.5.2 Chargement des batteries internes de la machine

La procédure **« CHARGEMENT DE LA BATTERIE »** permet de recharger manuellement le robot tondeuse :

1. Placer le robot tondeuse à proximité d'une prise de courant.
2. Appuyer sur le bouton **« ARRÊT »** (Fig. 2.D) pour ouvrir la coque (Fig. 3.A) et accéder à la console de commande (Fig. 3.B).
3. Retirer la clé (Fig. 3.C).
4. Connecter le chargeur fourni à la prise de charge (Fig. 4.A) en utilisant la fixation à baïonnette du connecteur correspondant (Fig. 9.A).
5. Connecter ensuite le chargeur à la prise secteur en insérant la fiche correspondante (Fig. 9.B).
6. L'icône lumineuse **« BATTERIE »** (Fig. 3.O) clignote en bleu, le robot tondeuse est en train de se charger.
7. Fermer la coque (Fig. 3.A).
8. Laisser le robot tondeuse en charge jusqu'à ce que les batteries soient complètement chargées.
9. Une fois le chargement terminé, débrancher le chargeur de la prise de chargement.
   - Tourner la bague du connecteur dans le sens anti-horaire (Fig. 9.C) ;
   - Retirer le connecteur (Fig. 9.D).

Pendant la recharge, les voyants de la batterie (Fig. 3.O) clignotent de manière progressive. Lorsque chaque seuil de charge est atteint, le voyant LED correspondant reste allumé en continu, tandis que les autres continuent de clignoter.

REMARQUE : La recharge des batteries avant le stockage hivernal doit être effectuée conformément au Par. 6.2.

4.5.3 Recharge des batteries externes de la machine dans des conditions de sécurité

La batterie peut être rechargée séparément en utilisant le même chargeur que pour la machine :

1. Retirer la batterie de la machine (Fig. 11.E) ;
2. Placer la batterie dans un endroit sec, sûr et stable ;
3. Retirer le bouchon de protection en caoutchouc sur le connecteur ;
4. Brancher le chargeur à une prise de courant en insérant la prise correspondante ;
5. Brancher le chargeur fourni à la prise de recharge de la batterie à l'aide de la baïonnette de fixation de son connecteur. Se référer au manuel d'utilisation de la batterie pour plus de détails.

REMARQUE : Pendant la charge, toutes les fonctions de la machine sont désactivées.



AVERTISSEMENT :
Ne pas charger une batterie unique dans la machine.

REMARQUE : Les batteries du robot tondeuse sont des composants périssables : leur capacité diminue progressivement, réduisant l'autonomie de l'appareil sans compromettre son fonctionnement.

4.6 INSERTION ET RETRAIT DES BATTERIES DE LA MACHINE

AVERTISSEMENT :
Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.8).

4.6.1 Mise en place des batteries

1. Ouvrir le capot des batteries (Fig. 10). La machine s'éteint automatiquement à l'ouverture du capot batteries.
2. Insérer la batterie dans son logement (Fig. 11.A).
3. Relier le connecteur sur la machine en appuyant fermement (Fig. 11.B).
4. Fermer le capot des batteries (Fig. 10).
5. Pour travailler, redémarrer la machine.

4.6.2 Retrait des batteries

1. Ouvrir le capot des batteries (Fig. 10).
2. Tourner la bague du connecteur dans le sens anti-horaire (Fig. 11.C).
3. Retirer le connecteur (Fig. 11.D).
4. Retirer la batterie de son logement (Fig. 11.E).
5. Fermer le capot des batteries (Fig. 10).

4.7 RÉGLAGE DE LA HAUTEUR DE COUPE

La procédure « **RÉGLAGE DE LA HAUTEUR DE COUPE** » explique comment régler la hauteur des lames de coupe. Pour régler la hauteur de coupe, suivre la procédure guidée dans l'APPLI.

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

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

4.8 MODULE CAMÉRA, MODULE CAPTEURS LIDAR ET MODULE ULTRASONS

Grâce au module caméra (Fig. 22.A), au module lidar et au module ultrasons (voir Par. 2.2), le robot tondeuse peut détecter les obstacles présents dans la zone de travail et identifier les limites de la zone de tonte. Cela permet d'éviter les obstacles et d'améliorer les performances de navigation (Fig. 22).

Procédure :

1. Suivre la procédure guidée dans l'application « Stiga.GO » pour configurer les paramètres de fonctionnement du module caméra, du module lidar et du module ultrasons, et activer les fonctions accessoires.

REMARQUE : Pour protéger la vie privée, les images et vidéos capturées par le module caméra pendant le fonctionnement sont traitées en temps réel par le robot tondeuse et ne sont pas stockées dans sa mémoire interne.

REMARQUE : Les performances de reconnaissance des obstacles et des limites de la zone de travail dépendent de nombreux facteurs : forme et taille de l'objet, conditions d'éclairage, propreté et usure de l'objectif, type de gazon, conditions météorologiques, etc.

REMARQUE : Si la hauteur du gazon est excessive, le module caméra peut interpréter la végétation comme un obstacle. Si le robot tondeuse continue de s'arrêter ou de changer de direction à cause d'un gazon trop haut, réduire la hauteur de l'herbe à l'aide d'une tondeuse traditionnelle.

REMARQUE : Toujours maintenir la lentille du module caméra propre afin de garantir un fonctionnement précis du système de vision.

AVERTISSEMENT :
Le module caméra peut ne pas détecter certains objets si ceux-ci sont entièrement recouverts ou entourés de végétation, par exemple en cas de gazon haut et dense.

AVERTISSEMENT :
Ne pas regarder directement l'éclairage LED du module caméra pour éviter tout risque de dommage oculaire.

4.9 FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE - VOYANT LUMINEUX D'ÉTAT (SI PRÉSENT)

La Station de Référence Satellite est équipée d'un voyant lumineux (R) situé sur sa partie inférieure (Fig. 21), qui s'allume comme suit :

- Voyant éteint : la Station de référence est hors tension, ou le voyant a été désactivé via l'application.
- Voyant vert clignotant : scan des satellites en cours ; patienter quelques minutes jusqu'à ce que la Station soit prête. À ce stade, il n'est pas possible d'enregistrer un périmètre virtuel ou de faire fonctionner le robot tondeuse. Si le voyant continue à clignoter pendant une longue période (plus de 30 minutes), la Station n'est pas correctement installée. Réinstaller la Station en suivant les instructions décrites au Par. 3.4.2.
- Voyant vert fixe : la Station de référence est prête à être utilisée. Il est possible d'enregistrer un périmètre virtuel et de faire fonctionner le robot tondeuse.
- Voyant jaune clignotant : la Station de référence n'est pas connectée au réseau cellulaire. Il n'est pas possible d'enregistrer un périmètre virtuel ou de faire fonctionner le robot tondeuse. S'assurer de bien avoir terminé la phase d'appariement du produit via l'application (voir Par. 3.5). Si le problème persiste, redémarrer la Station de référence (la débrancher et la rebrancher au bout de 30 secondes).

Si le problème persiste, contacter un Centre d'assistance.

- Voyant rouge clignotant : présence d'une panne dans la Station de référence. Contacter un Centre d'assistance agréé.

5. ENTRETIEN

AVERTISSEMENT :
Utiliser exclusivement des pièces détachées d'origine.

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

AVERTISSEMENT :
Risque de coupure des mains et des pieds.
Porter des gants et des chaussures de protection pour éviter les accidents.

AVERTISSEMENT :
Risque de poussière dans les yeux.
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.

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

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

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

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

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

INTERDICTION :
Pour nettoyer l'objectif du module caméra et les capteurs en général, utiliser uniquement un chiffon doux légèrement humide. N'utiliser en aucun cas brosses, grattoirs, éponges abrasives ou solvants chimiques.

5.1 ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Pour un meilleur fonctionnement et une plus longue durée de vie, nettoyer régulièrement le produit et remplacer les parties usées.
Effectuer les opérations selon la fréquence indiquée dans le tableau ci-dessous.

FRÉQUENCE	COMPOSANT	TYPE D'INTERVENTION	RÉFÉRENCE
Avant chaque utilisation et au moins toutes les 8 heures de travail	Lame	Nettoyer et vérifier l'efficacité de la lame de l'organe de coupe.	Voir Par. 5.3
		Si la lame de l'organe de coupe est pliée à cause d'une collision ou si elle est très usée, la remplacer.	Contacter un centre d'assistance agréé
	Points de contact du chargeur	Nettoyer et éliminer toute oxydation.	Voir Par. 5.3
	Module caméra et capteurs	Nettoyer la lentille	Voir Par. 5.3
Tous les mois ou toutes les 100 heures de tonte	Robot tondeuse	Procéder au nettoyage	Voir Par. 5.3
	Câbles d'alimentation	Vérifier l'usure ou la détérioration et les remplacer si nécessaire	Contacter un centre d'assistance agréé
À la fin de la saison de tonte ou tous les six mois si le robot tondeuse n'est pas utilisé	Batteries	Effectuer la recharge des batteries avant stockage	Voir Par. 5.4

Il est nécessaire d'effectuer chaque année un contrôle technique d'entretien dans un centre d'assistance agréé pour maintenir le robot tondeuse dans de bonnes conditions de fonctionnement.
Ce service implique une série de contrôles, et notamment :

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

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

5.2 ENTRETIEN DE L'ORGANE DE COUPE

AVERTISSEMENT :
Ne pas toucher l'organe de coupe tant que la clé de contact n'a pas été retirée et que l'organe de coupe est complètement arrêté. Garder à l'esprit que l'organe de coupe peut bouger, même si la clé a été retirée (pour les modèles à batterie).

ATTENTION :
Toutes les opérations concernant les organes de coupe (démontage, affûtage, équilibrage, réparation, remontage et/ou remplacement) sont des travaux compliqués qui demandent une compétence spécifique outre à l'utilisation d'équipements spéciaux ; pour des raisons de sécurité, il faut donc toujours les faire exécuter dans un centre spécialisé.

ATTENTION :
Faire toujours remplacer l'organe de coupe détérioré, tordu ou usé, ainsi que ses vis, pour maintenir l'équilibrage.

IMPORTANT *Toujours utiliser des organes de coupe d'origine, portant le code indiqué dans le tableau « Données Techniques » ou dans le chapitre « Accessoires sur demande ».*

5.3 NETTOYAGE

5.3.1 Nettoyage du produit

AVERTISSEMENT :
Risque de coupure des mains et des pieds.
Porter des gants et des chaussures de protection pour éviter les accidents.

AVERTISSEMENT :
Risque de poussière dans les yeux.
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.

• Exigences et obligations :

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



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



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

• Indications générales :

Après chaque utilisation, effectuer les opérations de nettoyage en suivant les instructions ci-après : (Fig. 12)

- Ne pas utiliser de jets d'eau et éviter de mouiller les batteries et les composants électriques.
- Retirer les débris d'herbe et la boue accumulés à l'intérieur du châssis.
- Toujours vérifier que les prises d'air sont débarrassées de tout débris.

- Ne pas utiliser de liquide agressif pour nettoyer le châssis.
- Pour réduire le risque d'incendie, maintenir la machine libre de tout résidu d'herbe, de feuilles ou de graisse excessive.
- Ouvrir le capot et nettoyer avec de l'air comprimé les éventuels résidus de saleté ou d'herbe qui s'accumulent sur les batteries.

• Procédure :

1. Appuyer sur le bouton « **ARRÊT** » pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir la coque de protection.
2. Déconnecter de l'alimentation électrique.
3. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.8).
4. Nettoyer toutes les surfaces extérieures du robot tondeuse avec une éponge humidifiée à l'eau tiède et du savon neutre.
5. Nettoyer la lentille des modules caméra, capteurs lidar et ultrasons, à l'aide d'un chiffon doux, en veillant à ne pas rayer la surface en verre.



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



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



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



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



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



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



INTERDICTION :
Pour le nettoyage de la lentille des modules caméra, capteurs lidar et ultrasons, n'utiliser en aucun cas brosses, grattoirs, éponges abrasives ou solvants chimiques afin de ne pas rayer ou endommager la surface en verre.

6. Enlever la boue et la saleté des roues motrices.
7. Nettoyer le dessous du robot tondeuse (zone de la lame de coupe, roues avant et arrière). Utiliser une brosse appropriée pour enlever les dépôts et/ou les débris qui pourraient empêcher le robot tondeuse de fonctionner correctement. Terminer le nettoyage à l'aide d'une éponge humidifiée.
8. Nettoyer le connecteur de charge des batteries

5.4 ENTRETIEN HIVERNAL ET STOCKAGE DE LA BATTERIE

Procédure :

1. Nettoyer le robot tondeuse (voir Par. 5.3).
2. Ranger le robot tondeuse en position horizontale, dans un endroit sec et à l'abri du gel, en s'assurant qu'il est éteint et que la clé de sécurité a été retirée.
3. Déconnecter la station de référence satellite (si présente) de l'alimentation électrique.

REMARQUE : Si on souhaite retirer la station de référence satellite de son emplacement pendant l'hiver, s'assurer qu'elle est positionnée exactement au même endroit lors du remontage. Si une station de référence satellite a été installée et qu'elle est déplacée, il est nécessaire de reprogrammer les bordures virtuelles, les chemins de transfert et les zones à éviter via l'APPLI.

5.5 REMPLACEMENT DES BATTERIES

La durée de vie des batteries dépend de la longueur de la saison de tonte et du nombre d'heures d'utilisation quotidienne du robot tondeuse. Une saison de tonte longue ou de nombreuses heures d'utilisation entraîne un remplacement plus fréquent des batteries.
Le remplacement des batteries relève exclusivement de la responsabilité du PERSONNEL D'ASSISTANCE TECHNIQUE DE STIGA.
S'il est nécessaire de remplacer les batteries, contacter un centre d'assistance ou son propre revendeur.

REMARQUE : Les batteries du robot tondeuse sont des composants périssables : leur capacité diminue progressivement, réduisant l'autonomie de l'appareil sans compromettre son fonctionnement.

6. TRANSPORT, ENTREPOSAGE ET ÉLIMINATION

6.1 TRANSPORT



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



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

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

Procédure :
Lorsqu'on déplace la machine manuellement, il est nécessaire de :
1. Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.8).
2. Nettoyer le robot tondeuse (voir Par. 5.3.1).
3. Porter l'ensemble organes de coupe en position de hauteur maximum.
4. Mettre la machine hors tension en retirant la clé de contact.
5. S'assurer que la machine est sur une surface plane.
6. Désengager la traction, comme indiqué au par. 2.9 (Fig. 1.L).
7. Pour déplacer la machine, utiliser les poignées de fixation arrière (Fig. 14).



AVERTISSEMENT :
Ne pas utiliser ces points pour soulever la machine.

Lors du transport de la machine avec un véhicule ou une remorque, il est nécessaire de :
1. Utiliser des rampes d'accès adaptées en largeur, longueur et robustesse au poids et aux dimensions de la machine.
2. Soulever le plateau de coupe à la hauteur maximale de coupe via l'application.
3. Une fois la machine chargée, l'éteindre en retirant la clé.
4. Fixer la machine au véhicule en utilisant les deux points d'attache à l'avant et les deux points à l'arrière (Fig. 13). Ne pas fixer la machine à des éléments susceptibles d'être endommagés.

INSTRUCTION DE SÉCURITÉ :
Si on estime ne pas être en mesure d'effectuer le déplacement ou le transport en toute sécurité, contacter le Centre d'assistance.

6.2 STOCKAGE

Le robot tondeuse doit être stocké en position horizontale, avec la clé de sécurité retirée, dans un endroit sec et à l'abri du gel, après avoir effectué le nettoyage et la recharge hivernale de la batterie Pendant de longs périodes d'inactivité, déconnecter la station de référence satellite (si présente) du réseau électrique.

Lorsque la machine doit être stockée pour une période supérieure à 30 jours :
- laisser la machine refroidir.
- retirer les batteries et les conserver dans un endroit frais et sec.
- nettoyer soigneusement la machine.
- vérifier que la machine ne présente aucun dommage.

Si nécessaire, contacter le centre d'assistance agréé.

Au moment de remettre la machine en état de marche :
- Préparer la machine comme indiqué au Chapitre 4.2.

6.3 ÉLIMINATION

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

7. RÉSOLUTION DES PROBLÈMES

AVERTISSEMENT :
Arrêter le robot tondeuse et le remettre en conditions de sécurité (voir Par. 2.8).

Ci-après une liste des principales anomalies pouvant survenir pendant le fonctionnement.

REMARQUE : D'autres conseils et procédures de dépannage sont disponibles dans l'application Stigo.GO.

PROBLÈME	CAUSES	SOLUTIONS
Vibrations anormales. Le robot tondeuse est bruyant.	Organe de coupe endommagé	Remplacer les composants endommagés (voir Par. 5.1).
	Organe de coupe coincé par des résidus (rubans, cordes, bouts de plastique, etc.).	Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.8). Débloquer l'organe de coupe.
	Le démarrage du robot tondeuse a eu lieu en présence d'obstacles inattendus (branches tombées, objets oubliés, etc.).	Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir Par. 2.8). Enlever les obstacles et redémarrer le robot tondeuse.
	Moteur électrique en panne.	Remplacer le moteur, contacter un centre d'assistance.
	Herbe trop haute.	Augmenter la hauteur de coupe (voir Par. 4.7).
L'icône d'avertissement est allumée sur le clavier.	Signale une anomalie/une panne.	Consulter l'appli pour plus d'infos.

PROBLÈME	CAUSES	SOLUTIONS
Le robot tondeuse s'arrête temporairement dans la zone de travail.	Faible signal GPS.	Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.
La zone de travail n'est pas entièrement tondue.	Lame de coupe avec incrustations et/ou résidus.	Éteindre le robot en conditions de sécurité (voir Par. 2.8). Nettoyer l'organe de coupe.
	Aire de la zone de travail excessive par rapport à la capacité effective du robot tondeuse.	Réduire la zone de travail (voir Données Techniques au Chap. 8).
	Le cycle de vie des batteries est en train de s'épuiser	Remplacer les batteries par des pièces détachées d'origine (voir Par. 5.5).
	Les batteries n'ont pas été entièrement rechargées.	Nettoyer et éliminer toute oxydation des points de contact (voir Par. 5.3). Recharger les batteries.

8. DONNÉES TECHNIQUES

SPÉCIFICATIONS	modèle SRHB01 (voir l'étiquette du produit)	
Dimensions (L x H x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot sans plateau de coupe	
	1012 x 725 x 2300 robot avec plateau de coupe	
Poids du robot tondeuse [kg]	330 (en considérant 6 batteries et le plateau de coupe)	
Hauteur de coupe (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Vitesse de coupe [tr/min]	3800	
Vitesse de déplacement [km/h]	5	
Pente maximale	27%	
Pente maximale le long du périmètre	20%	
Type du système de coupe	3 lames de coupe	
Niveau de puissance sonore relevé [dB (A)]	98,68	
Incertitude des émissions sonores [dB (A)]	0,83	
Niveau de puissance sonore garanti [dB (A)]	100	
Code de l'organe de coupe	182004385/0	
Classification IP du robot tondeuse	IP64	
Température ambiante de fonctionnement du robot tondeuse [°C]	0 ÷ 50	
Modèle batterie	Type : BT 40 Li 56 (*) Modèle : Batterie 40 Ah ePower Pro P/N : 382033301/1 (279000004/ST1) Topologie cellule : 14S8P	
Chargeur de batterie Modèle : 18 A - Prise EU P/N :182050000/0 (279010104/ST1)	V (Entrée)	100-240 VAC
	V (Sortie)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Durée maximale de charge (une batterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Durée maximale de charge (deux batteries)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Chargeur de batterie Modèle : 18 A - Prise UK P/N :182050003/0 (279010104/UKS)	V (Entrée)	100-240 VAC
	V (Sortie)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Durée maximale de charge (une batterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Durée maximale de charge (deux batteries)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPÉCIFICATIONS	modèle SRHB01 (voir l'étiquette du produit)	
Chargeur de batterie Modèle : 30 A - Prise EU P/N :182050001/0 (279010204/ST1)	V (Entrée)	200-240 VAC
	V (Sortie)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Durée maximale de charge (une batterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Durée maximale de charge (deux batteries)	h (@ V)	~ 3 (220)
Chargeur de batterie Modèle : 30 A - Prise UK P/N :182050004/0 (279010204/UKS)	V (Entrée)	200-240 VAC
	V (Sortie)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Durée maximale de charge (une batterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Durée maximale de charge (deux batteries)	h (@ V)	~ 3 (220)
Connectivité	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Technologie de navigation	AGS, GNSS-RTK	

SPÉCIFICATIONS	modèle SRHB01
Classe de puissance Modules RF	Bluetooth LE Puissance de sortie - 9 dBm ; 2G GSM / E-GSM - Classe 4 - 33 dBm ; 2G DCS / PCS - Classe 1 - 30 dBm ; 2G GSM / E-GSM - Classe E2 - 27 dBm ; 2G DCS / PCS - Classe E2 - 26 dBm ; 4G - Classe 3 - 23 dBm
Plage de fréquence - Bluetooth®	Bluetooth LE - Intervalle de fréquence 2400 - 2483,5 MHz
Plage de fréquence - 2G	GSM 850 MHz ; E-GSM 900 MHz ; DCS 1 800 MHz ; PCS 1 900 MHz
Plage de fréquence - 4G	Bande 1 (2100 MHz) ; Bande 2 (1900 MHz) ; Bande 3 (1800 MHz) ; Bande 4 (2100 MHz) ; Bande 5 (850 MHz) ; Bande 7 (2600 MHz) ; Bande 8 (900 MHz) ; Bande 12 (700 MHz) ; Bande 13 (750 MHz) ; Bande 17 (700 MHz) ; Bande 18 (850 MHz) ; Bande 19 (850 MHz) ; Bande 20 (800 MHz) ; Bande 26 (850 MHz) ; Bande 28 (800 MHz) ; Bande 34 (2000 MHz) ; Bande 38 (2500 MHz) ; Bande 39 (1900 MHz) ; Bande 40 (2300 MHz) ; Bande 41 (2500 MHz) ; Bande 66 (2100 MHz).
Plage de fréquence - Wi-Fi	Wi-Fi - Intervalle de fréquence 2412 - 2484 MHz Puissance maximale de traction < 20dBm

Le nom commercial et le logo Bluetooth® sont des marques déposées de Bluetooth SIG, Inc., et toute utilisation de ces marques par STIGA est sous licence.

9. ÉQUIPEMENTS SUR DEMANDE

REMARQUE : ces accessoires ne peuvent pas être utilisés en mode autonome. Ils doivent exclusivement être utilisés avec la télécommande.

1	Remorque	✓
2	Balai de ramassage feuilles et herbe	✓
3	Engrais	✓
4	Rouleau en plastique	✓
5	Code de l'ensemble de l'organe de coupe électrique (deck)	110CE E QF

10. GARANTIE

10.1 COUVERTURE DE LA GARANTIE

La garantie couvre tous les défauts de qualité des matériaux et de fabrication, constatés pendant la période de garantie par son propre Revendeur ou un Centre spécialisé.
L'application de la garantie se limite à la réparation ou à la substitution du composant défectueux.
Il est recommandé de confier la machine une fois par an à un atelier d'assistance agréé pour l'entretien, l'assistance et le contrôle des dispositifs de sécurité.
L'application de la garantie est soumise à un entretien régulier de la machine.

La garantie ne couvre pas les dommages dus à :

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

La garantie ne couvre pas non plus :

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

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

11. MARQUES DÉPOSÉES ET LICENCES

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

HR

POZOR!: PRIJE UPORABE STROJA, PAŽLJIVO PROČITAJTE OVAJ PRIRUČNIK. Čuvajte za buduće potrebe.

KAZALO

1. SIGURNOSNE UPUTE 2
   1.1 Opća upozorenja o sigurnosti električnih alata 2
   1.2 Informacije o sigurnosti 4
   1.3 Sigurni radni postupci 6
2. UVOD 7
   2.1 Opći uvod 7
   2.2 Opis proizvoda 8
   2.3 Komponente stroja 8
   2.4 Raspakiranje 9
   2.5 Montiranje dodatne opreme 9
   2.6 Montiranje prednje dodatne opreme 9
   2.7 Simboli i natpisne pločice (sl. 13) 9
   2.8 Zaustavljanje i isključivanje robotske kosilice u sigurnim uvjetima 11
   2.9 Poluga za uključivanje/isključivanje pogona 11
3. POSTAVLJANJE 12
   3.1 Provjera ispunjavanja zahtjeva za ugradnju 12
   3.2 Kriteriji za ograničavanje radnih područja i putova premještanja 13
   3.3 Ugradnja komponenti 15
   3.4 Ugradnja referentne stanice za satelitske signale 15
   3.5 Prvo pokretanje robotske kosilice 18
4. RAD 24
   4.1 Sastavni dijelovi za puštanje u rad 24
   4.2 Provjera sigurnosti za pokretanje robotske kosilice 24
   4.3 Ručni način rada robotske kosilice 24
   4.4 Opis upravljačkih elemenata prisutnih na robotskoj kosilici 25
   4.5 Punjenje baterije 27
   4.6 Umetanje i uklanjanje baterija sa stroja 29
   4.7 Podešavanje visine košnje 29
   4.8 Modul kamere, modul senzora LiDAR i ultrazvučni modul 29
   4.9 Rad referentne stanice za satelitske signale – kontrolno svjetlo indikatora stanja (ako postoji) 30
5. ODRŽAVANJE 30
   5.1 Programirano održavanje 31
   5.2 Održavanje noža 32
   5.3 Čišćenje 32
   5.4 Zimsko održavanje i skladištenje baterije 33
   5.5 Zamjena baterija 34
6. PRIJEVOZ/PRENOŠENJE, SKLADIŠTENJE I ODLAGANJE 34
   6.1 Prijevoz/prenošenje 34
   6.2 Skladištenje 35
   6.3 Odlaganje 35
7. RJEŠAVANJE PROBLEMA 35
8. TEHNIČKI PODACI 36
9. DODATNA OPREMA PO NARUDŽBI 37
10. JAMSTVO 38
   10.1 Što jamstvo pokriva 38
11. REGISTRIRANI ZAŠTITNI ZNAKOVI I LICENCIJE 38

NAPOMENA: upute koje se navode u ovom priručniku vrijede za autonomne robote u konfiguraciji kosilice. Ako nije naznačeno, slike se odnose na model SRHB01.

1. SIGURNOSNE UPUTE



OBVEZA:
Pažljivo pročitajte prije uporabe i čuvajte za buduće potrebe.

1.1 OPĆA UPOZORENJA O SIGURNOSTI ELEKTRIČNIH ALATA

⚠ **Pročitajte sva sigurnosna upozorenja, upute, ilustracije i specifikacije koji se dostavljaju zajedno sa strojem.** *Nepridržavanjem uputa navedenih u nastavku mogu se prouzročiti električni udari, požari i/ili teške ozljede.*

Čuvajte sva upozorenja i upute za buduće potrebe.

Pojam „električni alat" naveden u upozorenjima odnosi se na vaš električni alat s napajanjem iz električne mreže (kabelom) ili električni alat koji se napaja putem baterije (bez kabela).

1) Sigurnost radnog područja

a) **Radno područje održavajte čistim i dobro osvijetljenim.** *U neurednim ili neosvijetljenim područjima povećava se mogućnost nesreća.*
b) **Električnim alatima ne smije se koristiti u eksplozivnim atmosferama, na primjer u blizini zapaljivih tekućina, plina ili prašine.** *Električni alati proizvode iskre koje mogu zapaliti prašinu ili paru.*
c) **Za vrijeme uporabe električnog alata ne dopuštajte pristup djeci i nazočnim osobama.** *Skretanje pozornosti može prouzročiti gubitak kontrole.*

2) Električna sigurnost

a) **Utikač na kabelu punjača baterije mora odgovarati električnoj utičnici. Nikada nemojte vršiti preinake na utikaču ni na koji način. Nemojte rabiti adaptere s kabelom punjača baterije koji ima uzemljenje.** *Uporabom neizmijenjenih i prikladnih utikača smanjuje se rizik od strujnog udara.*
b) **Izbjegavajte dodir tijela s provodnim površinama ili površinama s uzemljenjem, kao što su cijevi, radijatori, štednjaci, hladnjaci.** *U slučaju dodira tijela s provodnim površinama ili površinama s uzemljenjem povećava se rizik od električnog udara.*
c) **Električni alat nemojte izlagati kiši ni mokrim sredinama.** *Prodiranje vode u električni alat povećava rizik od električnog udara.*
d) **Nemojte koristiti kabel na neprimjeren način. Kabelom se ne smije koristiti za prenošenje električnog alata niti ga se smije povlačiti pri odspajanju iz utičnice. Kabel držite daleko od izvora topline, ulja, oštrih uglova ili dijelova u pokretu.** *Oštećeni ili zapleteni kabel povećava rizik od električnog udara.*
e) **Prilikom uporabe električnog alata na otvorenom, koristite se produžnim kabelom prikladnim za vanjsku uporabu.** *Uporabom produžnog kabela prikladnog za vanjsku uporabu smanjuje se rizik od električnog udara.*
f) **Ako nije moguće izbjeći uporabu električnog alata u vlažnoj okolini, služite se električnom utičnicom koja je zaštićena diferencijalnom sklopkom (RCD).** *Uporabom RCD-a smanjuje se rizik od električnog udara.*

3) Osobna sigurnost

a) **Budite oprezni, kontrolirajte ono što radite te razumno koristite električni alat. Električnim alatom nemojte se koristiti ako ste umorni odnosno pod utjecajem droga, alkohola ili lijekova.** *Trenutak nepažnje za vrijeme rada električnim alatom može prouzročiti teške osobne ozljede.*

b) **Rabite osobnu zaštitnu opremu (OZO). Uvijek nosite zaštitne naočale.** *Uporabom osobne zaštitne opreme kao što su maske protiv prašine, protuklizna obuća, zaštitne kacige ili slušalice za uši, smanjuje se mogućnost tjelesnih ozljeda.*

c) **Spriječite nenamjerna pokretanja. Prije ukopčavanja utikača, hvatanja ili prenošenja električnog alata uvjerite se da je prekidač u položaju "OFF".** *Mogućnost nesreća se povećava ako električni alat prenosite ili ga spajate na utičnicu dok je prekidač u položaju „ON".*

d) **Prije uključivanja električnog alata uklonite sve ključeve ili alate za podešavanje.** *Ključ ili drugi alat koji ostane u dodiru s okretnim dijelom električnog stroja može prouzročiti teške tjelesne ozljede.*

e) **Nemojte se naginjati. Uvijek održavajte potrebnu ravnotežu i prikladan oslonac.** *Time se omogućava bolja kontrola nad električnim alatom u neočekivanim situacijama.*

f) **Obucite prikladnu odjeću. Nemojte nositi široku odjeću ili nakit. Kosu i odjeću držite podalje od dijelova u pokretu.** *Široka odjeća, nakit ili duga kosa se mogu zaplesti u dijelove u pokretu.*

g) **Ako postoje uređaji koje treba spojiti na sustave za usisavanje i sakupljanje prašine, uvjerite se da su oni spojeni i koriste se na primjeren način.** *Uporaba tih uređaja može smanjiti rizike povezane s prašinom.*

h) **Kad nakon određenog vremena uporabe budete dobro poznavali električne alate, nemojte se nikada prepustiti samozadovoljstvu i zanemariti načela sigurnosti električnog alata.** *Nemarna radnja u djeliću sekunde može prouzročiti teške ozljede.*

4) Uporaba i čuvanje električnog alata

a) **Nemojte prisilno upotrebljavati električni alat. Upotrijebite pravilan električni alat za određenu namjenu.** *Pravilan električni alat bolje će obaviti posao, na sigurniji način te brzinom za koju je projektiran.*

b) **Nemojte rabiti električni alat ako ga nije moguće uključiti ili isključiti pomoću prekidača.** *Električni alat koji se ne može pokrenuti pomoću prekidača opasan je i treba ga popraviti.*

c) **Odspojite utikač s napajanja i/ili uklonite bateriju s električnog alata prije bilo kakvog podešavanja, zamjene dodatne opreme ili skladištenja električnog alata.** *Ove preventivne sigurnosne mjere smanjuju rizik od slučajnog pokretanja električnog alata.*

d) **Električni alat kojim se ne koristite spremite izvan dohvata djece i ne dopuštajte uporabu alata osobama koje nisu upućene u njegov rad i nisu upoznate s ovim uputama.** *Električni alati opasni su u rukama korisnika koji nisu za to osposobljeni.*

e) **Brinite se za održavanje električnih alata i dodatne opreme. Provjerite usklađenost i slobodno kretanje pokretnih dijelova, utvrdite da na sastavnim dijelovima nema napuknuća te ispitajte sve uvjete koji bi mogli utjecati na rad električnog alata. U slučaju oštećenja električni alat treba popraviti prije ponovne uporabe.** *Nedostatno održavanje uzrok je mnogim nesrećama.*

f) **Rezne dijelove održavajte oštrima i čistima.** *Primjerenim održavanjem reznih dijelova uz dobro naoštrene rezne elemente smanjuje se mogućnost njihovog zaglavljivanja te poboljšava kontrola nad njima.*

g) **Električni alat i njegovu dodatnu opremu rabite prema priloženim uputama, imajući u vidu radne uvjete i tip posla koji treba obaviti.** *Uporaba električnog alata za radnje drukčije od onih predviđenih može prouzročiti opasne situacije.*

h) **Pazite da su ručke i površine za hvatanje uvijek suhe, čiste i bez tragova ulja i masnoće.** *Klizave ručke i površine za hvatanje ne dopuštaju sigurno pomicanje i kontrolu nad alatom u nepredviđenim situacijama.*

5) Uporaba i čuvanje električnog alata

a) **Za punjenje baterije koristite se samo punjačem baterije koji preporučuje proizvođač.** *Punjač baterija prikladan za jedan tip baterijskog paketa može dovesti do rizika od požara, izazvati električni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije ako ga se rabi s nekim drugim baterijskim paketom.*

b) **Koristite se samo specifičnim baterijama predviđenim za vaš električni alat.** *Uporaba drugih sklopova baterija može izazvati rizik od ozljeda i požara.*

c) **Kad se sklop baterije ne koristi treba ga držati daleko od drugih metalnih predmeta kao što su spojnice, kovanice, ključevi, čavli, vijci ili drugi mali metalni predmeti koji bi mogli izazvati kratki spoj na kontaktima.** *Kratki spoj između priključaka baterije može izazvati izgaranje ili požar.*

d) **Baterija u lošem stanju može prouzročiti curenje tekućine. Izbjegavajte dodir s tekućinom. U slučaju nehotičnog dodira, isperite vodom. U slučaju dodira tekućine s očima, potražite savjet liječnika.** *Tekućina koja iscuri iz baterije može prouzročiti nadraženost kože ili opekline.*

e) **Nemojte rabiti bateriju ili električni alat koji su oštećeni ili preinačeni.** *Oštećene ili preinačene baterije mogu se ponašati na nepredviđen način, s posljedicom požara, eksplozije ili rizika od ozljeda.*
f) **Nemojte izlagati baterijski paket, odnosno električni alat vatri ili previsokoj temperaturi.** *Izlaganje vatri ili temperaturi višoj od 130 °C može prouzročiti eksploziju.*
g) **Slijedite sve upute za punjenje i nemojte puniti bateriju ili električni alat izvan temperaturnog raspona naznačenog u uputama.** *Neprimjereno punjenje ili punjenje na temperaturama izvan naznačenog raspona može oštetiti bateriju i povećati rizik od požara.*

6) Servisiranje

a) **Električni alat smije popravljati samo kvalificirano osoblje, i to uz uporabu isključivo originalnih rezervnih dijelova.** *Na taj će se način omogućiti održavanje sigurnosti električnog alata.*
b) **Nemojte vršiti popravke na bateriji.** *Aktivnost popravljanja mora obavljati proizvođač ili specijalizirani Servisni centar.*

1.2 INFORMACIJE O SIGURNOSTI

U projektiranju uređaja posebnu pažnju posvetili smo onim vidovima koji mogu prouzročiti rizike za sigurnost i zdravlje ljudi. Svrha ovih informacija jest senzibiliziranje korisnika na sprječavanje svakog rizika izbjegavanjem ponašanja koja ne poštuju navedena pravila.



OPASNOST:
Prije uporabe robotske kosilice treba poznavati sve informacije koje sadrži ovaj dokument.



OPASNOST:
Ova robotska kosilica nije namijenjena uporabi od strane djece i osoba sa smanjenim tjelesnim, osjetilnim ili umnim sposobnostima odnosno bez iskustva i znanja.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Prije vršenja bilo kakvog zahvata podešavanja ili održavanja odspojite električno napajanje i aktivirajte sigurnosnu napravu.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Nemojte se koristiti robotskom kosilicom ako se kabel za napajanje transformatora oštetio. Oštećeni kabel može dovesti u kontakt s dijelovima pod naponom. Kako bi se spriječio svaki rizik, kabel treba zamijeniti proizvođač ili njegova servisna služba odnosno prikladno kvalificirana osoba.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristite se samo punjačem baterije i napajačem koje dostavlja proizvođač. Uporaba neprikladnog punjača baterije i napajača može prouzročiti električni udar i/ili pregrijavanje.



UPOZORENJE:
U slučaju da iz baterije iscuri tekućina, komponente u pitanju treba oprati vodom/ sredstvom za neutraliziranje.
Izbjegavajte bilo kakav izravan dodir s tekućinom iz baterije.
U slučaju dodira s očima zatražite savjet liječnika.



UPOZORENJE:
Za vrijeme rada robotske kosilice uvjerite se da u radnom području nema ljudi, a posebno djece i/ili domaćih životinja. U suprotnom programirajte aktivnost robotske kosilice u satima kojima u toj zoni nema ljudi.



UPOZORENJE:
Radno područje i općenito zone po kojima robotska kosilica može navigirati moraju biti ograničene fizičkom preprekom.



UPOZORENJE:
Radno područje ili putove kojima se stroj služi za vlastito premještanje mora se postaviti tako da ne obuhvaćaju javne prostore kako bi se izbjeglo nanošenje štete osobama odnosno stvarima ili nesreće s vozilima.



UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, referentnu stanicu za satelitske signale ne smije se nikad premjestiti nakon programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati. Robotska kosilica mogla bi izaći iz programiranog radnog područja. Ako se referentnu stanicu premjesti, treba je ponovno programirati.



UPOZORENJE:
Za vrijeme podešavanja visine košnje nemojte dirati nož.



UPOZORENJE:
Radi vlastite sigurnosti i da bi se izbjeglo nanošenje štete osobama, životinjama ili stvarima, rukovatelj se mora preventivno upoznati s područjem u kojem će ručno voditi robotsku kosilicu (na primjer, u fazi postavljanja). Za vrijeme vođenja robota oprezno hodajte kako biste izbjegli padove.



UPOZORENJE:
Koristite samo originalne rezervne dijelove.



UPOZORENJE:
Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.



POZOR:
Kontrolirajte da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odjeće ili drugih predmeta koji bi mogli oštetiti uređaj.



ZABRANA:
Nemojte sjedati na robotsku kosilicu.



ZABRANA:
Dok je robotska kosilica pokrenuta, nemojte je nikad podizati da biste pregledali nož ili je prevozili/prenosili. Nemojte uvlačiti ruke i stopala ispod uređaja.



ZABRANA:
Nemojte se koristiti robotskom kosilicom dok radi sustav za navodnjavanje.



ZABRANA:
Nemojte prati robotsku kosilicu vodenim mlazom pod visokim tlakom i nemojte je uranjati – djelomično ni potpuno – u vodu.



ZABRANA:
Nemojte se koristiti robotskom kosilicom ako svi njeni dijelovi nisu savršeno cjeloviti. U slučaju oštećenja zamijenite dijelove u pitanju.



ZABRANA:
Apsolutno se zabranjuju uporaba i punjenje robotske kosilice u eksplozivnim okolinama i u zapaljivim okolinama.



OBVEZA:
Vizualno kontrolirajte robotsku kosilicu u redovnim vremenskim razmacima kako biste se uvjerili da se noževi i rezni mehanizam nisu istrošili ili oštetili. Uvjerite se da je robotska kosilica u dobrom radnom stanju.



OBVEZA:
Pažljivo pročitajte cijeli priručnik, naročito sve informacije koje se odnose na sigurnost i uvjerite se da ste ga u potpunosti razumjeli. Strogo se pridržavajte uputa koje se odnose na rad, održavanje i popravke.



OBVEZA:
Rukovatelji koji obavljaju zahvate održavanja i popravak moraju biti u potpunosti upoznati s njezinim specifičnim karakteristikama i sa sigurnosnim uputama.



OBVEZA NOŠENJA RUKAVICA:
Nosite osobnu zaštitu koju predviđa proizvođač, naročito prilikom interveniranja na reznom mehanizmu nosite zaštitne rukavice.

1.3 SIGURNI RADNI POSTUPCI

Obuka



Strogo je zabranjeno koristiti se strojem bez montirane prednje dodatne opreme.

a. Pažljivo pročitajte upute, upoznajte se s upravljačkim elementima i pravilnom uporabom stroja.
b. Nikad ne dopuštajte da se strojem koriste djeca, osobe sa smanjenim tjelesnim, osjetilnim ili umnim sposobnostima odnosno bez iskustva i znanja ili osobe koje nisu upoznate s ovim uputama. Lokalni propisi mogu ograničavati dob rukovatelja.
c. Rukovatelj, ili korisnik, smatra se odgovornim za nesreće ili opasnosti koje uključuju treće osobe ili opremu trećih osoba.

Priprema

a. Uvjerite se da je automatski sustav za perimetralno ograničenje programiran pravilno, prema naznakama.
b. Periodično pregledavajte područje u kojem se stroj rabi i uklonite kamenje, štapove, kabele i bilo koji drugi strani predmet koji može ometati rad.
c. Periodično vizualno pregledavajte noževe, vijke noževa i reznog sklopa kako biste provjerili da se nisu istrošili ili oštetili. Istrošene ili oštećene noževe i vijke mijenjajte u paru, kako bi se održala izbalansiranost stroja.
d. Signale upozorenja treba smjestiti oko radnog područja stroja ako se on rabi na javnim područjima ili onima otvorenim za javnost. Signali moraju imati sljedeći tekst: "Pozor! Automatska kosilica trave! Držati se daleko od stroja! Nadzirati djecu!".

1.3.1 Rad

Opće informacije

a. Nemojte raditi strojem ako su štitnici neispravni ili sigurnosne naprave nisu prisutne, na primjer bez zaštita.
b. Ruke ili stopala nemojte nikad stavljati blizu rotirajućih dijelova. Držite se uvijek daleko od otvora za izbacivanje.
c. Ne dodirujte dijelove stroja u pokretu prije nego što su se oni potpuno zaustavili.
d. Za vrijeme rada stroja uvijek nosite čvrste cipele i duge hlače.
e. Dok električni motor radi, nemojte podizati niti prenositi stroj.

f. Skinite s jedinice napravu za onesposobljavanje:
- Prije uklanjanja nekog začepljenja;
- Prije kontrole, čišćenja ili vršenja nekog zahvata na stroju;
- Ako dođe do udarca stranog predmeta, provjerite je li stroj oštećen;
- Ako stroj počne nepravilno vibrirati, provjerite ima li oštećenja prije nego što ga ponovno pokrenete.

g. Nemojte ostavljati stroj da radi bez nadzora ako su u blizini prisutne domaće životinje, djeca ili druge osobe.

Održavanje i čuvanje

a. Dobro zategnite sve matice i vijke kako biste osigurali siguran rad stroja.
b. Često kontrolirajte da se robotska kosilica nije istrošila ili propala.
c. Iz sigurnosnih razloga istrošene ili oštećene dijelove treba zamijeniti.
d. Osigurajte da se noževi zamijene samo prikladnim rezervnim dijelovima.
e. Uvjerite se da su baterije napunjene ispravnim punjačem baterija koji preporučuje proizvođač. Nepravilna uporaba može prouzročiti električni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije.
f. U slučaju curenja elektrolita operite vodom/sredstvom za neutralizaciju i obratite se liječniku u slučaju dodira s očima itd.
g. Održavanje stroja treba se obavljati u skladu s uputama proizvođača.

Preostali rizici

- Iako proizvod zadovoljava sve sigurnosne zahtjeve, još uvijek može doći do dodatnih rizika zbog nepravilnog postavljanja i/ili nepredvidivih situacija. Stoga je nužno da područje u kojem proizvod radi ne sadrži predmete, ljude i životinje, te o mogućim opasnostima obavijestiti sve osobe koje, čak i povremeno, mogu imati pristup radnom području.
- Opasnost od odbacivanja predmeta prema tijelu, životinjama i stvarima. Za vrijeme rada držite se na sigurnosnoj udaljenosti od stroja od najmanje 8 metara.
- U slučaju grmljavinskog nevremena i općenito loših vremenskih uvjeta, preporučuje se da se proizvod ne upotrebljava i da se svi periferni uređaji odspoje s napajanja. Kako biste se mogli koristiti uređajem, ponovo ga priključite na napajanje u skladu s uputama iz priručnika.

2. UVOD

2.1 OPĆI UVOD

2.1.1 Svrha priručnika

NAPOMENA: Ovaj priručnik predmet je periodičkih ažuriranja i izmjena. Prije korištenja strojem uvjerite se da ste preuzeli najnovije dostupno izdanje.

Ovaj priručnik sastavni je dio uređaja i svrha mu je pružiti potrebne informacije za njegovu uporabu.
Čuvajte ovaj priručnik tijekom cijelog vijeka trajanja uređaja tako da vam u slučaju potrebe bude uvijek na raspolaganju.
Priručnik je namijenjen korisniku uređaja, koji mora pažljivo pročitati informacije sadržane u njemu i strogo ih primjenjivati radi zaštite ljudskog zdravlja i izbjegavanja oštećenja.
Za isticanje vrlo važnih dijelova teksta usvojeni su simboli koji slijede.



OPASNOST \ UPOZORENJE \ POZOR:
Piktogrami u trokutu žute pozadine s crnim rubom označavaju opasnost\upozorenje\ pozor.



ZABRANA:
Piktogrami u prekriženom krugu bijele pozadine s crvenim rubom označavaju zabranu.



OBVEZA:
Piktogrami u krugu svijetlo plave pozadine označavaju obvezu.

NAPOMENA: Dijelovi teksta u ovom obliku označavaju posebno važnu tehničku informaciju koju se ne smije zanemariti.

2.2 OPIS PROIZVODA

Robotska kosilica (sl. 1 i 2) projektirana je i izrađena za automatsku košnju trave u vrtovima u bilo koje doba dana i noći.
S obzirom na različite karakteristike površine koju treba pokositi, robotsku kosilicu može se programirati tako da radi na više zona ograničenih jednom virtualnom granicom i spojenih virtualnim putovima premještanja.
U fazi rada, robotska kosilica kosi po području koje je ograničeno virtualnom granicom (sl. 7.A). Kad se robotska kosilica nađe u blizini virtualne granice (sl. 7.A) ili naiđe na prepreku (sl. 7.B), mijenja smjer prema izabranoj strategiji navigacije.
Robotska kosilica automatski i potpuno kosi ograničeni dio travnjaka.
Korištenje posebne dodatne opreme koju je proizvođač predvidio kao originalnu opremu ili koju se može odvojeno kupiti, omogućuje vršenje ovog posla na različite načine koji se opisuju u ovom priručniku ili u uputama koje prate pojedine dijelove dodatne opreme.
Proizvod radi putem satelitskog signala i prima satelitske podatke za ispravak iz oblaka STIGA. Tehnologija rada robotske kosilice temelji se na podatkovnoj komunikaciji između oblaka STIGA i samog robota. Za uporabu proizvoda potreban je i mobilni uređaj (pametni telefon / tablet), izuzev za ručnu funkciju košnje trave i uporabu dodatne opreme za koje je potrebno daljinsko upravljanje (šifra 2RR001004/ST1), a dostupno je kao dodatna oprema i sastoji se od odašiljača i prijemnika.
Robotska kosilica opremljena je modulom kamere, senzorima LiDAR i ultrazvučnim senzorima kako bi izbjegla moguće prisutne prepreke u radnom području i poboljšala učinkovitost navigacije.
Bilo koja druga primjena može se pokazati opasnom te prouzročiti štetu osobama i/ili stvarima. Neprimjerena uporaba obuhvaća (na primjer, ali ne i samo): prevoženje osoba, djece ili životinja na stroju; korištenje strojem za vlastiti prijevoz; korištenje strojem za vuču ili guranje tereta bez uporabe odgovarajuće dodatne opreme predviđene za vuču; korištenje strojem za košenje vegetacije koja nije travnata; osim ako se ne upotrebljava specifični predviđeni i preporučeni pribor.

NAPOMENA: za rad robotske kosilice obavezna je veza s mobilnom mrežom na mjestu ugradnje. Preventivno provjerite da je pokrivenost mobilne mreže dovoljna na adresi stiga.com ili putem aplikacije. Pružatelj mrežnih usluga može se razlikovati u bilo kojem trenutku na temelju trgovinskih sporazuma.

NAPOMENA: Kako bi funkcionirala, robotska kosilica prima satelitske podatke za ispravak, a oni se prenose putem oblaka STIGA. Satelitski signal za ispravak dostupan je u mnogim zemljama. Preventivno provjerite ako je satelitski signal za ispravak prisutan na mjestu ugradnje na stranici stiga.com ili putem APLIKACIJE. U slučaju da satelitski signal za ispravak nije dostupan na mjestu ugradnje, potrebno je ugraditi satelitsku referentnu stanicu, koja je dostupna kao dodatna oprema.

2.3 KOMPONENTE STROJA

a. Pogonski kotači (sl. 1.G)
b. Kotači za zakretanje (sl. 1.H)
c. Konzola (upravljačka ploča) (sl. 2.D)
d. Poklopac baterija (sl. 1.F)
e. Baterije (sl. 2.B)
f. Brze spojke za dodatnu opremu (sl. 1.E)
g. Visokonaponski priključci 56 V (sl. 1.C)
h. Niskonaponski priključak 12 V (sl. 1.D)

i. Sustav noževa (sl. 1.A)
j. Noževi (oštrice) (sl. 1.B)
k. Motor oštrica (sl. 2.A)
l. Pogon (sl. 1.I)
m. Daljinsko upravljanje (sl. 4.D) (dodatna oprema – nije obuhvaćena isporukom)
n. Signalno svjetlo (sl. 2.C)
o. Senzori LiDAR (sl. 2.G)
p. Ultrazvučni uređaji (sl. 2.H)
q. Kamera (sl. 2.F)
r. Gumb „STOP" (sl. 2.E)
s. Svjetla (sl. 1.M)
t. Priključak za punjenje (sl. 1.N)
u. Vučna spojnica (sl. 2.I)

2.4 RASPAKIRANJE

U nastavku se navode svi koraci za pravilno vađenje iz ambalaže:
1. Otvorite kutiju robotske kosilice.
2. Izvucite dodatnu opremu.
3. Izvucite robotsku kosilicu.



UPOZORENJE:
Prije uporabe robotske kosilice uvjerite se da ste uklonili sav ambalažni materijal.



POZOR:
Kako biste izbjegli ozljede ili oštećenja, pazite tijekom raspakiravanja robotske kosilice i izbjegavajte dodirivanje opasnih elemenata.

2.5 MONTIRANJE DODATNE OPREME

Pogledajte odvojeni vodič za montažu koji se dostavlja zajedno sa svakim dijelom dodatne opreme.

2.6 MONTIRANJE PREDNJE DODATNE OPREME

Pogledajte upute za montažu dodatne opreme (sl. 15, sl. 24).

NAPOMENA *Pogledajte priručnik prednje dodatne opreme.*

2.7 SIMBOLI I NATPISNE PLOČICE (SL. 13)



POZOR:
Pročitajte korisničke upute prije nego što pokrenete rad proizvoda.



POZOR:
Opasnost od odbacivanja predmeta! prema tijelu.



POZOR:
Za vrijeme rada držite se na sigurnosnoj udaljenosti od stroja od najmanje 8 metara.



POZOR:
Ne postavljajte ruke i noge blizu ili ispod otvora za nož.



POZOR:
Ne približavajte se vrućim površinama.



POZOR:
Prije bilo kakvog zahvata održavanja ili popravka, uklonite napravu za onesposobljavanje i pročitajte upute.



Maksimalno dopušteno opterećenje vuče (100 kg) (sl. 13.C).
Označava maksimalnu težinu koju stroj može vući.



POZOR:
Rizik od prignječenja (sl. 13.B).
Naljepnica se nalazi blizu brzih spojki za dodatnu opremu.



POZOR:
Nemojte se penjati na stroj.



ZABRANA:
Uvjerite se da za vrijeme rada stroja u radnom području nema osoba (povrh svega djece, starijih osoba ili osoba s invaliditetom) i domaćih životinja.
Držite djecu, domaće životinje i osobe na sigurnosnoj udaljenosti kad stroj radi.



ZABRANA:
Stroj nemojte čistiti ni prati visokotlačnim čistilicama.



Upotrebljavajte originalno napajanje sa svojstvima prikazanim na natpisnoj pločici.



Simbol napajanja istosmjernom strujom.

Stupanj zaštite od prodora krutih predmeta i vode.

IPXX



Otpad od električne i elektroničke opreme koji se treba dostaviti u za to odgovarajuće objekte za recikliranje i odlaganje.



Zajamčena razina zvučne snage



Nosite zaštitne naočale



Nosite zaštitu za sluh



Nosite zaštitne rukavice



Nosite zaštitnu obuću

2.8 ZAUSTAVLJANJE I ISKLJUČIVANJE ROBOTSKE KOSILICE U SIGURNIM UVJETIMA



OBVEZA:
Uvijek isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima prije obavljanja bilo kakve radnje čišćenja, prijevoza/prenošenja, održavanja.

Postupak:

1. Ako je stroj u pokretu, automatski blokira kretanje naprijed i okretanje oštrica ako je udaljenost od prepreke manja od 1,10 m. Ako se stroj ne zaustavi, pritisnite gumb za slučaj nužde (sl. 2.E).
2. Pritisnite gumb **„STOP"** (sl. 3.D) kako biste robotsku kosilicu zaustavili u sigurnim uvjetima pa otvorite zaštitni poklopac (sl. 3.A).
3. Pritisnite gumb za isključivanje (slika 3.E) i držite ga pritisnutim nekoliko sekundi te pričekajte da se LED žaruljica gumba isključi.
4. Tek nakon što se LED žaruljica isključi (slika 3.E), izvadite sigurnosni ključ (sl. 3.C) kako biste robotsku kosilicu isključili u sigurnim uvjetima.
5. Zatvorite zaštitni poklopac (sl. 3.A).
6. Robotska kosilica je zaustavljena ili isključena u sigurnim uvjetima.

2.9 POLUGA ZA UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE POGONA

Poluga za uključivanje/isključivanje pogona (sl. 1.L) omogućuje ručno pomicanje stroja, bez njegova uključivanja.
Ova upravljačka poluga ima dva položaja koje pokazuju sljedeći simboli:



1. uključen pogon: s polugom u vodoravnom položaju, stroj se može premještati uključen, putem motora



2. isključen pogon: s ručicom pomaknutom prema dolje, stroj se može ručno premještati bez uključivanja.



UPOZORENJE:
Nemojte ostavljati stroj bez nadzora s polugom u položaju 2 (pogon isključen).



UPOZORENJE:
Stroj pomičite ručno samo na ravnom.



SIGURNOSNA UPUTA:
Ručica za uključivanje/isključivanje ne smije se nikad nalaziti u središnjem položaju. U tom stanju pogon će se pregrijati i oštetiti.

3. POSTAVLJANJE



POZOR:
Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Potrebno je pripremiti električnu utičnicu u skladu s važećim zakonima iz tog područja u dotičnoj zemlji.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Dobiveni krug treba biti zaštićen diferencijalnom sklopkom (RCD) čija struja aktiviranja nije veća od 30 mA.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Nemojte spajati napajač na električnu utičnicu ako su se utikač ili kabel oštetili.
Nemojte spajati niti dodirivati oštećeni kabel prije nego što ste ga odspojili iz napajanja.
Oštećeni kabel može dovesti u kontakt s dijelovima pod naponom.



POZOR:
Kabel za napajanje, napajač, produžni kabel i svaki drugi električni kabel koji ne pripada proizvodu moraju ostati izvan područja košenja kako bi ih se držalo daleko od opasnih dijelova u pokretu i izbjegla oštećenja kabela koja mogu dovesti u dodir s dijelovima pod naponom.

NAPOMENA: Kako bi funkcionirala, robotska kosilica prima satelitske podatke za ispravak, a oni se prenose putem oblaka STIGA. Satelitski signal za ispravak dostupan je u mnogim zemljama. Preventivno provjerite ako je satelitski signal za ispravak prisutan na mjestu ugradnje na stranici stiga.com ili putem APLIKACIJE. U slučaju da satelitski signal za ispravak nije dostupan na mjestu ugradnje, potrebno je ugraditi satelitsku referentnu stanicu, koja je dostupna kao dodatna oprema (pogledajte pogl. 3.4).

3.1 PROVJERA ISPUNJAVANJA ZAHTJEVA ZA UGRADNJU

U nastavku se objašnjava kako provjeriti jesu li ispunjeni potrebni zahtjevi i pripremiti vrt prije početka postavljanja.

3.1.1 Provjera vrta

- Provjerite stanje vrta kako biste utvrdili virtualne granice, prepreke i zone koje treba izuzeti.
- Provjerite je li travnjak koji treba pokositi jednoličan, bez rupa, kamenja ili drugih prepreka i – ako treba, izvršite potrebnu sanaciju.
- Nivelirajte teren tako da se u slučaju kiše ne stvaraju lokve.
- Kod prvog postavljanja, početna visina trave mora biti u operativnom rasponu robotske kosilice: 20-95 mm. Ako treba, pripremite vrt tradicionalnom kosilicom trave.

Robotska kosilica radi putem satelitskog signala. Na preciznost satelitskog signala mogu utjecati:
- Prisutnost prepreka duž perimetra postavljanja ili unutar radnog područja kao na primjer: stabla s gustom krošnjom, živice, ogradni zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektirajuće površine poput staklenih vrata/prozora ili metalnih zidova.
- Nepovoljne vremenske prilike kao na primjer: gusta magla, velika oblačnost, intenzivne kišne ili snježne padaline.

U slučaju kvara isključite zonu iz radnog područja robotske kosilice.

3.1.2 Provjere za utvrđivanje virtualnih granica

1. Provjerite je li maksimalni nagib radnog područja manji ili jednak 27 % (pogledajte odl. 8. „TEHNIČKI PODACI"). Pri utvrđivanju virtualnih granica poštujte pravila na sl. 5.

a. ako je nagib ≤ 15 %, virtualnu granicu možete namjestiti kao na slici
b. ako je nagib > 15 %, ugradnja mora uključivati zonu s nagibom, pridržavajući se udaljenosti naznačene na slici
c. ako je nagib < 27 % i područje s nagibom nije dio onog dijela vrta koji treba pokositi, treba se pridržavati udaljenosti naznačene na slici
d. ako je nagib > 27 %, treba izuzeti područje s nagibom, pridržavajući se udaljenosti naznačene na slici.

POZOR:
Robot može kositi površine s nagibom od maksimalno 27%.
U slučaju nepoštovanja uputa robot bi mogao skliznuti i izaći iz radnog područja

POZOR:
Zone s nagibom većim od onih dopuštenih nije moguće kositi. Namjestite virtualnu granicu prije nagiba izuzimajući iz košnje tu zonu travnjaka.

2. Provjerite cijelu radnu površinu: procijenite prepreke i zone koje treba izuzeti iz radnog područja, a koje će trebati programirati kao zone koje treba izbjegavati (sl. 7.B).

3.2 KRITERIJI ZA OGRANIČAVANJE RADNIH PODRUČJA I PUTOVA PREMJEŠTANJA

POZOR:
Tijekom programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati, potrebno je održavati udaljenost od najmanje 6 metara od kosilice.

POZOR:
Udaljenosti navedene u ovom priručniku odnose se na stroj u konfiguraciji kosilice. Ako postoji različita dodatna oprema, pogledajte posebni priručnik.

3.2.1 Minimalne udaljenosti virtualnih granica i udaljenosti za ograničavanje

Postupak:

1. Ako su prisutni podna obloga ili putić u razini travnjaka, virtualna granica može se podudarati s rubom podne obloge (sl. 6.A).
2. Ako su prisutni bazen, jezero ili iskop, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 3 metra (sl. 6.B). Ako se bazen, jezero ili iskop nalaze na kraju nekog nagiba, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 5 metra (sl. 6.C).
3. U slučaju stabala sa stršećim korijenjem, virtualnu granicu mora se programirati tako da se izbjegne prolazak robotske kosilice po neravnim površinama (sl. 6.D).
4. Virtualnu granicu mora se programirati tako da se robotska kosilica zadržava na udaljenosti od najmanje 1,10 m od zona sa šljunkom ili tucanikom (sl. 6.E).
5. U slučaju zona s nagibom, pridržavajte se navedenog u odlomku 3.1.2.
6. U slučaju neprekidnih strukturnih elemenata (zidići, ograde, živice itd.) visine veće od 50 cm, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 1,10 m od njih (sl. 6.F).
7. U svim ostalim slučajevima virtualna granica mora poštovati minimalnu udaljenost od 1,10 m između robotske kosilice i prepreke (sl. 6.G/H).
8. U slučaju ograničavanja prepreka koje su međusobno udaljene manje od 150 cm, ograničite ih kao jednu jedinu prepreku poštujući prethodno navedene udaljenosti (sl. 6.I).

UPOZORENJE:
Radno područje i općenito zone po kojima robotska kosilica može navigirati moraju biti ograničene fizičkom preprekom.

POZOR:
Ako je nagib veći od 27 %, zonu s nagibom treba izuzeti iz područja košenja (pogledajte odl. 3.1.2).

3.2.2 Uski prolazi

Postupak:
1. U slučaju uskih prolaza, udaljenost između dvije virtualne granice mora biti Z ≥ 2 m (slika 7.C).
2. U slučaju prolaza u kojem bi udaljenost između virtualnih granica bila Z < 2 m, dio područja izvan suženja (sl. 7.D) robotska kosilica neće moći automatski dostignuti. U tom slučaju moraju se programirati dvije odvojene virtualne zone košnje (slika 7.E) i povezati se virtualnim putem premještanja (sl. 7.F).
3. Ako nije moguće povezati dvije zone virtualnim putem premještanja, dio područja izvan suženja smatra se „zatvorenim područjem" (pogledajte odl. 3.2.3).

3.2.3 Zatvorena područja

Područja do kojih robotska kosilica ne može samostalno doći putem virtualnog puta premještanja moraju se programirati kao „zatvoreno područje" (mogućnost dostupna u aplikaciji).
Svako zatvoreno područje može imati maksimalnu površinu (pogledajte tablicu s tehničkim podacima). Ako trebate obuhvatiti područje veće od maksimalnog područja kojim se može upravljati putem jednog zatvorenog područja, podijelite površinu na više zatvorenih područja.
Registracija zatvorenih područja mora slijediti iste kriterije kao i u odlomku 3.2.1.
Robotska kosilica mora se nositi ručno unutar svakog zatvorenog područja i ručno pokrenuti.

3.2.4 Putovi premještanja

Zone vrta između kojih se nalaze područja koja ne treba kositi moraju se spojiti putovima premještanja. Putovi premještanja moraju se pridržavati granice maksimalnog nagiba od 20 %.

1. Među mogućim prolazima utvrdite najpogodniji put premještanja koji će omogućiti održavanje najveće udaljenosti od eventualnih prepreka i ne križa se sa zonama koje obično služe za parkiranje, prolazak vozila ili protok ljudi.
2. Put premještanja uključuje zonu manevriranja koja se proteže 2 m desno i 2 m lijevo od registriranog puta (slika 8.D). Potrebno je pridržavati se sljedećih minimalnih udaljenosti između zone manevriranja i različitih dijelova vrta:
- 1,10 m od prepreka koje su ograničene virtualnim perimetrima ili zonama bez košnje (sl. 8.A)
- 1,10 m od fiksnih prepreka koje nisu ograničene ili neprekidnih strukturnih elemenata (sl. 8.B)
- 1,10 m od javnih cesta (sl. 8.C)
- 1,10 m od bazena (sl. 8.E)
- 1,10 m od pješačkih staza (sl. 8.F)
- 1,10 m od provalija ili strmih padina (sl. 8.G)
- 1,10 m od nogostupa (sl. 8.H).

3. U slučaju uskih prolaza gdje nije moguće pridržavati se gornjih udaljenosti, prolaz mora biti ograničen neprijelaznim preprekama, ako već nisu postavljene.

NAPOMENA: Registrirani putovi premještanja unutar uskih prolaza mogu imati neodgovarajući prijem satelitskih signala, što utječe na preciznost rada robotske kosilice.

3.3 UGRADNJA KOMPONENTI



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristite se samo punjačem baterije i napajačem koje dostavlja proizvođač. Neprimjerena uporaba može prouzročiti električni udar i/ili pregrijavanje.



UPOZORENJE:
Opasnost od rezanja ruku i nogu.
Nosite zaštitne rukavice i obuću kako biste izbjegli opasnosti od rezanja ruku i nogu.



UPOZORENJE:
Opasnost od prašine u očima.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Električno napajanje spojite tek na završetku svih radnji postavljanja. Ako treba, tijekom postavljanja deaktivirajte glavno električno napajanje.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Kako bi se moglo izvršiti električno priključivanje, u blizini područja postavljanja mora postojati električna utičnica. Uvjerite se da je priključak na mrežu za napajanje u skladu s važećim zakonima iz tog područja u zemlji u kojoj se on rabi.



UPOZORENJE:
Dobiveni krug treba biti zaštićen diferencijalnom sklopkom (RCD) čija struja aktiviranja nije veća od 30 mA.

3.3.1 Punjenje robotske kosilice nakon ugradnje

Prije uporabe proizvoda prvi put, stavite baterije da se potpuno napune (pogledajte odl. 4.5).

3.4 UGRADNJA REFERENTNE STANICE ZA SATELITSKE SIGNALE

Kako bi funkcionirala, robotska kosilica prima satelitske podatke za ispravak, a oni se prenose putem oblaka STIGA. Satelitski signal za ispravak dostupan je u mnogim zemljama. Preventivno provjerite ako je satelitski signal za ispravak prisutan na mjestu ugradnje na stranici stiga.com ili putem APLIKACIJE. U slučaju da satelitski signal za ispravak nije dostupan na mjestu ugradnje, potrebno je ugraditi satelitsku referentnu stanicu, koja je dostupna kao dodatna oprema.
Kako biste provjerili postoji li satelitski signal za ispravak na mjestu ugradnje robotske kosilice, slijedite vođeni postupak u aplikaciji.
U slučaju da satelitski signal za ispravak nije dostupan na mjestu ugradnje, slijedite sljedeće upute za ugradnju referentne stanice za satelitske signale (nije uključena u isporuku).



UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, referentnu stanicu za satelitske signale ne smije se nikad premjestiti nakon programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati. Robotska kosilica mogla bi izaći iz programiranog radnog područja. Ako se referentnu stanicu premjesti, treba je ponovno programirati.



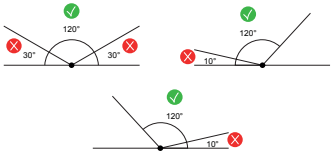
UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, programiranje virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati odvija se putem satelitskog signala za ispravak. Ako želite i dalje upotrebljavati robotsku kosilicu putem referentne stanice za satelitske signale, potrebno je provesti ponovno programiranje. Isto tako, programiranje virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati odvija se putem referentne stanice za satelitske signale. Ako želite i dalje upotrebljavati robotsku kosilicu putem satelitskog signala za ispravak, potrebno je provesti ponovno programiranje.

3.4.1 Provjere za ugradnju referentne stanice za satelitske signale

ELEKTRIČNA OPASNOST: Koristite se samo punjačem baterije i napajačem koje dostavlja proizvođač. Neprimjerena uporaba može prouzročiti električni udar i/ili pregrijavanje.	**ELEKTRIČNA OPASNOST: Dobiveni krug treba biti zaštićen diferencijalnom sklopkom (RCD) čija struja aktiviranja nije veća od 30 mA.**
ELEKTRIČNA OPASNOST: Kako bi se moglo izvršiti električno priključivanje, u blizini područja postavljanja mora postojati električna utičnica. Uvjerite se da je priključak na mrežu za napajanje u skladu s važećim zakonima iz tog područja u zemlji u kojoj se on rabi.	**ELEKTRIČNA OPASNOST: Električno napajanje spojite tek na završetku svih radnji postavljanja. Ako treba, tijekom postavljanja deaktivirajte glavno električno napajanje.**
OBVEZA NOŠENJA RUKAVICA: Nosite zaštitne rukavice kako biste izbjegli opasnosti od rezanja ruku.	**OBVEZA NOŠENJA NAOČALA: Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.**
ELEKTRIČNA OPASNOST: Nemojte spajati napajač na električnu utičnicu ako su se utikač ili kabel oštetili. Nemojte spajati niti dodirivati oštećeni kabel prije nego što ste ga odspojili iz napajanja. Oštećeni kabel može dovesti u kontakt s dijelovima pod naponom.	

Referentna stanica za satelitske signale mora se obavezno smjestiti u zonu u kojoj je pogled na nebo neometan. Referentnu stanicu za satelitske signale treba smjestiti iznad elemenata koji ometaju kao što su: stabla s gustom krošnjom, živice, ogradni zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektirajuće površine poput staklenih vrata/prozora ili metalnih zidova. Potreban je spoj na električnu utičnicu (sl. 17).

NAPOMENA: Smatra se da je pogled na nebo neometan kad je slobodan pod kutom od najmanje 120 u svim pravcima.



3.4.2 Postupak ugradnje referentne stanice za satelitske signale

U svezi sa slikom 16, referentna stanica za satelitske signale (A) mora se postaviti pomoću podupirača za pričvršćivanje (E). Za napajanje je potreban jedan napajač (F) i spoj na jednu električnu utičnicu.

Pripremite zonu za postavljanje napajača (F) tako da on bude zaštićen od sunčeve svjetlosti i tako da se ni u kakvim atmosferskim uvjetima neće naći uronjen u vodu.



UPOZORENJE:
Kabel za napajanje, napajač, produžni kabel i svaki drugi električni kabel koji ne pripada proizvodu moraju ostati izvan područja košenja kako bi ih se držalo daleko od opasnih dijelova u pokretu i izbjegla oštećenja kabela koja mogu dovesti u dodir s dijelovima pod naponom.



UPOZORENJE:
Kabel za električno napajanje i napajač moraju biti namješteni tako da ne predstavljaju opasnost za djecu, ljude ili životinje.



UPOZORENJE:
Iz sigurnosnih razloga, referentnu stanicu za satelitske signale ne smije se nikad premjestiti nakon programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati. Robotska kosilica mogla bi izaći iz programiranog radnog područja. Ako se referentnu stanicu premjesti, treba je ponovno programirati.

Zahtjevi i obveze:

Bit će potrebne sljedeće komponente (pogledajte sl. 16):
(A) referentna stanica za satelitske signale
(E) podupirač za pričvršćivanje
(H) U-vijak za pričvršćivanje podupirača na stup ili vijci za pričvršćivanje na zid (nisu uključeni u isporuku)
(G) vijci za pričvršćivanje referentne stanice za satelitske signale na podupirač
(F) napajač
(L) produžni kabel.

Postupak (sl. 18):

1. Provjerite zahtjeve za postavljanje u odl. 3.4.1.
2. Pričvrstite podupirač (E) na neki zid (N) služeći se pričvrsnim vijcima (nisu uključen u dostavu) i uvjerite se da je niveliran. Ako montirate na stup (M), poslužite se dostavljenim U-vijkom (H) za pričvršćivanje podupirača (E).
3. Pričvrstite referentnu stanicu za satelitske signale (A) na podupirač (E) s konektorom (C) okrenutim prema dolje, služeći se vijcima (G). Uvjerite se da je stanica u savršenom vodoravnom položaju. Spojite referentnu stanicu za satelitske signale na napajač (F) ili na produžni kabel putem konektora (C) i navijte prstenastu maticu.
4. Pričvrstite kabel za napajanje tako da se ne može oštetiti ili izazvati opasnost.
5. Spojite utikač napajača (F) u električnu utičnicu.

NAPOMENA: Gornji dio referentne stanice za satelitske signale mora se nalaziti što je moguće bliže gornjem dijelu zida ili stupa (sl. 18/19).

NAPOMENA: Ako treba, kabel koji napaja referentnu stanicu za satelitske signale možete produžiti pomoću produžnih kabela, koji su dostupni kao dodatna oprema. Dopušta se uporaba najviše dvaju produžnih kabela od 5 metara ili jednog kabela od 15 metara.

NAPOMENA: Kako bi se izbjegle smetnje, referentnu stanicu za satelitske signale mora se postaviti na udaljenosti od najmanje 400 cm od drugih referentnih stanica za satelitske signale eventualno prisutnih u blizini.



POZOR:
Površina ili stup na koje ćete pričvrstiti referentnu stanicu za satelitske signale moraju biti stabilni i ne smiju se pomicati, oscilirati ili se okretati, na primjer u slučaju jakog vjetra ili vremenskih nepogoda. Pomicanje referentne stanice za satelitske signale utječe na preciznost rada robotske kosilice.



POZOR:
Tijekom postavljanja referentne stanice za satelitske signale radite oprezno. Postoji rizik od pada s velikih visina ili od pada predmeta u prazno.

POZOR:
Ako se referentnu stanicu za satelitske signale premjesti, mora se ponovno, putem aplikacije, programirati virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati.

POZOR:
Uvjerite se da je referentna stanica za satelitske signale postavljena u savršen vodoravni položaj.

3.5 PRVO POKRETANJE ROBOTSKE KOSILICE

Automatski način rada robotske kosilice zahtijeva niz postavki koje se može namjestiti pomoću mobilnog uređaja (pametnog telefona) iOS ili Android putem instalirane aplikacije „STIGA GO" (sl. 23).
Aplikaciju iOS možete preuzeti iz Trgovine iOS App. Aplikaciju Android možete preuzeti iz Trgovine Google Play.
Tijekom prve ugradnje potrebno je povezati robotsku kosilicu s aplikacijom „STIGA.GO". Slijedite vođeni postupak u APLIKACIJI „STIGA.GO".



3.5.1 Pretprijava

Prilikom prvog pristupanja aplikaciji možete:
- Pristupiti informativnim stranicama o prodavačima i proizvodima STIGA.
- Registrirati se.
- Prijaviti se kao već registrirani korisnik.

3.5.2 Registracija (Sign up)

Sekcija "Registracija" omogućava registriranje korisnika i osposobljava pristup svim funkcijama aplikacije.
Korisnik može pristupiti putem svog računa Google, Facebook i Apple ili kreirati novi račun ispunjavajući tražena polja.
Postupak registracije zahtijeva provjeru putem e-poruke.

3.5.3 Uparivanje uređaja (Pairing)

Odjeljak „Uparivanje uređaja" omogućava, putem veze Bluetooth®, uparivanje vlastitog mobilnog uređaja s robotskom kosilicom i referentnom stanicom za satelitske signale (ako postoji).

Da bi se uparivanje moglo izvršiti, robotska kosilica i referentna stanica za satelitske signale (ako postoji) moraju biti dostupni i nalaziti se na udaljenosti manjoj od 8 metara od mobilnog uređaja.
Kako biste uparili jednu novu robotsku kosilicu STIGA, pritisnite gumb „dodaj uređaj" (+) i slijedite vođeni postupak.
Po dovršetku uparivanja prikazuje se glavna stranica proizvoda s koje možete pristupiti različitim raspoloživim izbornicima.

NAPOMENA: ako mobilni uređaj ne otkriva robotsku kosilicu, provjerite da ista nije već povezana putem Bluetooth® veze s nekim drugim mobilnim uređajem.

3.5.4 Udaljeno povezivanje i aktivacija SIM kartice

Robotska kosilica opremljena je modulom za mobilno povezivanje sa SIM karticom, što omogućuje povezivanje s oblakom tvrtke STIGA i daljinsko upravljanje robotskom kosilicom. Nakon uspješnog uparivanja uređaja s korisničkim računom, potrebno je aktivirati SIM karticu.

Postupak:

Slijedite vođeni postupak u APLIKACIJI.

3.5.5 Garaža i stranica proizvoda (Device page)

U odjeljku „Garaža" prikazuju se svi upareni proizvodi Stiga korisničkog profila.
Upareni proizvodi prikazuju se pomicanjem u desno i u lijevo po raznim zaslonima.
Za svaki prikazani proizvod moguće je pristupiti nizu opcija kojima se omogućava:
- promjena naziva ili uklanjanje uređaja s korisničkog računa.
- pristupanje informacijama o proizvodu i priručnicima.
- provjera statusa povezivosti na mobilnu mrežu te statusa signala GNSS robotske kosilice i referentne stanice (ako postoji).
- ažuriranje ugrađenog softvera.

Iz sekcije "Garaža" moguće je pristupiti "Stranici proizvoda" svakog uparenog proizvoda.
Stranica proizvoda robotske kosilice podijeljena je u tri sekcije:
- Robot.
- Postavke.
- Moj vrt.

Sekcija "Robot" omogućava sljedeće:
- Provjerite status robotske kosilice (razinu baterije, status rada, postavljeni način košnje).
- Pokrenite i zaustavite robotsku kosilicu.
- Prisilno vratite robotsku kosilicu na polazišnu točku.
- Pokrenite rad robotske kosilice u području koje ne može samostalno dostignuti.

Sekcija "Postavke" omogućava sljedeće:
- Odaberite način košnje „Pojedinačna košnja" ili „Programirana" (ako je dostupna).
- Postavite ii izmijenite program rada.
- Postavite ili izmijenite visinu košnje.
- Pokrenite postupak hibernacije radi zimskog skladištenja.
- Aktivirajte i odaberite osjetljivost senzora kiše.
- Aktivirajte druge dodatne značajke.

Sekcija "Moj vrt" omogućava sljedeće:
- Registrirajte virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati putem vođenih postupaka u aplikaciji.
- Prikažite kartu vrta s registriranim elementima i položaj robotske kosilice u stvarnom vremenu.
- Postavite željeni smjer košnje.
- Pokrenite rad robotske kosilice u točno određenom području vrta

3.5.6 Inicijalizacija robotske kosilice

Inicijalizacija robotske kosilice je obvezna i zahtijeva se u aplikaciji:
- Pri prvom pokretanju proizvoda.
- Kad se robotska kosilica uključi ili ponovno pokrene.
- Kad se robotska kosilica ručno premjesti.

Postupak pri prvom pokretanju proizvoda:
1. Pokrenite inicijalizaciju kako to zahtijeva aplikacija i pričekajte dok se postupak ne dovrši. Robotska kosilica nastavlja se kretati naprijed vršeći tri koraka od otprilike 1 m.

Postupak u slučaju uključivanja ili ručnog premještanja robotske kosilice:

1. Namjestite robotsku kosilicu unutar neke programirane zone, tako da može napredovati prema naprijed najmanje 3 m bez da naiđe na prepreke, ali ostajući unutar virtualne granice.
2. Pokrenite inicijalizaciju kako to zahtijeva aplikacija i pričekajte dok se postupak ne dovrši. Robotska kosilica nastavit će se kretati naprijed vršeći tri koraka od otprilike 1 m.

3.5.7 Programiranje virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati

Prije početka programiranja uvjerite se da ste dovršili faze uparivanja uređaja (odlomak 3.5.3) i inicijalizacije robotske kosilice (odl. 3.5.6).

Programiranje virtualnih granica različitih zona i zatvorenih područja, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati izvodi se putem odgovarajućih vođenih postupaka prisutnih u aplikaciji „STIGA.GO". Postupci zahtijevaju da se robotsku kosilicu ručno vodi hodajući uz nju (odl. 3.2).

Zahtjevi i obveze:

- Mobilni uređaj Android ili iOS povezan na internet (nije uključen u isporuku) (sl. 20.A).

Robot se može voditi:

- pomoću virtualne komandne palice u aplikaciji (sl. 20.B).

U nastavku se navode najvažniji koraci:

1. Preuzmite APLIKACIJU „STIGA GO" iz trgovine Google Play Store za uređaje Android ili iz trgovine App Store za uređaje iOS.
2. Slijedite postupak pokretanja robota naveden u APLIKACIJI.
3. Virtualnom komandnom palicom vodite robotsku kosilicu do točke u kojoj želite početi programiranje.
4. Počnite s registriranjem virtualnih granica ili putova pritiskanjem odgovarajuće tipke.
5. Virtualnom komandnom palicom vodite robotsku kosilicu po cijelom perimetru ili putu koji treba programirati. Početna i završna točka virtualnog perimetra moraju se podudarati. Također možete registrirati perimetar ili virtualne puteve pomoću načina „od točke do točke". U tom slučaju robot registrira perimetar ili put kao niz ravnih linija između točaka koje je odabrao korisnik.

UPOZORENJE:
Pridržavajte se minimalnih udaljenosti od prepreka i naznake navedene u odl. 3.2.1.

6. Potvrdite registraciju.

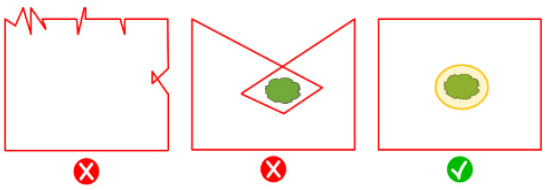
NAPOMENA: na završetku programiranja virtualnih granica robotska kosilica ponovno prelazi po cijelom virtualnom perimetru radi provjere da se programiranje pravilno izvršilo.

NAPOMENA: da biste na različite načine upravljali raznim područjima vrta, možete programirati više virtualnih zona.

NAPOMENA: prije programiranja putova premještanja i zona koje treba izbjegavati morati programirati virtualne granice.

NAPOMENA: nemojte ručno premještati robotsku kosilicu, svako ručno premještanje robotske kosilice zahtijeva ponavljanje postupka inicijalizacije.

NAPOMENA: za pravilan rad robotske kosilice izbjegavajte prisutnost križanja i/ili preklapanja u virtualnom perimetru.



UPOZORENJE:
Tijekom programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati, potrebno je održavati udaljenost od najmanje 6 metara od kosilice.

UPOZORENJE:
Radno područje ili putove kojima se stroj služi za vlastito premještanje mora se postaviti tako da ne obuhvaćaju javne prostore, zone koje obično služe za parkiranje, prolazak vozila ili protok ljudi kako bi se izbjeglo nanošenje štete osobama odnosno stvarima ili nesreće s vozilima.

UPOZORENJE:
Radi vlastite sigurnosti i da bi se izbjeglo nanošenje štete osobama, životinjama ili stvarima, rukovatelj se mora preventivno upoznati s područjem u kojem će ručno voditi robotsku kosilicu.
Za vrijeme vođenja robota oprezno hodajte kako biste izbjegli padove.

UPOZORENJE:
Radno područje i općenito zone po kojima robotska kosilica može navigirati moraju biti ograničene fizičkom preprekom.
Prepreku učinite prikladnom ili nadzirite robotsku kosilicu tijekom rada.

3.5.8 Karta vrta

Iz sekcije "Moj vrt" možete pristupiti karti vrta i prikazati:
- Virtualne granice.
- Zone koje treba izbjegavati.
- Putovi premještanja.
- Položaj robotske kosilice u stvarnom vremenu.
- Relativni povratni put.

3.5.9 Pojedinačna košnja (spot cut)

Ako je postavljen na "Pojedinačna", robotska kosilica izvodi jedan jedini ciklus rada.

NAPOMENA: kada robotska kosilica završi ciklus koji obuhvaća cijeli vrt, vraća se na točku za sakupljanje.

NAPOMENA: kada robotska kosilica završi ciklus koji obuhvaća jednu zonu, nastavlja izravno na sljedeću zonu košnje.

3.5.10 Upravljanje podatkovnim paketom

Provjerite uvjete korištenja podatkovnim paketom na adresi Stiga.com.

3.5.11 Blokada tipkovnice (App Lock)

Da biste spriječili uporabu robotske kosilice djeci ili neovlaštenim osobama, možete blokirati rad tipkovnice. Na taj se način robotskoj kosilici može naređivati jedino putem aplikacije.

Postupak:
1. Aktivirajte ili deaktivirajte funkciju Blokada tipkovnice/App Lock u izborniku "postavke" u aplikaciji.

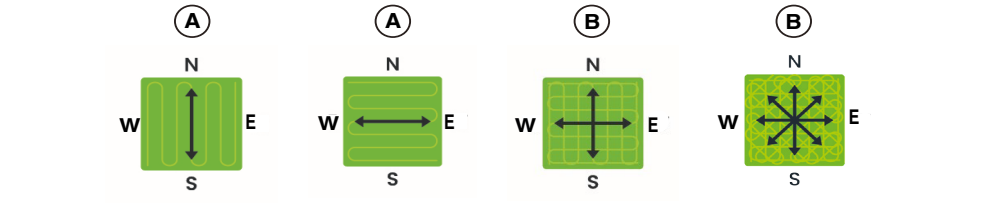
NAPOMENA: kad je funkcija aktivna, blokada tipkovnice ostat će aktivna čak iako se robotska kosilica isključi.

3.5.12 Postavljanje željenog načina navigacije

Funkcija omogućava postavljanje načina navigacije po kojem će se robotska kosilica kretati unutar vrta tijekom košnje trave.

Možete odabrati različite smjerove košnje (A) ili način rada po njihovim kombinacijama (B). Možete i precizno podesiti odabrani smjer košnje kako biste ga poravnali s bilo kojim objektima ili oblicima u vrtu. Podešavanje se može izvršiti u rasponu od -90° do +90°, s preciznošću od 0,1°.

Ako korisnik izmijeni način navigacije u nekoj zoni u kojoj je košnja započela ali se nije dovršila, ta će izmjena postati učinkovita nakon što se dovrši košnja u dotičnoj zoni.



Postupak:
1. Odaberite željeni način navigacije u izborniku „postavke" u aplikaciji.
2. Ako je to potrebno, podesite smjer košnje pomoću tipki „+" i „-" dok ne postignete željeno podešavanje.

3.5.13 Košnja ruba (Border Cut)

Sekcija „Košnja ruba", ako je aktivirana, osposobljava košenje ruba vrta i zona bez košnje. Robotska kosilica kosi rub nakon što dovrši košnju programirane zone.

Postupak:

1. Aktivirajte funkciju „košnje ruba" u izborniku „postavke" u aplikaciji. Funkcija se može aktivirati odvojeno za svaku programiranu virtualnu zonu ili zonu bez košnje.

3.5.14 Senzor kiše

Funkcija „Senzor kiše" omogućava osposobljavanje ili onesposobljavanje senzora kiše prisutnog na robotskoj kosilici.

Postupak:
1. Aktivirajte funkciju u izborniku "postavke" u aplikaciji.

3.5.15 Ažuriranje softvera (Firmware Update)

Obavijesti o ažuriranjima za firmver proizvoda, ako su ona raspoloživa, objavljuju se na stranici za prikazivanje proizvoda u sekciji "Garaža".

3.5.16 Profil / odabir omiljenog prodavača / poruke

U sekciji "Profil" možete izmijeniti podatke o računu i promijeniti lozinku.

Sekcija "Dealer" omogućava odabir referentnog servisnog centra.

Sekcija "Poruke" omogućava prikazivanje poruka\informacija.

3.5.17 Promjena ili brisanje virtualnog perimetra, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati

Virtualni perimetar različitih zona možete promijeniti na dva načina:
- Brisanje elementa: element je u potpunosti izbrisan i potrebna je nova registracija.
- moguće je uređivati samo dio elementa bez njegova potpunog brisanja.

Ako trebate promijeniti putove premještanja ili zone koje treba izbjegavati, morate ih izbrisati i zatim ih ponovno registrirati.

Postupak:
1. Kako biste izbrisali element karte, odaberite ga u izborniku „Postavke" u aplikaciji i pritisnite gumb „Izbriši".
2. Kako biste uredili virtualni perimetar, odaberite željenu virtualnu zonu u izborniku „Postavke" u aplikaciji i pritisnite gumb „Uredi". Zatim slijedite vođeni postupak u aplikaciji.

3.5.18 Postavljanje prioriteta košnje vrtnih površina

Različite virtualne zone vrta kose se redoslijedom kojim su registrirane.

Prioritet košnje pojedinih zona može se promijeniti tako što ćete promijeniti redoslijed košnje.

Postupak:

1. Odaberite željenu virtualnu zonu košnje u izborniku „Postavke" u aplikaciji i povucite je u željeni položaj unutar popisa zona.

NAPOMENA: Za svaku zonu vrta također se naznačuje i postotak dovršetka košnje, čime se utvrđuju zone koje su već potpuno pokošene i napredak u zoni koja se trenutačno kosi.

3.5.19 Privremena zona bez košnje (ako je dostupna)

Funkcija „Privremena zona bez košnje" omogućuje privremeno isključivanje dijela vrta iz područja košnje. Područje koje se može odabrati mora biti dio perimetra koji se nalazi između dvije točke A i B koje je korisnik odabrao i ravnog segmenta koji ih povezuje. Odabrano područje ne može presijecati putove premještanja. Robotska kosilica neće ući u isključenu zonu dok ne protekne postavljeno vrijeme, ali će nastaviti raditi u drugim dijelovima vrta.

Postupak:

1. Odaberite funkciju u izborniku „postavke" u aplikaciji.
2. Slijedite vođeni postupak u aplikaciji kako biste odabrali dio vrta koji želite isključiti i postavili željeno trajanje.

3.5.20 Ostani daleko (Stay Away) (ako je dostupno)

Funkcija „Ostani daleko" (Stay Away) omogućuje privremeno isključivanje dijela vrta iz područja košnje. Područje koje se može odabrati je krug polumjera koji je odabrao korisnik, sa središtem u GPS položaju mobilnog uređaja ili odabranoj točki na virtualnoj karti. Odabrano područje ne može presijecati putove premještanja. Robotska kosilica neće ući u isključenu zonu dok ne protekne postavljeno vrijeme, ali će nastaviti raditi u drugim dijelovima vrta.

Postupak:
1. Odaberite funkciju u izborniku „Postavke" u aplikaciji.
2. Slijedite vođeni postupak u aplikaciji kako biste odabrali dio vrta koji želite isključiti i postavili željeno trajanje.

NAPOMENA: ako se za postavljanje središta kruga upotrebljava GPS položaj mobilnog uređaja, položaj te točke, a time i područja bez košnje, ovisi o preciznosti GPS signala primljenog s mobilnog uređaja, koja općenito iznosi +/-5 metara.

4. Rad

Zahtjevi i obveze:
- Postavljanje referentne stanice za satelitske signale, ako je ona potrebna (pogledajte odl. 3.4).
- Početna visina trave u operativnom je rasponu robotske kosilice: 20-95 mm.
- Baterije su pune (pogledajte odl. 4.5).
- Programiranje virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati (pogledajte odl. 3.5.7).
- Visina košnje prikladno je podešena (vidi odl. 4.7).

4.1 SASTAVNI DIJELOVI ZA PUŠTANJE U RAD

1. Mobilni uređaj (nije obuhvaćen isporukom) (sl. 4.C).
2. Baterije (isporučuju se pri kupnji stroja) (sl. 4.B).
3. Punjač (uz isporuku stroja) (sl. 4.A).
4. Daljinsko upravljanje (dodatna oprema – nije obuhvaćena isporukom) (sl. 4.D).

4.2 PROVJERA SIGURNOSTI ZA POKRETANJE ROBOTSKE KOSILICE

Za pokretanje robotske kosilice potrebno je programirati virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati (pogledajte odl. 3.5.7).

Zahtjevi i obveze:
- Sigurnosni ključ.

Postupak:
1. Provjerite je li umetnut sigurnosni ključ. Ako je izvučen, robotska kosilica se ne pokreće.
2. Provjerite da nije aktivan gumb za zaustavljanje **„STOP”**. Ako je pritisnut, zaustavlja robotsku kosilicu i otvara zaštitni poklopac upravljačke konzole.
3. Provjerite je li robotska kosilica pravilno namještena na tlu. U slučaju prevelikog nagiba (≥ 27 %) ili podizanja, senzori nagiba (padomjer) zaustavljaju robotsku kosilicu.

4.3 RUČNI NAČIN RADA ROBOTSKE KOSILICE

Na taj način robotska kosilica izvodi jedan ciklus rada, vraća se na točku sastanka i tu ostaje sve do sljedećeg ručnog pokretanja.

Za uporabu stroja potrebno je programirati virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati (pogledajte odl. 3.5.7).

Postupak:
1. Stavite robotsku kosilicu unutar perimetra ugradnje.
2. Pritisnite gumb **„STOP”** (sl. 2.D) kako biste otvorili poklopac (sl. 3 A) i pristupili upravljačkoj konzoli (sl. 3.B).
3. Pritisnite gumb **„ON/OFF”** (sl. 3.E) u trajanju od 5 sekunde kako biste uključili robotsku kosilicu.
4. Pritisnite gumb **„ODABIR NAČINA”** (sl. 3.F) sve dok ne bude treperila samo ikona **„POJEDINAČNI CIKLUS RADA”** (sl. 3.L).
5. Pritisnite gumb **„POTVRDI”** (sl. 3.G). Ikona (sl. 3.L) stalno svijetli, što potvrđuje radnju.
6. Zatvorite poklopac (sl. 3.A).
7. Robotska kosilica krenut će s radom.

NAPOMENA: ako nakon pritiska na gumb **„POTVRDI”** pritisnete gumb **„ODABIR NAČINA”**, ikone odabranih funkcija počet će ponovno treperiti, tražeći da se potvrdi upravo odabrana funkcija. Pritisnite gumb **„POTVRDI”**. Ikone će ponovno stalno svijetliti.



POZOR:
ako poklopac otvorite tijekom rada, treperenje ikona odabranih funkcija pokazivat će da morate potvrditi radnju prije nego što poklopac ponovno zatvorite. Ako se poklopac ponovno zatvori, a ne pritisne se gumb „POTVRDI”, robot neće vršiti nijednu radnju sve do neke nove naredbe korisnika.

4.4 OPIS UPRAVLJAČKIH ELEMENATA PRISUTNIH NA ROBOTSKOJ KOSILICI

Popis upravljačkih elemenata, indikatora i njihovih funkcija:

- Gumb **„STOP”** (sl. 2.D): služi za sigurno zaustavljanje robotske kosilice.
- **„SIGURNOSNI GUMB” – GUMB ZA SLUČAJ NUŽDE** (sl. 2.E): omogućava da se u slučaju nužde stroj odmah zaustavi.
  Gumb ima dva položaja:



1. Aktivacija: pritiskom na gumb za slučaj nužde zaustavljaju se motori noževa i za upravljanje pogonom.



2. Ponovno aktiviranje: okrenite gumb za slučaj nužde u smjeru kazaljke na satu kako biste ponovno uspostavili sve funkcije. Za pokretanje stroja morate ponoviti postupak pokretanja ključem (odl. 4.2).

NAPOMENA: Dok je gumb za hitni slučaj aktiviran, stroj nije moguće pokrenuti.



UPOZORENJE:
Gumbom za hitni slučaj ne smijete se nikad služiti kao uobičajenom metodom za zaustavljanje stroja.

- **„SIGURNOSNI KLJUČ”** (sl. 3.C): služi za sigurno isključivanje robotske kosilice.
- Gumb **„ON/OFF”** (sl. 3.E): služi za uključivanje i isključivanje robotske kosilice i za resetiranje alarma.
- Gumb **„ODABIR NAČINA”** (sl. 3.F): služi za odabir načina rada robotske kosilice i za prisilno vraćanje u polazišnu točku.
- Gumb **„POTVRDI”** (sl. 3.G): služi za potvrđivanje postavljenog načina rada.
- Svjetlosna ikona **„PLANIRANI PROGRAM”** (sl. 3.I): služi za prikazivanje postavke planiranog programa (ako je dostupan).
- Svjetlosna ikona **„POJEDINAČNA KOŠNJA”** (sl. 3.L): služi za prikazivanje postavke pojedinačnog ciklusa rada.
- Svjetlosna ikona **„POVRATAK NA POLAZIŠNU TOČKU”** (sl. 3.H): služi za prikazivanje postavke prisilnog vraćanja robotske kosilice u polazišnu točku.
- Gumb **„BLUETOOTH®”** (sl. 3.M): služi jedino servisnom centru za aktivnost dijagnostike.
- Svjetlosna ikona **„ALARM”** (sl. 3.N): služi za prikazivanje statusa alarma.
- Svjetlosna ikona **„BATERIJA”** (sl. 3.O): služi za prikazivanje napunjenosti baterije.

4.4.1 Sigurno zaustavljanje – gumb Stop

Gumb **„STOP”** je upravljački element koji zaustavlja robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima, kakvo god bilo njezino stanje rada.

Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP”** dok je robotska kosilica u pokretu ili već zaustavljena.
2. Kod pritiska na gumb **„STOP”** robotska kosilica se zaustavlja i otvara se poklopac koji omogućava pristup ostalim upravljačkim elementima robota.

4.4.2 Sigurno zaustavljanje – sigurnosni ključ

Izvlačenje sigurnosnog ključa omogućava sigurno isključivanje robotske kosilice.



OBVEZA:
uvijek izvadite sigurnosni ključ prije obavljanja svake radnje čišćenja, prenošenja i održavanja.

Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP"** kako biste otvorili poklopac i pristupili upravljačkoj konzoli.
2. Pritisnite gumb za isključivanje i držite ga pritisnutim nekoliko sekundi te pričekajte da se LED žaruljica gumba isključi.
3. Tek nakon što se LED žaruljica ugasi, izvucite sigurnosni ključ kako biste robotsku kosilicu isključili u sigurnim uvjetima. Čuvajte sigurnosni ključ na sigurnom mjestu.
4. Nakon što ste obavili radnje održavanja, stavite sigurnosni ključ kako biste mogli uključiti robotsku kosilicu.

4.4.3 Uključivanje i isključivanje – gumb ON/OFF

Gumb **„ON/OFF"** omogućava ručno uključivanje i isključivanje robotske kosilice.

Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP"** kako biste otvorili poklopac i pristupili upravljačkoj konzoli.
2. Pritisnite gumb **„ON/OFF"** u trajanju od 5 sekundi kako biste uključili ili isključili robotsku kosilicu.

NAPOMENA: Za uključivanje robotske kosilice sigurnosni ključ mora biti umetnut.

NAPOMENA: U slučaju aktivnih alarma, dvostrukim pritiskom na gumb **„ON/OFF"** ponovno ćete postaviti alarme.

4.4.4 Odabir pojedinačnog ciklusa rada / prisilnog vraćanja na točku sastanka – gumb za odabir načina

Robotska kosilica se ponaša prema mogućim odabirima opisanim u nastavku.

ODABIRI TIPKOVNICOM I RAD ROBOTA

POJEDINAČNI CIKLUS RADA

Robotska kosilica izvodi jedan jedini prisilni ciklus rada i vraća se u točku sastanka.
Robotska kosilica ostaje u bazi sve dok korisnik ručno ne intervenira.



POVRATAK U TOČKU SASTANKA

Robotska kosilica se vraća u točku sastanka.
Robotska kosilica ostaje u bazi sve dok korisnik ručno ne intervenira.



Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP"** kako biste otvorili poklopac i pristupili upravljačkoj konzoli.
2. Pritisnite gumb **„ODABIR NAČINA"** sve dok ne budu treperile ikone funkcija koje želite aktivirati. Ikone odabranih funkcija trepću.
3. Pritisnite gumb **„POTVRDI"**. Ikone odabranih funkcija stalno svijetle, što potvrđuje radnju.

4. Zatvorite poklopac.
5. Rad robotske kosilice pokrenut će se prema postavljenom načinu.

NAPOMENA: Ako nakon pritiska na gumb **„POTVRDI"** pritisnete gumb **„ODABIR NAČINA"**, ikone odabranih funkcija počinju ponovno treperiti tražeći da se potvrdi upravo odabrana funkcija. Pritisnite gumb **„POTVRDI"**. Ikone ponovno stalno svijetle.



POZOR:
ako poklopac otvorite bilo tijekom rada bilo dok je robot u točki sastanka, treperenje ikona odabranih funkcija pokazivat će da morate potvrditi radnju prije nego što poklopac ponovno zatvorite. Ako se poklopac ponovno zatvori, a ne pritisne se gumb „POTVRDI", robot neće vršiti nijednu radnju sve do neke nove naredbe korisnika.

NAPOMENA: Ako je baterija robota prazna, ikona baterije treptat će crvenom bojom, što znači da odabranu radnju nije moguće izvršiti.

NAPOMENA: Robotska kosilica se pokreće tek nakon zatvaranja poklopca.

4.4.5 Prikazivanje statusa Bluetootha® – gumb Bluetooth®

Robotska kosilica automatski upravlja Bluetooth® vezom s vanjskim mobilnim uređajima. Bluetooth® veza dostupna je u svakom trenutku kad je robotska kosilica uključena. Putem Bluetootha® možete svaki put povezati samo jedan mobilni uređaj s robotskom kosilicom. Robotska kosilica automatski prekida vezu s uređajem kad se aplikacija zatvori. Gumb **„BLUETOOTH®"** služi jedino servisnom centru za aktivnost dijagnostike.

NAPOMENA: Za uparivanje uređaja i robotske kosilice putem Bluetootha® pogledajte odl. 3.5.3 „Uparivanje".

4.4.6 Prikazivanje statusa alarma – ikona alarma

Svjetlosna ikona **„ALARM"** pokazuje neku nepravilnost u radu.

Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP"** kako biste otvorili poklopac i pristupili upravljačkoj konzoli.
2. Provjerite status alarma putem crvene svjetlosne ikone koja može stalno svijetliti ili treperiti.
3. Nakon što riješite nepravilnost, isključite robotsku kosilicu putem gumba **„ON/OFF"**, pričekajte nekoliko sekundi pa ponovno uključite robotsku kosilicu gumbom **„ON/OFF"**. Ako problem ustraje, stupite u kontakt sa servisnim centrom.

NAPOMENA: Detalje o nepravilnostima možete prikazati putem aplikacije.

NAPOMENA: neke vrste grešaka mogu se daljinski ponovno postaviti putem aplikacije.

NAPOMENA: neke vrste grešaka ne mogu se daljinski ponovno postaviti, već ih je obavezno potrebno ponovno postaviti koristeći se tipkovnicom robotske kosilice, u sukladnosti s europskom normom o sigurnosti EN-50636.

4.5 PUNJENJE BATERIJE

NAPOMENA: Punjenje se treba odvijati isključivo putem punjača baterije (sl. 4.A). Drugi načini punjenja mogu nepopravljivo oštetiti bateriju.

NAPOMENA: Preporučena temperatura punjenja je 4 – 40 °C.

4.5.1 Prikazivanje napunjenosti baterije – ikona baterije

Svjetlosna ikona **„BATERIJA"** omogućava prikazivanje stanja napunjenosti baterije.

Postupak:
1. Pritisnite gumb **„STOP"** kako biste otvorili poklopac i pristupili upravljačkoj konzoli.
2. Provjerite stanje napunjenosti baterije putem svjetlosne ikone:
   - Plava ikona: baterija je puna (razina napunjenosti >40 %).
   - Crvena ikona: baterija se prazni (razina napunjenosti 15-40 %).
   - Crvena ikona treperi: baterija je prazna (razina napunjenosti <15 %).
3. Ako je robotska kosilica u fazi punjenja, svjetlosna ikona (sl. 3.O) treperi plavo.

NAPOMENA: ako pritiskom naredbe ikona baterije (sl. 3.O) brzo treperi crvenim svjetlom, radnju nije moguće izvesti i bateriju će trebati ručno napuniti (pogledajte odl. 4.5.3).

4.5.2 Punjenje unutarnjih baterija stroja

Postupak **„PUNJENJE BATERIJE"** omogućava ručno punjenje robotske kosilice.
1. Postavite robotsku kosilicu u blizinu električne utičnice
2. Pritisnite gumb **„STOP"** (sl. 2.D) kako biste otvorili poklopac (sl. 3 A) i pristupili upravljačkoj konzoli (sl. 3.B).
3. Izvadite ključ (sl. 3.C).
4. U utičnicu za punjenje priključite punjač baterije isporučen kao dio serijske opreme (sl. 4.A) s odgovarajućim bajonetnim zaporom pripadajućeg priključka (sl. 9.A).
5. Spojite punjač baterije na mrežnu utičnicu uključivanjem njegova utikača (sl. 9.B).
6. Svjetlosna ikona **„BATERIJA"** (sl. 3.O) trepće plavom bojom: robotska kosilica se puni.
7. Zatvorite poklopac (sl. 3.A).
8. Ostavite da se robotska kosilica puni sve dok se baterije potpuno ne napune.
9. Nakon što se potpuno napuni, odspojite punjač baterije iz utičnice za punjenje.
   • Zakrenite prstenastu maticu priključka u smjeru suprotnom od kazaljke na satu (sl. 9.C);
   • Izvucite priključak (sl. 9.D).

Tijekom punjenja će LED pokazivač baterije (sl. 3.O) progresivno treperiti. Po dostizanju svakog pojedinog praga napunjenosti, pripadajuća LED žaruljica stalno svijetli, dok ostale nastavljaju treperiti.

NAPOMENA: Prije zimskog skladištenja baterije treba napuniti kao što se navodi u odl. 6.2.

4.5.3 Punjenje vanjskih baterija stroja u sigurnim uvjetima

Baterija se može samostalno napuniti pomoću istog punjača baterije koji se upotrebljava za punjenje stroja:
1. Uklonite bateriju sa stroja (sl. 11.E)
2. Postavite bateriju na suho, sigurno i stabilno mjesto.
3. Uklonite gumeni zaštitni pokrov s priključka.
4. Spojite punjač baterije na mrežnu utičnicu ukopčavanjem njegova utikača.
5. Spojite na utičnicu za punjenje na bateriji dostavljeni punjač baterije s odgovarajućim bajunetnim zaporom pripadajućeg priključka. Pogledajte priručnik s uputama za uporabu baterije.

NAPOMENA: Za vrijeme punjenja onesposobljene su sve funkcije stroja.

UPOZORENJE:
Nemojte puniti pojedinačnu bateriju dok se nalazi na stroju.

NAPOMENA: Baterije robotske kosilice pokvarljivi su elementi i njihovi se kapaciteti napunjenosti smanjuju s vremenom, čime se smanjuje autonomija robotske kosilice, a da se pritom ne ugrožava njezina sposobnost za rad.

4.6 UMETANJE I UKLANJANJE BATERIJA SA STROJA

UPOZORENJE:
isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (pogledajte odl. 2.8).

4.6.1 Umetanje baterija

1. Otvorite poklopac baterija (sl. 10). Stroj se automatski isključuje pri otvaranju poklopca baterija.
2. Umetnite bateriju u kućište (sl. 11.A).
3. Spojite priključak na stroju čvrstim pritiskom (sl. 11.B).
4. Zatvorite poklopac baterija (sl. 10).
5. Ponovno pokrenite stroj kako bi radio.

4.6.2 Izvlačenje baterija

1. Otvorite poklopac baterija (sl. 10).
2. Zakrenite prstenastu maticu priključka u smjeru suprotnom od kazaljke na satu (sl. 11.C).
3. Izvucite priključak (sl. 11.D).
4. Izvucite bateriju iz kućišta (sl. 11.E).
5. Zatvorite poklopac baterija (sl. 10).

4.7 PODEŠAVANJE VISINE KOŠNJE

Postupak **„PODEŠAVANJE VISINE KOŠNJE"** opisuje kako treba podesiti visinu reznih oštrica.
Kako biste podesili visinu košnje slijedite vođeni postupak u APLIKACIJI.

UPOZORENJE:
Za vrijeme podešavanja visine košnje nemojte dirati nož.

UPOZORENJE:
Kako bi se jamčio pravilan rad sustava za podešavanje visine noža, uvjerite se da se ne nakupljaju ostaci trave ili prljavštine u blizini noževa i zaštitnog mijeha za motor noža.

4.8 MODUL KAMERE, MODUL SENZORA LIDAR I ULTRAZVUČNI MODUL

S pomoću modula kamere (sl. 22.A), modula LiDAR i ultrazvučnog modula (pogledajte odl. 2.2), robotska kosilica može prepoznati prepreke unutar radnog područja i prepoznati granicu područja košnje kako bi izbjegla moguće prisutne prepreke u radnom području i poboljšala učinkovitost navigacije. 22).

Postupak:
1. Slijedite vođeni postupak u aplikaciji „Stiga.GO" kako biste podesili parametre rada modula kamere, modula LiDAR i ultrazvučnog modula te aktivirali dodatne funkcije.

NAPOMENA: Kako bi se zaštitila privatnost, fotografije i videozapisi koje modul kamere snimi tijekom rada robotska kosilica obrađuje u stvarnom vremenu i oni se ne pohranjuju u internu memoriju robotske kosilice.

NAPOMENA: Učinkovitost prepoznavanja prepreka i ruba u radnom području ovisi o mnogo čimbenika: oblik i veličina predmeta, uvjeti osvjetljenja, jasnoća i istrošenost leće, vrsta travnjaka, vremenski uvjeti itd.

NAPOMENA: Ako je visina travnjaka previsoka, modul kamere može protumačiti vegetaciju kao prepreku. Ako se robotska kosilica zaustavi ili promijeni smjer zbog visoke trave, potrebno je smanjiti visinu trave koristeći se konvencionalnom kosilicom.

NAPOMENA: održavajte leću modula kamere uvijek čistom kako biste omogućili precizan rad vizualnog sustava.



UPOZORENJE:
Modul kamere možda neće moći otkrivati predmete ako su isti potpuno omotani ili prekriveni vegetacijom, npr. u slučaju visoke i guste trave.



UPOZORENJE:
Nemojte gledati izravno u LED osvjetljivač modula kamere kako biste izbjegli oštećenje vida.

4.9 RAD REFERENTNE STANICE ZA SATELITSKE SIGNALE – KONTROLNO SVJETLO INDIKATORA STANJA (AKO POSTOJI)

Referentna stanica za satelitske signale ima jedno kontrolno svjetlo (R) na donjem dijelu (sl. 21), koje svijetli kako se navodi u nastavku:

- svjetlo isključeno: referentna stanica nema napajanja ili je svjetlo onemogućeno putem aplikacije
- zeleno trepereće svjetlo: u tijeku je skeniranje satelita, pričekajte nekoliko minuta dok stanica ne postane spremna. U ovoj fazi nije moguće upisati virtualni perimetar niti pokrenuti robotsku kosilicu za rad. Ako svjetlo nastavi treperiti tijekom dugog razdoblja (više od 30 min.), stanica nije ispravno ugrađena. Ponovno ugradite stanicu slijedeći upute opisane u odl. 3.4.2.
- puno zeleno svjetlo: referentna stanica spremna je za uporabu. Moguće je upisati virtualni perimetar i pokrenuti robotsku kosilicu za rad.
- žuto trepereće svjetlo: referentna stanica nije povezana s mobilnom mrežom. Nije moguće upisati virtualni perimetar i pokrenuti robotsku kosilicu za rad. Pobrinite se da ste dovršili fazu povezivanja proizvoda putem APLIKACIJE (pogledajte odl. 3.5). Ako problem ustraje, ponovno pokrenite stanicu za signale (odspojite je s električne mreže i ponovno je priključite nakon 30 s).

Ako problem ustraje, stupite u kontakt sa servisnim centrom.

- crveno trepereće svjetlo: na referentnoj stanici došlo je do kvara. Stupite u kontakt sa servisnim centrom.

5. ODRŽAVANJE



UPOZORENJE:
Koristite samo originalne rezervne dijelove.



UPOZORENJE:
Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.



UPOZORENJE:
Opasnost od rezanja ruku i nogu.
Koristite se zaštitnim rukavicama i obućom kako biste izbjegli incidente.



UPOZORENJE:
Opasnost od prašine u očima.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.



POZOR:
Pretjerana uporaba vode može prouzročiti prodiranja koja će oštetiti električne komponente.



ZABRANA:
Nemojte se služiti vodenim mlazovima pod tlakom.

ZABRANA:
Da se električne i elektroničke komponente ne bi nepopravljivo oštetile, robotsku kosilicu nemojte uranjati, djelomično ni potpuno, u vodu.

ZABRANA:
Nemojte prati unutarnje dijelove robotske kosilice da ne biste oštetili električne i elektroničke komponente.

ZABRANA:
Nemojte rabiti otapala ili benzin da ne biste oštetili obojene površine i plastične komponente.

ZABRANA:
Za čišćenje leće modula kamere i općenito čišćenje senzora upotrijebite samo jednu lagano navlaženu mekanu krpu. Ni u kojem slučaju ne upotrebljavajte četke, strugalice, abrazivne spužve ili kemijska otapala.

5.1 PROGRAMIRANO ODRŽAVANJE

Za bolji rad i dulje trajanje osigurajte redovito čišćenje proizvoda i zamjenu istrošenih dijelova.
Zahvate vršite učestalošću koja se navodi u tablici.

UČESTALOST	KOMPONENTA	VRSTA ZAHVATA	REFERENCIJA
Prije svake uporabe i najmanje nakon svakih 8 sati rada	Nož	Očistite i kontrolirajte učinkovitost oštrice noža.	Vidi odl. 5.3
		Ako se oštrica noža savila zbog udarca ili se istrošila, zamijenite je.	Obratite se ovlaštenom servisnom centru
	Kontakti za punjenje	Očistite i uklonite eventualnu oksidaciju.	Vidi odl. 5.3
	Modul kamere i senzora	Očistite leću	Vidi odl. 5.3
Mjesečno, odnosno svakih 100 sati košnje	Robotska kosilica	Očistite	Vidi odl. 5.3
	Kabeli za napajanje	Kontrolirajte istrošenost ili propadanje i ako treba, zamijenite ih	Obratite se ovlaštenom servisnom centru
Na završetku sezone košnje ili svakih šest mjeseci ako se robotska kosilica ne rabi	Baterije	Napunite prije skladištenja baterija	Vidi odl. 5.4

Jednom godišnje treba izvršiti servisno održavanje po obrascu u ovlaštenom servisnom centru kako bi se robotska kosilica održavala u dobrom radnom stanju.
Obrazac servisiranja predviđa niz provjera među kojima:

- unutarnje i vanjsko čišćenje robotske kosilice;
- provjera općeg stanja robotske kosilice;
- zamjena istrošenih dijelova;
- provjera stanja baterija;
- provjera zateznih momenata;
- provjera i eventualna zamjena mehanizama za kinematiku pri udarcu i podizanju te njihovih zaštitnih mjehova;
- provjera i eventualna zamjena zaštitnog gumenog mijeha motora za nož radi održavanja specifikacija zaštite od prodiranja vode;
- zamjena brtvi za zatvaranje poklopca baterija radi održavanja specifikacija zaštite od prodiranja vode.

NAPOMENA: neće se priznati jamstvo za eventualne kvarove nastale zbog neizvršenog godišnjeg servisiranja po obrascu.

5.2 ODRŽAVANJE NOŽA

UPOZORENJE:
Nemojte dirati nož sve dok ne izvadite ključ za uključivanje i dok se nož potpuno ne zaustavi. Pazite na to da se nož može pomicati iako je ključ izvađen (kod modela s baterijom).

POZOR:
Sve radnje vezane uz noževe (demontiranje, oštrenje, balansiranje, popravak, ponovno montiranje i/ili zamjena) su zahtjevni poslovi za koje je, osim uporabe posebnog alata, potrebna i specifična stručnost; stoga ih, iz sigurnosnih razloga, mora uvijek obavljati specijalizirani centar.

POZOR:
Oštećen, iskrivljen ili istrošen nož dajte uvijek zamijeniti zajedno s njegovim vijcima, kako bi se održala izbalansiranost.

VAŽNO *Uvijek upotrebljavajte originalne noževe sa šifrom koja se navodi u tablici „Tehnički podaci" ili u poglavlju „Dodatna oprema po narudžbi".*

5.3 ČIŠĆENJE

5.3.1 Čišćenje proizvoda

UPOZORENJE:
Opasnost od rezanja ruku i nogu.
Koristite se zaštitnim rukavicama i obućom kako biste izbjegli incidente.

UPOZORENJE:
Opasnost od prašine u očima.
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.

• Zahtjevi i obveze:

- Spužva
- Neutralni sapun
- Četka
- Voda
- Suha krpa
- Rukavice
- Naočale



OBVEZA NOŠENJA RUKAVICA:
Nosite zaštitne rukavice kako biste izbjegli opasnosti od rezanja ruku.



OBVEZA NOŠENJA NAOČALA:
Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.

• Opće upute:

Nakon svake uporabe obavite čišćenje pridržavajući se uputa koje slijede: (Sl. 12)

- Nemojte upotrebljavati mlazove vode i pazite da se baterije i električne komponente ne smoče.
- Uklonite nakupljene trunke trave i blato iz unutrašnjosti kućišta.
- Uvijek se uvjerite da u otvorima za dovod zraka nema trunaka.

- Za čišćenje kućišta nemojte upotrebljavati agresivne tekućine.
- Kako bi se smanjio rizik od požara, održavajte stroj čistim od ostataka trave, lišća ili viška masnoće.
- Podignite poklopac motora i stlačenim zrakom očistite eventualne ostatke prljavštine ili trave koji su se nakupili iznad baterija.

• Postupak:

1. Pritisnite gumb **„STOP"** za zaustavljanje robotske kosilice i otvorite zaštitni poklopac.
2. Odspojite je s električne mreže.
3. Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (pogledajte odl. 2.8).
4. Očistite sve vanjske površine robotske kosilice spužvom koju ste navlažili mlakom vodom i neutralnim sapunom.
5. Očistite leću modula kamere, senzore LiDAR i ultrazvučne senzore mekom krpom, pritom pazeći da ne ogrebete površinu stakla.



POZOR:
Pretjerana uporaba vode može prouzročiti prodiranja koja će oštetiti električne komponente.



POZOR:
Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.



ZABRANA:
Nemojte se služiti vodenim mlazovima pod tlakom.



ZABRANA:
Da se električne i elektroničke komponente ne bi nepopravljivo oštetile, robotsku kosilicu nemojte uranjati, djelomično ni potpuno, u vodu.



ZABRANA:
Nemojte prati unutarnje dijelove robotske kosilice da ne biste oštetili električne i elektroničke komponente.



ZABRANA:
Nemojte rabiti otapala ili benzin da ne biste oštetili obojene površine i plastične komponente.



ZABRANA:
za čišćenje leće modula kamere, senzora LiDAR i ultrazvučnih senzora nemojte ni u kojem slučaju koristiti se četkama, strugalicama, abrazivnim spužvama ili kemijskim otapalima kako ne biste ogrebali ili oštetili staklenu površinu.

6. Uklonite blato i prljavštinu s pogonskih kotača.
7. Očistite donji dio robotske kosilice (zona noža, prednjih i stražnjih kotača). Prikladnom četkom uklonite tvrdokorne naslage i/ili ostatke koji bi mogli ometati dobar rad robotske kosilice. Dovršite čišćenje vlažnom spužvom.
8. Očistite konektore za punjenje baterije.

5.4 ZIMSKO ODRŽAVANJE I SKLADIŠTENJE BATERIJE

Postupak:

1. Očistite robotsku kosilicu (vidi odl. 5.3).
2. Čuvajte robotsku kosilicu u vodoravnom položaju, na suhom mjestu i zaštićenu od leda, uvjerivši se da je isključena i da je sigurnosni ključ izvučen iz robotske kosilice.
3. Odspojite referentnu stanicu za satelitske signale (ako postoji) iz električne mreže.

NAPOMENA: Ako tijekom zime želite ukloniti referentnu stanicu za satelitske signale s mjesta ugradnje, morate osigurati da pri ponovnom sastavljanju njezin položaj ostane potpuno isti. Ako je ugrađena referentna stanica za satelitske signale i ona se premjesti, mora se ponovno, putem aplikacije, programirati virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati.

5.5 ZAMJENA BATERIJA

Trajanje baterija ovisi o trajanju sezone košnje i broju dnevnih sati uporabe robotske kosilice. Duga sezona košnja ili veliki broj sati uporabe dovode do češće potrebe za zamjenom baterija.
Zamjena baterija isključiva je kompetencija OSOBLJA TEHNIČKE PODRŠKE tvrtke STIGA.
Ako bude trebalo zamijeniti baterije, stupite u kontakt sa servisnim centrom ili svojim prodavačem.

NAPOMENA: Baterije robotske kosilice pokvarljivi su elementi i njihovi se kapaciteti napunjenosti smanjuju s vremenom, čime se smanjuje autonomija robotske kosilice, a da se pritom ne ugrožava njezina sposobnost za rad.

6. PRIJEVOZ/PRENOŠENJE, SKLADIŠTENJE I ODLAGANJE

6.1 PRIJEVOZ/PRENOŠENJE



OBVEZA:
Robotsku kosilicu mora se isključiti u sigurnim uvjetima prije njezinog podizanja ili prijevoza/prenošenja.



POZOR:
Kontrolirajte da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odjeće ili drugih predmeta koji bi mogli oštetiti uređaj.

NAPOMENA: Savjetujemo uporabu originalne ambalaže za prijevoz/prenošenje na velike udaljenosti.

Postupak:
Što trebate učiniti prilikom ručnog premještanja stroja:
1. Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (vidi odl. 2.8).
2. Očistite robotsku kosilicu (vidi odl. 5.3.1).
3. pomaknite sustav noževa u položaj maksimalne visine
4. isključite stroj i izvadite ključ za paljenje
5. pobrinite se da ste na ravnoj površini
6. isključite pogon i pogledajte odl. 2.9 (sl. 1.L)
7. za pomicanje stroja upotrijebite stražnje drške za učvršćivanje (sl. 14).



UPOZORENJE:
Nemojte se koristiti ovim točkama za podizanje stroja.

Kad se stroj prevozi nekim vozilom ili prikolicom:
1. uvijek se koristite pristupnim rampama čije su širina, dužina i čvrstoća primjerene težini i dimenzijama stroja.
2. podignite reznu ploču na maksimalnu visinu košnje putem aplikacije.
3. nakon što je napunjen, isključite stroj vađenjem ključa.
4. učvrstite stroj na vozilu koristeći se dvama spojnicama na prednjem dijelu i dvama spojnicama na stražnjem dijelu (sl. 13). Nemojte učvršćivati stroj za elemente koji se mogu oštetiti.

SIGURNOSNA UPUTA:
Ako smatrate da niste u stanju izvesti premještanje ili prijevoz u sigurnim uvjetima, obratite se servisnom centru.

6.2 SKLADIŠTENJE

Robotsku kosilicu morate skladištiti u vodoravnom položaju s izvučenim sigurnosnim ključem, na suhom mjestu i zaštićenu od leda, nakon što ste je očistili i izvršili zimsko punjenje baterije. Tijekom dugih razdoblja nekorištenja odspojite referentnu stanicu za satelitske signale (ako postoji) iz električne mreže.

Što treba učiniti u slučaju skladištenja stroja dulje od 30 dana:
- Pustite da se stroj ohladi.
- Uklonite baterije i čuvajte ih na suhom i hladnom mjestu.
- Temeljito očistite stroj.
- Provjerite da na stroju nema oštećenja.

Ako treba, kontaktirajte ovlašteni servisni centar.

Pri ponovnom stavljanju stroja u pogon:
- Pripremite stroj kao što se navodi u poglavlju 4.2.

6.3 ODLAGANJE

Postupak:
1. Ambalažu proizvoda odložite na održiv način, u predviđene spremnike za sakupljanje ili u odgovarajućim sabirnim centrima ovlaštenim za sakupljanje.
2. Robotsku kosilicu odložite poštujući zahtjeve iz lokalnih zakonskih odredbi.
3. Obratite se odgovarajućim strukturama za recikliranje i zbrinjavanje budući da je robotska kosilica otpad klasificiran kao otpadna električna i elektronička oprema (OEEO).
4. Stare ili istrošene baterije odložite na održiv način, u spremnike za sakupljanje ili u odgovarajućim sabirnim centrima ovlaštenim za sakupljanje.

7. RJEŠAVANJE PROBLEMA

UPOZORENJE:
Zaustavite robotsku kosilicu i uspostavite sigurne uvjete (vidi odl. 2.8).

U nastavku se navodi popis glavnih nepravilnosti do kojih bi moglo doći u fazi rada.

NAPOMENA: Dodatni savjeti i postupci rješavanja problema dostupni su u aplikaciji Stiga.GO.

NEPOGODNOST	UZROCI	RJEŠENJA
Neobično vibriranje. Robotska kosilica je bučna.	Nož je oštećen.	Zamijenite oštećene komponente (vidi odl. 5.1).
	Nož je blokiran ostacima (vrpce, užad, plastične krhotine itd.).	Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (vidi odl. 2.8). Oslobodite nož.
	Robotska kosilica se pokrenula u prisutnosti nepredviđenih prepreka (pale grane, zaboravljeni predmeti itd.).	Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (vidi odl. 2.8). Uklonite prepreke i ponovno pokrenite robotsku kosilicu.
	Električni motor je u kvaru.	Zamijenite motor, obratite se servisnom centru.
	Trava je previsoka.	Povećajte visinu košnje (vidi odl. 4.7).
Na tipkovnici je upaljena ikona Upozorenje.	Signalizira stanja Nepravilnost/Kvar.	Više informacija potražite u aplikaciji.

NEPOGODNOST	UZROCI	RJEŠENJA
Robotska kosilica privremeno se zaustavlja u radnom području.	Slab signal GPS	Ako problem ustraje, obratite se servisnom centru.
Radno područje ne kosi se potpuno.	Nož s tvrdokornim naslagama i/ili ostacima.	Isključite robota u sigurnim uvjetima (pogledajte odl. 2.8). Očistite nož.
	Površina zone rada pretjerana je u odnosu na sposobnost robotske kosilice.	Smanjite radno područje (pogledajte „Tehnički podaci", pogl. 8).
	Baterije su pri kraju svog životnog vijeka.	Zamijenite baterije originalnim rezervnim dijelovima (vidi odl. 5.5).
	Baterije se ne pune potpuno.	Očistite i uklonite eventualnu oksidaciju u točkama kontakta (vidi odl. 5.3). Napunite baterije.

8. TEHNIČKI PODACI

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01 (pogledajte naljepnicu proizvoda)	
Dimenzije (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442, robot bez reznog diska	
	1012 x 725 x 2300, robot s reznim diskom	
Težina robotske kosilice [kg]	330 (uzevši u obzir 6 baterija i rezni disk)	
Visina košnje (min. – maks.) [mm]	20 – 95	
Brzina košnje [o/min]	3800	
Brzina kretanja [km/h]	5	
Maksimalni nagib	27%	
Maksimalni nagib duž perimetra	20%	
Tip sustava za košnju	3 oštrice za košnju	
Razina izmjerene zvučne snage [dB (A)]	98.68	
Nesigurnost emisija buke [dB (A)]	0.83	
Zajamčena razina zvučne snage [dB (A)]	100	
Šifra noža	182004385/0	
Klasifikacija IP robotske kosilice	IP64	
Okolna temperatura za rad robotske kosilice [°C]	0 ÷ 50	
Model baterije	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologija ćelije: 14S8P	
Punjač baterije Model: 18 A – EU utikač P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (ulaz)	100 – 240 V AC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimalno trajanje jednog punjenja (jedne baterije)	h (pri V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje jednog punjenja (dvije baterije)	h (pri V)	~ 4,5 (220)
Punjač baterije Model: 18 A – UK utikač P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (ulaz)	100 – 240 V AC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimalno trajanje jednog punjenja (jedne baterije)	h (pri V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje jednog punjenja (dvije baterije)	h (pri V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01 (pogledajte naljepnicu proizvoda)	
Punjač baterije Model: 30 A – EU utikač P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (ulaz)	200 – 240 V AC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimalno trajanje jednog punjenja (jedne baterije)	h (pri V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje jednog punjenja (dvije baterije)	h (pri V)	~ 3 (220)
Punjač baterije Model: 30 A – UK utikač P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (ulaz)	200 – 240 V AC
	V (izlaz)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimalno trajanje jednog punjenja (jedne baterije)	h (pri V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje jednog punjenja (dvije baterije)	h (pri V)	~ 3 (220)
Povezivost	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01
Razred snage RF moduli	Bluetooth LE izlazna snaga – 9 dBm; 2G GSM / E-GSM – razred 4 – 33 dBm; 2G DCS / PCS – razred 1 – 30 dBm; 2G GSM / E-GSM – razred E2 – 27 dBm; 2G DCS / PCS – razred E2 – 26 dBm; 4G – razred 3 – 23 dBm
Frekvencijsko područje – Bluetooth®	Bluetooth LE – frekvencijski raspon od 2400 do 2483,5 MHz
Frekvencijsko područje – 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvencijsko područje – 4G	1. pojas (2100 MHz); 2. pojas (1900 MHz); 3. pojas (1800 MHz); 4. pojas (2100 MHz); 5. pojas (850 MHz); 7. pojas (2600 MHz); 8. pojas (900 MHz); 12. pojas (700 MHz); 13. pojas (750 MHz); 17. pojas (700 MHz); 18. pojas (850 Mhz); 19. pojas (850 MHz); 20. pojas (800 MHz); 26. pojas (850 MHz); 28. pojas (800 MHz); 34. pojas (2000 MHz); 38. pojas (2500 MHz); 39. pojas (1900 MHz); 40. pojas (2300 MHz); 41. pojas (2500 Mhz); 66. pojas (2100 MHz);
Frekvencijsko područje – Wi-Fi	Wi-Fi – frekvencijski raspon od 2412 do 2484 MHz Maksimalna pogonska snaga < 20 dBm

Verbalni žig i logotip Bluetooth® registrirani su zaštitni znakovi u vlasništvu tvrtke Bluetooth SIG, inc. i svaka uporaba tih znakova od strane tvrtke STIGA podliježe uvjetima iz licencije.

9. DODATNA OPREMA PO NARUDŽBI

NAPOMENA: dodatna oprema u nastavku ne može se upotrebljavati u načinu autonomne vožnje. Smiju se upotrebljavati samo s daljinskim upravljanjem.

1	Prikolica	✓
2	Sakupljač lišća i trave	✓
3	Rasipač gnojiva	✓
4	Plastični valjak	✓
5	Šifra sklopa električnog noža (deck)	110CE E QF

10.JAMSTVO

10.1 ŠTO JAMSTVO POKRIVA

Jamstvo pokriva sve greške u kvaliteti materijala i u proizvodnji, koje vaš prodavač ili specijalizirani centar utvrde u jamstvenom roku.
Primjena jamstva se ograničava na popravak ili zamjenu komponente za koju se smatra da ima grešku.
Preporučujemo da stroj jednom godišnje povjerite servisnoj radionici radi održavanja, servisiranja i kontrole sigurnosnih naprava.
Primjena jamstva je podložna redovnom održavanju stroja.

Jamstvo ne pokriva oštećenja koja su posljedica:

- Nepoznavanja popratne dokumentacije (priručnici s uputama).
- Nepažnje, nemara.
- Vanjskog uzroka (groma, udaraca, prisutnosti stranih tijela unutar stroja) ili nesreće.
- Neprimjerene uporabe i montaže koje proizvođač ne dopušta.
- Nedostatnog održavanja.
- Izmjena na stroju.
- Korištenja neoriginalnih rezervnih dijelova (prilagodljivih komada).
- Korištenja dodatne opreme koju ne dostavlja ili nije odobrio proizvođač (npr. noževi).

Osim toga, jamstvo ne pokriva:

- Radnje održavanja (opisane u priručniku s uputama).
- Normalno trošenje potrošnog materijala kao što su noževi i kotači.
- Normalno trošenje.
- Estetsko propadanje stroja uslijed korištenja.
- Nosače noževa.
- Štetu nastalu zbog postavljanja koje nije u skladu s korisničkim priručnikom.
- Štetu nastalu zbog nepravilnog programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati.
- Oštećenja prouzročena prodiranjem vode zbog uporabe visokotlačne naprave za pranje ili uranjanja u vodu, na primjer kad se od jake kiše stvore lokve.
- Oštećenja prouzročena pogrešnim čuvanjem ili neprimjerenom uporabom baterije.
- Oštećenja prouzročena uporabom neoriginalnih baterija.
- Svaki dodatni trošak koji je eventualno u vezi s popravkom pod jamstvom, kao na primjer premještanje kod korisnika, prijevoz stroja do prodavača, iznajmljivanje opreme ili pozivanje vanjskih društava za sve radove na održavanju vrta tijekom zastoja stroja.

Korisnika štite zakoni vlastite države. Ovo jamstvo ni na koji način ne ograničava prava korisnika predviđena zakonima njegove države.

11.REGISTRIRANI ZAŠTITNI ZNAKOVI I LICENCIJE

Verbalni žig i logotip Bluetooth® registrirani su zaštitni znakovi u vlasništvu tvrtke Bluetooth SIG, inc. i svaka uporaba tih znakova od strane tvrtke STIGA podliježe uvjetima iz licencije.

HU

FIGYELEM!: A GÉP HASZNÁLATA ELŐTT OLVASSA EL FIGYELMESEN A JELEN KÉZIKÖNYVET! Őrizze meg későbbi szükség esetére.

TARTALOMJEGYZÉK

1. BIZTONSÁGI ELŐÍRÁSOK 2
   1.1 Az elektromos szerszámok biztonságára vonatkozó általános figyelmeztetések 2
   1.2 A biztonságra vonatkozó információk 4
   1.3 Biztonságos műveletvégzés 6
2. BEVEZETÉS 7
   2.1 Általános bevezetés 7
   2.2 A termék leírása 8
   2.3 A gép alkatrészei 8
   2.4 Kicsomagolás 9
   2.5 A tartozékok felszerelése 9
   2.6 Az elülső tartozék felszerelése 9
   2.7 Szimbólumok és adattáblák (13. ábra) 9
   2.8 A robotfűnyíró leállítása és kikapcsolása biztonságos feltételek mellett 11
   2.9 Meghajtás be-/kiiktató kar 11
3. ÖSSZESZERELÉS 12
   3.1 A telepítés feltételeinek ellenőrzése 12
   3.2 A munkaterületek és az áthaladási útvonalak meghatározásának kritériumai 13
   3.3 Az alkatrészek telepítése 15
   3.4 A műholdas referenciaállomás telepítése (ha szükséges) 15
   3.5 A robotfűnyíró első alkalommal való bekapcsolása 18
4. MŰKÖDÉS 24
   4.1 Komponensek az üzembe helyezéshez 24
   4.2 A biztonsági berendezések ellenőrzése a robotfűnyíró elindításához 24
   4.3 A robotfűnyíró kézi üzemmódja 24
   4.4 A robotfűnyíró vezérléseinek leírása 25
   4.5 Az akkumulátor feltöltése 27
   4.6 A gép akkumulátorainak behelyezése és eltávolítása 29
   4.7 A vágási magasság beállítása 29
   4.8 Kamera modul, lidar érzékelők modulja és ultrahangos modul 29
   4.9 A műholdas referenciaállomás működése - állapotjelző lámpa (ha van ilyen) 30
5. KARBANTARTÁS 30
   5.1 Tervszerű karbantartás 31
   5.2 A vágóegység karbantartása 32
   5.3 Tisztítás 32
   5.4 Az akkumulátor téli karbantartása és tárolása 33
   5.5 Az akkumulátorok cseréje 34
6. SZÁLLÍTÁS, RAKTÁROZÁS ÉS SEMLEGESÍTÉS 34
   6.1 Szállítás 34
   6.2 Tárolás 35
   6.3 Ártalmatlanítás 35
7. PROBLÉMÁK MEGOLDÁSA 35
8. MŰSZAKI ADATOK 36
9. RENDELHETŐ KIEGÉSZÍTŐK 37
10. JÓTÁLLÁS 38
   10.1 A jótállás érvényessége 38
11. VÉDJEGYEK ÉS LICENCEK 38

MEGJEGYZÉS: a jelen kézikönyvbe foglalt utasítások a fűnyíró konfigurációban üzemelő autonóm robotra érvényesek. Az ábrák, ha nincs másképp megjelölve, az SRHB01 modellre vonatkoznak.

1. BIZTONSÁGI ELŐÍRÁSOK



KÖTELEZETTSÉG:
Használat előtt olvassa el figyelmesen a használati útmutatót és őrizze meg jövőbeni szükség esetére.

1.1 AZ ELEKTROMOS SZERSZÁMOK BIZTONSÁGÁRA VONATKOZÓ ÁLTALÁNOS FIGYELMEZTETÉSEK

Olvassa el a géphez mellékelt összes biztonsági figyelmeztetést, utasítást, illusztrációt és specifikációt. *Az alábbiakban felsorolt utasítások be nem tartása áramütést, tűzesetet és/vagy súlyos sérüléseket okozhat.*

Őrizzen meg minden figyelmeztetést és útmutatást, hogy a későbbiekben is át tudja őket tekinteni.

A figyelmeztetéseknél említett „elektromos szerszám" kifejezés az Ön elektromos hálózati tápellátással (vezetékkel) vagy akkumulátorral (vezeték nélkül) működő elektromos szerszámára vonatkozik.

1) A munkavégzés területének biztonsága

a) **Tartsa tisztán és világítsa meg jól a munkavégzés területét.** *Rendetlen vagy sötét területeken könnyebben következhet be baleset.*
b) **Kerülje az elektromos szerszámok használatát robbanásveszélyes környezetben, például gyúlékony folyadékok, gáz vagy por jelenléte esetén.** *Az elektromos szerszámok szikrákat képeznek, melyek lángra lobbanthatják a port vagy a gőzöket.*
c) **Az elektromos szerszám használata alatt tartsa távol a gyermekeket és a kívülállókat.** *A figyelmetlenség a szerszám feletti uralmának elvesztéséhez vezethet.*

2) Elektromos biztonság

a) **Az akkumulátortöltő villásdugója legyen az aljzattal kompatibilis. Soha ne végezzen semmilyen módosítást a villásdugón. Ne használjon adaptereket földeléssel rendelkező akkumulátortöltő kábelével.** *A nem módosított és az aljzatnak megfelelő villásdugók csökkentik az elektromos áramütés veszélyét.*
b) **Kerülje a test földelt felületekkel történő érintkezését, mint például csövek, radiátorok, tűzhelyek és hűtők.** *Az elektromos áramütés veszélye nagyobb, ha a test földelt felülettel érintkezik.*
c) **Ne tegye ki az elektromos szerszámot esőnek vagy vizes környezetnek.** *Az elektromos szerszámba beszivárgó víz növeli az elektromos áramütés veszélyét.*
d) **Ne használja a vezetéket helytelenül. Ne használja a vezetéket az elektromos szerszám szállításához, és ne a vezetéknél fogva húzza ki a dugót az aljzatból. Tartsa a vezetéket hőforrásoktól, olajtól, éles szélektől illetve mozgó részektől távol.** *A sérült vagy beakadt vezeték növeli az elektromos áramütés veszélyét.*
e) **Amikor a szabadban használja az elektromos szerszámot, alkalmazzon a kültéri használatnak megfelelő hosszabbítót.** *A kültéri használatnak megfelelő hosszabbító kábel alkalmazása csökkenti az áramütés kockázatát.*
f) **Ha nem kerülhető el az elektromos szerszám használata nedves környezetben, alkalmazzon differenciálmegszakítóval védett aljzatot (RCD).** *Az RCD használata csökkenti az áramütés kockázatát.*

3) Személyes biztonság

a) **Legyen figyelmes, ellenőrizze, amit csinál, és használja a józan észt, amikor elektromos szerszámmal dolgozik. Ne használja a szerszámot ha fáradt, vagy ha kábítószer, alkohol illetve gyógyszerek hatása alatt áll.** *Egy pillanatnyi figyelmetlenség az elektromos szerszám használata alatt súlyos személyi sérülésekhez vezethet.*
b) **Használjon egyéni védőfelszerelést. Hordjon mindig védőszemüveget.** *Megfelelő védőfelszerelés használata, mint például porvédő maszk, csúszásgátló lábbeli, védősisak vagy fülvédő, csökkenti a személyi sérülések veszélyét.*

c) **Kerülje a véletlenszerű elindítást. Győződjön meg arról, hogy a kapcsoló OFF állásban legyen, mielőtt csatlakoztatná a villásdugót, illetve mielőtt az elektromos szerszámot felvenné, vagy szállítaná.** *Az elektromos szerszámot úgy szállítani, hogy az ujja a kapcsolón van, vagy úgy csatlakoztatni, hogy a kapcsoló az „ON" álláson van, a balesetveszély kockázatát növeli.*

d) **Minden kulcsot vagy szabályozó szerszámot távolítson el, mielőtt az elektromos szerszámot bekapcsolná.** *Egy kulcs vagy szerszám, mely az elektromos szerszám egy forgó részével érintkezik, súlyos személyi sérüléseket okozhat.*

e) **Ne hajoljon előre. Gondoskodjon mindig megfelelő támaszról és őrizze meg egyensúlyát.** *Ez lehetővé teszi az elektromos szerszám jobb ellenőrzését váratlan helyzetekben is.*

f) **Öltözzön megfelelően. Ne hordjon bő ruhát vagy ékszereket. Tartsa a haját és ruházatát a mozgó részektől távol.** *Lógó ruhák, ékszerek vagy a hosszú haj beakadhat a mozgó részekbe.*

g) **Amennyiben porelszívó és -gyűjtő berendezésekhez csatlakoztatható szerkezetek vannak a gépen, ellenőrizze, hogy megfelelő-e a csatlakoztatásuk és a használatuk.** *Ezeknek a szerkezeteknek a használata csökkentheti a porral kapcsolatos kockázatokat.*

h) **Ügyeljen arra, hogy az elektromos szerszámok gyakori használatával szerzett tapasztalat nehogy könnyelművé tegye Önt és emiatt figyelmen kívül hagyja az elektromos szerszám biztonsági előírásait.** *Egy gondatlan mozdulat súlyos sérülést okozhat a másodperc töredéke alatt!*

4) Az elektromos szerszám használata és védelme

a) **Ne erőltesse az elektromos szerszámot. Használja az adott alkalmazásnak megfelelő elektromos szerszámot.** *A megfelelő elektromos szerszámmal a munka jobban és biztonságosabban végezhető a tervezésekor előirányzott sebességen.*

b) **Ne használja az elektromos szerszámot, ha a kapcsolóval nem tudja azt elindítani vagy leállítani.** *Olyan elektromos szerszám, mely nem vezérelhető a kapcsolóján keresztül, veszélyes, ezért meg kell javítani.*

c) **Csatlakoztassa le az elektromos szerszám csatlakozóját a tápforrásról vagy távolítsa el az akkumulátort, mielőtt bármilyen beállítást, tartozékcserét végez, vagy elteszi az elektromos szerszámot.** *Ezek a biztonsági óvintézkedések csökkentik az elektromos szerszám véletlenszerű elindulásának veszélyét.*

d) **Amikor nem használja az elektromos szerszámot, a gyermekek elől elzártan kell tárolni, továbbá a szerszám használatát ne engedje meg olyan személyeknek, akik nem ismerik a szerszámot és a jelen használati utasítást.** *Az elektromos szerszámok veszélyesek a tapasztalatlan használók kezében.*

e) **Gondosan végezze el az elektromos szerszámok és tartozékainak karbantartását. Ellenőrizze, hogy a mozgó részek megfelelően legyenek beállítva és szabadon tudjanak mozogni, hogy ne legyenek megrongálódott alkatrészek, illetve ne álljon fenn bármilyen olyan állapot, mely az elektromos szerszám működését befolyásolhatná. Károsodás esetén az elektromos szerszámot még használat előtt meg kell javítani.** *Számos baleset a nem megfelelő karbantartásból származik.*

f) **A vágószerveket tartsa jól élezetten és tisztán.** *A vágószervek megfelelő karbantartása, jól élezett vágóélekkel csökkenti a beakadások veszélyét és könnyebben is kezelhetők.*

g) **Az elektromos szerszámot és annak tartozékait a feltüntetett útmutatásoknak megfelelően használja, figyelembe véve a munkavégzés körülményeit és a végezendő munka típusát.** *Egy elektromos szerszám rendeltetésétől eltérő használata veszélyhelyzeteket idézhet elő.*

h) **Tartsa szárazon, tisztán, olaj-** és zsírmentesen a markolatot és a megfogási felületeket. *A csúszós markolat és megfogási felületek nem teszik lehetővé a szerszám biztonságos mozgatását és kezelését a váratlan helyzetekben.*

5 Az elektromos szerszám használata és gondozása

a) **Az akkumulátorok feltöltéséhez kizárólag a gyártó által ajánlott akkumulátor-**töltőket használjon! *Egy adott típusú akkumulátorhoz való töltőnek egy más típusú akkumulátorhoz való használata áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátor maró hatású folyadékának kiömlését okozhatja.*

b) **Kizárólag az Ön által vásárolt elektromos szerszámhoz való akkumulátorokat használjon elektromos!** *Más akkumulátor-típusok használata sérülést okozhat és tűzveszélyes lehet.*

c) **Amikor az akkumulátor nincs használatban, tárolja fém tárgyaktól - irodai kapcsoktól, aprópénztől, kulcsoktól, szögektől, csavaroktól és egyéb apró tárgyaktól - távol, mivel azok az érintkezők rövidzárlatát okozhatják.** *Az akkumulátor érintkezői közötti rövidzárlat anyagok égését vagy tüzet okozhat.*

d) **A rossz állapotban levő akkumulátorból kifolyhat a folyadék. Ne érintkezzen a folyadékkal. Amennyiben érintkezik a folyadékkal, öblítse le vízzel. Ha a folyadék a szembe kerül, forduljon orvoshoz.** *Az akkumulátorból kiömlött folyadék bőrirritációt vagy égési sebeket okozhat.*

e) **Ne használjon sérült vagy módosított akkumulátort vagy elektromos szerszámot.** *A sérült vagy módosított akkumulátorok előre nem látható működést produkálhatnak, ez tűzveszélyt, robbanásveszélyt vagy sérülések kockázatát okozhatja.*

f) **Ne tegye ki az akkumulátor-egységet vagy az elektromos szerszámot tűznek vagy túl magas hőmérsékletnek.** *A tűznek vagy a 130 °C-ot meghaladó hőmérsékletnek kitétel robbanást okozhat.*

g) **Tartsa be a feltöltésre vonatkozó összes előírást és ne töltse fel az akkumulátor-egységet vagy az elektromos szerszámot az előírt hőmérséklettartományon kívüli hőmérsékleten.** *A nem megfelelő vagy az előírt határértékeken kívüli hőmérsékleten történő feltöltés károsíthatja az akkumulátort és növelheti a tűzveszély kockázatát.*

6) Szervizszolgálat

a) **Az elektromos szerszám javítását szakembernek kell végeznie csakis eredeti cseralkatrészek felhasználásával.** *Ez lehetővé teszi, hogy az elektromos szerszám biztonsága megőrzésre kerüljön.*

b) **Ne végezzen javítást az akkumulátoron.** *A javítást a gyártó vagy szakszerviz végezheti el.*

1.2 A BIZTONSÁGRA VONATKOZÓ INFORMÁCIÓK

A gép tervezésekor különös figyelmet fordítottunk azokra a tényezőkre, amelyek kockázatot jelenthetnek a személyek biztonságára és egészségére nézve. A jelen útmutató célja az, hogy tudatosítsa a felhasználókban a kockázatok megelőzésének és az előírások betartásának fontosságát.



VESZÉLY:
A robotfűnyíró használata előtt olvassa el a jelen kiadványban szereplő valamennyi tudnivalót.



VESZÉLY:
Ez a robotfűnyíró nem készült gyermekek és csökkent testi, szellemi, illetve érzékelő képességgel rendelkező, vagy ismeretek és tapasztalatok híjával levő személyek általi használatra.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Bármilyen beállítási vagy karbantartási művelet elvégzése előtt bontsa az elektromos csatlakozást és működtesse a biztonsági szerkezetet.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Ne használja a robotfűnyírót, ha a transzformátor tápkábele sérült. A sérült kábel a feszültség alatti részekkel való érintkezést okozhatja. A kábel cseréjét a gyártó, az általa felhatalmazott szerviz vagy képzett szakember végezze el a kockázatok elkerülése érdekében.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Csak a gyártó által szállított akkumulátortöltőt és tápegységet használjon. A nem megfelelő akkumulátortöltő és tápegység használata áramütést és\vagy túlmelegedést okozhat.



FIGYELMEZTETÉS:
Az akkumulátor folyadék kiömlése esetén az érintett alkatrészeket mossa le vízzel/ semlegesítő szerrel.
Kerülje a közvetlen érintkezést az akkumulátor folyadékkal.
Ha a folyadék a szembe kerül, forduljon orvoshoz.



FIGYELMEZTETÉS:
A robotfűnyíró használata során ellenőrizze, hogy a munkaterületen ne tartózkodjanak személyek (főként gyermekek) és háziállatok. Ellenkező esetben olyan időpontra programozza be a robotfűnyíró működését, amikor a területen nem tartózkodik senki.



FIGYELMEZTETÉS:
A munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, egy átjárhatatlan fizikai korláttal kell körülhatárolni.



FIGYELMEZTETÉS:
A személyi sérülések, anyagi károk és járműbalesetek elkerülése érdekében úgy kell beprogramozni a munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, hogy ne foglaljanak magukba közterületet.



FIGYELMEZTETÉS:
Biztonsági okokból a műholdas referenciaállomás soha nem helyezhető át a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását követően. Megtörténhet, hogy a robotfűnyíró kilép a beprogramozott munkaterületről. Ha a referenciaállomás áthelyezésre kerül, akkor újra kell programozni.



FIGYELMEZTETÉS:
Ne érjen a vágóegységhez a vágási magasság beállítása során.



FIGYELMEZTETÉS:
Saját biztonsága érdekében, valamint személyek, állatok sérülése és anyagi károk elkerülése érdekében a kezelőnek ismernie kell a terepet, amelyen kézileg végigvezeti a robotfűnyírót (például a telepítési fázisban). A robotfűnyíró gyalogos vezetése során ügyeljen az elesés veszélyére.



FIGYELMEZTETÉS:
Kizárólag eredeti cserealkatrészeket használjon.



FIGYELMEZTETÉS:
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el gépen levő biztonsági szerkezeteket.



FIGYELEM:
Ellenőrizze, hogy nincsenek-e a gyepen játékszerek, szerszámok, faágak, ruhadarabok vagy egyéb olyan tárgyak, amelyek károsíthatják a gépet.



TILTÁS:
Ne üljön a robotfűnyíróra.



TILTÁS:
Soha ne emelje fel a robotfűnyírót a vágókés megvizsgálása vagy szállítás céljából, amikor be van kapcsolva. Ne helyezze kezét, lábát a gép alá.



TILTÁS:
Ne használja a robotfűnyírót, amikor működik az öntözőrendszer.



TILTÁS:
Ne mossa a robotfűnyírót nagynyomású vízsugárral és ne merítse - teljesen vagy részben - vízbe.



TILTÁS:
Ne használja a robotfűnyírót, ha nem tökéletesen ép minden része. Károsodás esetén cserélje ki az érintett részeket.



TILTÁS:
Szigorúan tilos a robotfűnyíró használata és feltöltése robbanásveszélyes és gyúlékony környezetben.



KÖTELEZETTSÉG:
Rendszeresen ellenőrizze szemrevételezéssel a robotfűnyírót és győződjön meg arról, hogy a vágókések és a vágó mechanizmus nem kopott vagy sérült-e. Ellenőrizze, hogy a robotfűnyíró jó működési állapotban van-e.



KÖTELEZETTSÉG:
Olvassa végig figyelmesen a használati útmutatót, különösen a biztonságra vonatkozó tudnivalókat, és ellenőrizze, hogy teljes mértékben megértette-e. Szigorúan tartsa be a működésre, karbantartásra és a javításra vonatkozó utasításokat.



KÖTELEZETTSÉG:
A karbantartást és javítást végző szakembereknek alapos ismeretekkel kell rendelkezniük a gép jellemzőire és a biztonsági előírásokra vonatkozóan.



VÉDŐKESZTYŰ VISELÉSE KÖTELEZŐ:
Használja a gyártó által előírt egyéni védőfelszerelést; viseljen védőkesztyűt a vágóegységen végzett munka során.

1.3 BIZTONSÁGOS MŰVELETVÉGZÉS

Betanítás



Szigorúan tilos a gépet az elülső tartozék felszerelése nélkül használni.

a. Olvassa el figyelmesen a használati útmutatót, ismerje meg a vezérléseket és a gép helyes használati módját.
b. Soha ne engedje meg gyermekek, csökkent testi, szellemi, illetve érzékelő képességgel rendelkező, vagy ismeretek és tapasztalatok híjával levő, a jelen útmutatót nem ismerő személyek számára a gép használatát. A helyi jogszabályok korlátozhatják a gép használatához előírt életkort.
c. A gép kezelője vagy felhasználója felelős a harmadik személyeket vagy harmadik személyek eszközeit érintő balesetekért vagy veszélyekért.

Előkészítés

a. Győződjön meg az automatikus határoló rendszer előírásszerű beprogramozásáról.
b. Rendszeresen ellenőrizze a gép használati területét és távolítsa el a köveket, botokat, kábeleket és minden egyéb idegen tárgyat, amely akadályozhatja a gép működését.
c. Rendszeresen ellenőrizze szemrevételezéssel, hogy nincs-e kopás vagy károsodás jele a vágókéseken, valamint a vágókések és a vágóegység csavarjain. Párban cserélje ki a kopott vagy sérült vágókéseket vagy csavarokat a gép egyensúlyának biztosítása céljából.
d. A gép munkaterülete kerületén helyezzen el figyelmeztető jelzéseket, ha a gépet közterületen vagy a nyilvánosság számára hozzáférhető területen használja. A jelzések szövege legyen: "Figyelem! Automatikus robotfűnyíró! Tartson távolságot a géptől! Gondoskodjon a gyermekek felügyeletéről!"

1.3.1 Működés

Általános tudnivalók

a. Ne működtesse a gépet hibás védőburkolatokkal vagy biztonsági szerkezetek, például védőelemek nélkül.
b. Kezét, lábát ne tegye forgó részek mellé vagy alá. Tartózkodjon mindig távol a kidobónyílástól.
c. Ne érjen a gép mozgó részeihez, amíg azok teljesen le nem álltak.
d. A gép működése alatt viseljen mindig erős lábbelit és hosszúnadrágot.
e. Ne emelje fel, illetve ne szállítsa a gépet, amikor a villanymotor működik.

f. Távolítsa el a kikapcsoló szerkezetet a gépről:
- Eltömődés eltávolítása előtt;
- A gép ellenőrzése, tisztítása előtt, vagy mielőtt azon valamilyen munkálatot végez;
- Ha idegen tárgyhoz ütközik, ellenőrizze, hogy nem sérült-e meg a gép;
- Amennyiben a gép rendellenes módon vibrálni kezd, végezzen károsodásfelderítő ellenőrzést, mielőtt újraindítaná.

g. Ne hagyja felügyelet nélkül a működő gépet, amikor háziállatok, gyermekek vagy más személyek tartózkodnak a közelben.

Karbantartás és tárolás

a. Jól húzza meg az összes anyát, csavart és rögzítőelemet a gép biztonságos működése érdekében.
b. Gyakran ellenőrizze a robotfűnyírót, hogy nincs-e rajta kopás vagy károsodás jele.
c. Biztonsági okokból cserélje ki az elhasználódott vagy károsodott részeket.
d. Győződjön meg arról, hogy a vágókéseket kizárólag megfelelő cserealkatrészekre cserélte-e ki.
e. Ellenőrizze, hogy az akkumulátorokat a gyártó által ajánlott, megfelelő akkumulátortöltővel töltötte-e fel. A nem megfelelő használat áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátor maró hatású folyadékának kiömlését okozhatja.
f. Az elektrolit szivárgása esetén mossa le vízzel/semlegesítő szerrel, és a szemmel, stb. való érintkezés esetén forduljon orvoshoz.
g. A gép karbantartását a gyártó előírásainak megfelelően kell végezni.

Fennmaradó kockázatok

- Bár a termék megfelel minden biztonsági követelménynek, a nem megfelelő telepítés és/vagy előre nem látható helyzetek miatt további kockázatok merülhetnek fel. Ezért szükséges, hogy a termék működési területén ne legyenek tárgyak, ne tartózkodjanak személyek és állatok, valamint a lehetséges veszélyekről tájékoztatni kell mindenkit, akinek akár csak alkalmanként is hozzáférése lehet a munkaterülethez.
- Tárgyak kidobásának veszélye a test, illetve állatok vagy tárgyak irányába. A működés alatt tartózkodjon legalább 8 méteres biztonsági távolságra a géptől.
- Villámlásveszélyes zivatarok és általában rossz időjárási körülmények esetén a terméket nem ajánlott használni, és minden perifériás eszközt le kell kapcsolni a tápegységről. A termék használatához csatlakoztassa újra a perifériákat az elektromos hálózathoz a kézikönyvben található utasításoknak megfelelően.

2. BEVEZETÉS

2.1 ÁLTALÁNOS BEVEZETÉS

2.1.1 A használati útmutató célja

MEGJEGYZÉS: Ezt a kézikönyvet időszakosan frissítjük és felülvizsgáljuk. A gép használata előtt győződjön meg arról, hogy letöltötte a legfrissebb elérhető verziót.

Ez a használati útmutató a gép szerves részét képezi, célja a használathoz szükséges információk nyújtása.
Őrizze meg a használati útmutatót a gép teljes élettartama során, hogy szükség esetén mindig kéznél legyen.
A használati útmutató a gép felhasználója számára készült, aki köteles figyelmesen elolvasni és szigorúan alkalmazni a benne foglalt információkat a személyek épségének védelme és az anyagi károk megelőzése céljából.
A fontos szövegrészek kiemelésére az alábbi szimbólumokat alkalmazzuk:



VESZÉLY \ FIGYELMEZTETÉS \ FIGYELEM:
A sárga alapon fekete körvonalú háromszögbe foglalt piktogramok jelentése: veszély \ figyelmeztetés \ figyelem.



TILTÁS:
A fehér alapon piros körvonalú, áthúzott körbe foglalt piktogramok tiltást jelentenek.



KÖTELEZETTSÉG:
A világoskék alapú körbe foglalt piktogramok kötelezettséget jelentenek.

MEGJEGYZÉS: Az ilyen formában látható szövegek különösen fontos, nem elhanyagolható műszaki információt jelölnek.

2.2 A TERMÉK LEÍRÁSA

A robotfűnyírót (1. és 2. ábra) a kerti gyep automatikus, az éjszaka vagy a nap bármely időpontjában végezhető nyírására terveztük és gyártottuk.
A nyírandó felület különböző jellemzőinek függvényében a robotfűnyíró beprogramozható több, egy virtuális határvonallal kijelölt és virtuális áthaladási útvonallal összekötött területen végzett munkára.
A robotfűnyíró a munkafázisban elvégzi a virtuális határvonallal kijelölt területen (7.A ábra) a gyep nyírását. Amikor a robotfűnyíró megközelíti a virtuális határvonalat (7.A ábra) vagy akadályba ütközik (7.B ábra), irányt vált a kiválasztott navigációs stratégia alapján.
A robotfűnyíró automatikusan lenyírja a lehatárolt gyepterület egészét.
A gyártó által eredeti felszerelésként vagy külön rendelhető tartozékként előírt speciális tartozékok révén a gép különféle munkamódozatok szerint üzemeltethető, ezeket a jelen használati útmutató vagy az egyes tartozékok használati útmutatója írja le.
A termék műholdas jellel működik és a STIGA felhőtől kapja a műholdas korrekciós adatokat. A robotfűnyíró működési technológiája a STIGA Cloud és a robot közötti adatcserén alapul. A termék használatához szükséges továbbá egy mobil eszköz (okostelefon/tablet), kivéve a kézi üzemmódban végzett fűnyírást és a tartozékok használatát, amelyhez a tartozékként kapható, adóból és vevőből álló rádiós távirányító (termékkód: 2RR001004/ST1) szükséges.
A robotfűnyíró egy kamera modullal, valamint lidar és ultrahangos érzékelőkkel van felszerelve, amely lehetővé teszi a munkaterületen lévő esetleges akadályok elkerülését és a navigációs teljesítmény javítását.
Bármilyen más használat veszélyes lehet és személyi és/vagy tárgyi károkat okozhat. Helytelen használatnak minősülnek az alábbiak (példaként és nem kizárólagosan): személyek, gyermekek vagy állatok szállítása a gépen; a gépen utazni, a géppel terhet vontatni vagy tolni a vontatásra szolgáló tartozék nélkül; a gép használata nem pázsit jellegű növényzet vágására, kivéve, ha a specifikusan előírt és javasolt kiegészítőket alkalmazza.

MEGJEGYZÉS: a robotfűnyíró működéséhez a telepítés helyén kötelező a mobilhálózati kapcsolat megléte. Ellenőrizze előzetesen a stiga.com oldalon vagy az alkalmazáson keresztül, hogy a mobilhálózat lefedettsége elegendő-e. A hálózati kapcsolat szolgáltatója a kereskedelmi megállapodásoknak megfelelően bármikor megváltozhat.

MEGJEGYZÉS: A működéshez a robotfűnyíró a STIGA felhőn keresztül továbbított műholdas korrekciós adatokat kap. A műholdas korrekciós jel számos országban elérhető. Előzetesen ellenőrizze a stiga.com honlapon vagy az alkalmazáson keresztül, hogy a műholdas korrekciós jel elérhető-e a telepítés helyén. Amennyiben a műholdas korrekciós jel nem érhető el a telepítés helyén, egy műholdas referenciaállomást kell telepíteni, amely kiegészítőként megvásárolható.

2.3 A GÉP ALKATRÉSZEI

a. Hajtott kerekek (1.G ábra)
b. Bolygókerekek (1.H ábra)
c. Műszerfal (vezérlőpanel) (2.D ábra)
d. Akkumulátor ház (1.F ábra)
e. Akkumulátorok (2.B ábra.)
f. Gyorscsatlakozó szerelvények tartozékokhoz (1.E ábra)
g. Nagy teljesítményű csatlakozók 56 V (1.C ábra)
h. Kis teljesítményű csatlakozó 12 V (1.D ábra)

i. Vágóegység-tárcsa (1.A ábra)
j. Vágóegységek (kések) (1.B ábra)
k. Vágókés motor (2.A ábra)
l. Meghajtás (1.I ábra)
m. Rádiós távvezérlő (4.D ábra) (kiegészítő - külön rendelhető)
n. Jelzőfény (2.C ábra)
o. Lidar érzékelők (2.G ábra)
p. Ultrahangos érzékelők (2.H ábra)
q. Kamera (2.F ábra)
r. STOP gomb (2.E ábra)
s. Fényszórók (1.M ábra)
t. Töltőcsatlakozó (1.N ábra)
u. Vonóhorog (2.I ábra)

2.4 KICSOMAGOLÁS

Az alábbiakban leírjuk a helyes kicsomagolás lépéseit:
1. Nyissa ki a robotfűnyíró dobozát;
2. Vegye ki a kiegészítőket;
3. Vegye ki a robotfűnyírót.

FIGYELMEZTETÉS:
A robotfűnyíró használata előtt győződjön meg arról, hogy eltávolította-e róla az összes csomagolóanyagot.

FIGYELEM:
A sérülések vagy károk elkerülése érdekében a robotfűnyíró kicsomagolásakor ügyeljen arra, hogy ne érjen a veszélyes elemekhez.

2.5 A TARTOZÉKOK FELSZERELÉSE

Lásd az egyes tartozékokhoz mellékelt szerelési útmutatót.

2.6 AZ ELÜLSŐ TARTOZÉK FELSZERELÉSE

Lásd a tartozék szerelési utasításait (15. ábra, 24. ábra).

MEGJEGYZÉS *Lásd az elülső tartozék kézikönyvét.*

2.7 SZIMBÓLUMOK ÉS ADATTÁBLÁK (13. ÁBRA)



FIGYELEM:
Olvassa el a felhasználói útmutatót a termék működésének beindítása előtt.



FIGYELEM:
Tárgyak kidobásának veszélye a test irányába.



FIGYELEM:
A működés alatt tartózkodjon legalább 8 méteres biztonsági távolságra a géptől.



FIGYELEM:
Ne tegye a kezét vagy lábát a vágóegység nyílása közelébe vagy alá.



FIGYELEM:
Tartózkodjon a meleg felületektől távol.



FIGYELEM:
Bármilyen karbantartási vagy javítási művelet elvégzése előtt távolítsa el a kikapcsoló szerkezetet és olvassa el az utasításokat!



Maximális megengedett vontatási terhelés (100 kg) (13.C ábra).
A gép által vontatható maximális súlyt jelenti.



FIGYELEM:
Zúzódás veszélye (13.B ábra).
A címke a gyorscsatlakozó szerelvények mellett található.



FIGYELEM:
Ne lépjen fel a gépre.



TILTÁS:
Győződjön meg arról, hogy ne tartózkodjanak személyek (főként gyermekek, idős vagy fogyatékkal élő személyek) és háziállatok a munkaterületen a gép üzemelése alatt.
Amikor a gép működésben van, tartsa tőle biztonsági távolságra a gyermekeket, háziállatokat és más személyeket.



TILTÁS:
Ne használjon nagynyomású tisztítóeszközt a gép tisztításához vagy mosásához.



A teljesítménytáblán feltüntetett jellemzőkkel rendelkező, eredeti tápegységet használja.



Egyenáramú tápellátás szimbóluma.

IPXX

A szilárd anyagok és a víz behatolása elleni védelem besorolása.



Elektromos és elektronikus berendezésekből származó hulladékok, amelyeket újrahasznosítás és ártalmatlanítás céljából a megfelelő létesítményekbe kell szállítani.



Garantált zajteljesítmény szint



Viseljen biztonsági védőszemüveget



Viseljen zajvédő felszerelést



Használjon védőkesztyűt



Viseljen balesetvédelmi lábbelit

2.8 A ROBOTFŰNYÍRÓ LEÁLLÍTÁSA ÉS KIKAPCSOLÁSA BIZTONSÁGOS FELTÉTELEK MELLETT



KÖTELEZETTSÉG:
Mindig biztonságos feltételek mellett kapcsolja ki a robotfűnyírót a tisztítási, szállítási, karbantartási műveletek elvégzése előtt.

Eljárás:

1. Ha a gép mozgásban van, automatikusan leállítja a haladást és a kések forgását, ha az akadálytól való távolság kisebb, mint 1,10 m. Ha a gép nem áll meg, nyomja meg a vészleállító gombot (2.E ábra).
2. Nyomja meg a **"STOP"** (3.D ábra) gombot a robotfűnyíró biztonságos leállításához és a védőfedél felnyitásához (3.A ábra).
3. Tartsa nyomva a kikapcsoló gombot (3.E ábra) néhány másodpercig, és várjon, amíg az ugyanazon a gombon lévő LED kialszik.
4. Csak a LED (3.E ábra) kialvása után vegye ki a biztonsági kulcsot (3. C ábra) a robotfűnyíró biztonságos feltételek melletti kikapcsolásához.
5. Zárja vissza a védőfedelet (3.A ábra).
6. A robotfűnyíró biztonságos leállítása vagy kikapcsolása megtörtént.

2.9 MEGHAJTÁS BE-/KIIKTATÓ KAR

A meghajtás be-/kiiktató kar (1.L ábra) lehetővé teszi a gép kézi mozgatását a bekapcsolása nélkül.
Ennek a karnak két állása van, ezeket a következő szimbólumok jelzik:



1. Meghajtás beiktatva: a kar vízszintes állásában a gép mozgatható bekapcsolt állapotban a motorok révén.



2. Meghajtás kiiktatva: a kar lefelé fordításával a gép kézileg mozgatható a bekapcsolása nélkül.



FIGYELMEZTETÉS:
Ne hagyja a gépet felügyelet nélkül, amikor a kar 2. állásban van (meghajtás kiiktatva).



FIGYELMEZTETÉS:
Csak sík talajon mozgassa a gépet.



BIZTONSÁGI ELŐÍRÁS:
A be-/kiiktató kar soha ne álljon köztes állásban. Ettől túlmelegszik és megrongálódik a meghajtás.

3. ÖSSZESZERELÉS



FIGYELEM:
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el gépen levő biztonsági szerkezeteket.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Készítsen elő egy csatlakozóaljzatot a helyi törvények előírásainak megfelelően.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
A szállított áramkör védelmét 30 mA–nél nem magasabb áramon kioldó differenciálkapcsolóval (RCD) kell biztosítani.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Ne csatlakoztassa a tápegységet a csatlakozóaljzathoz, ha a csatlakozó dugó vagy a kábel sérült. Ne csatlakoztasson és ne érintsen meg sérült kábelt, ha az nincs lecsatlakoztatva a tápellátásról. A sérült kábel a feszültség alatti részekkel való érintkezést okozhatja.



FIGYELEM:
A tápkábelt, a tápegységet, a hosszabbítót és minden egyéb, nem a termékhez tartozó elektromos kábelt a vágási területen kívül kell elhelyezni, annak érdekében, hogy ne kerüljenek a veszélyes mozgó részek közelébe és hogy a kábelek sérülése ne okozhasson a feszültség alatti részekkel való érintkezést.

MEGJEGYZÉS: A működéshez a robotfűnyíró a STIGA felhőn keresztül továbbított műholdas korrekciós adatokat kap. A műholdas korrekciós jel számos országban elérhető. Előzetesen ellenőrizze a stiga.com honlapon vagy az alkalmazáson keresztül, hogy a műholdas korrekciós jel elérhető-e a telepítés helyén. Amennyiben a műholdas korrekciós jel nem érhető el a telepítés helyén, egy műholdas referenciaállomást kell telepíteni, amely kiegészítőként megvásárolható (lásd a 3.4. fejezetet.).

3.1 A TELEPÍTÉS FELTÉTELEINEK ELLENŐRZÉSE

Az alábbiakban leírjuk a szükséges feltételek ellenőrzésének és a kert előkésztésének módját a telepítés előtt.

3.1.1 A kert ellenőrzése

- Végezzen terepszemlét a kertben az állapotfelmérés, valamint a virtuális határvonalak, az akadályok és a kizárandó részek feltérképezése céljából.
- Ellenőrizze, hogy a gyep egyenletes, gödröktől, kövektől és egyéb akadályoktól mentes-e, szükség esetén végezze el a megfelelő javításokat.
- Szintezze a talajt, hogy eső után ne keletkezzenek pocsolyák.
- Az első telepítéskor a fű hosszúsága legyen a robotfűnyíró működési tartományán belül: 20-95mm. Szükség esetén készítse elő a kertet egy hagyományos fűnyíró segítségével.

A robotfűnyíró műholdas jellel működik . A műholdas jel pontosságát a következők befolyásolhatják:
- Akadályok jelenléte a telepítési kerületen vagy a munkaterületen belül, például: sűrű lombozatú fák, sövények, határfalak, fémkerítések, épületek és fényvisszaverő felületek, például üveg- vagy fémfalak.
- Kedvezőtlen időjárási viszonyok, például sűrű köd, felhőzet, heves esőzés vagy havazás.

Rendellenes működés esetén zárja ki a zónát a robotfűnyíró munkavégzési területéből.

3.1.2 Ellenőrzések a virtuális határvonalak kijelöléséhez

1. Ellenőrizze, hogy a munkaterület maximális dőlésszöge legfeljebb 27% legyen (lásd a 8. MŰSZAKI ADATOK c. szakaszt). A virtuális határvonalak kijelöléséhez tartsa be a 5. ábrán megjelölt szabályokat.

a. ha a dőlésszög ≤ 15%, akkor a virtuális határvonal meghatározható az ábra szerint;
b. ha a dőlésszög > 15%, a telepítéskor az ábrán látható távolságok betartásával kell a lehatárolt területbe foglalni a lejtő részt;
c. ha a dőlésszög< 27% és a lejtő rész nem tartozik a nyírandó gyephez, akkor be kell tartani az ábrán látható távolságot;
d. ha a dőlésszög > 27%, akkor ki kell zárni a lejtő részt az ábrán látható távolságok betartásával.

FIGYELEM:
A robotfűnyíró legfeljebb 27%-os dőlésszögű felületeken használható.
Ha nem tartja be az utasításokat, a robotfűnyíró megcsúszhat és túlhaladhat a munkaterületen

FIGYELEM:
A megengedettnél nagyobb dőlésszögű részeket tartalmazó területeken a fűnyírás tilos. A virtuális határvonalat a lejtő előtti részen kell kijelölni úgy, hogy kizárja a fűnyírásból az adott részt.

2. Ellenőrizze a teljes munkaterületet: határozza meg az akadályokat és a munkaterületből kizárandó részeket, amelyeket elkerülendő részekként kell beprogramozni (7.B ábra).

3.2 A MUNKATERÜLETEK ÉS AZ ÁTHALADÁSI ÚTVONALAK MEGHATÁROZÁSÁNAK KRITÉRIUMAI

FIGYELEM:
A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása során legalább 6 méteres távolságot kell tartani a fűnyírótól.

FIGYELEM:
Az ebben a kézikönyvben megadott távolságok a fűnyíró konfigurációban működő gépre vonatkoznak.
Ha vannak különböző tartozékok, kérjük, olvassa el a vonatkozó használati útmutatót.

3.2.1 A virtuális határvonalak minimális távolságai és körülhatárolási távolságok

Eljárás:

1. A gyeppel egy szinten levő burkolat vagy kerti ösvény esetén a virtuális határvonal egybeeshet a burkolat szélével (6.A ábra).
2. Medence, kerti tó vagy árok esetén a virtuális határvonalat legalább 3 méter távolságra programozza be (6.B ábra). Ha a medence, kerti tó vagy árok egy lejtő végén található, a virtuális határvonalat legalább 5 méter távolságra kell beprogramozni (6.C ábra).
3. Kiálló gyökerű fák esetén a virtuális határvonalat úgy kell beprogramozni, hogy a robotfűnyíró elkerülje az egyenetlen felületeket (6.D ábra).
4. A virtuális határvonalat úgy kell beprogramozni, hogy a robotfűnyíró legalább 1,10 m távolságban haladjon el a kavicsos, köves területek mellett (6.E ábra).
5. Lejtős területek esetében tartsa be a 3.1.2. szakasz előírásait.
6. 50 cm-nél magasabb, folytonos szerkezeti elemek (kőkerítés, sövény, kerítés stb.) esetében a virtuális határvonalat ezektől legalább 1,10 m távolságra kell beprogramozni (6.F ábra).
7. Minden egyéb esetben a virtuális határvonal kijelöléskor legyen legalább 1,10 m-es távolság a robotfűnyíró és az akadály között (6.G/H ábra).
8. Abban az esetben, ha az akadályok egymástól 150 cm-nél kisebb távolságra vannak, ezeket egybefüggő akadályként kell körülhatárolni a fenti távolságok betartásával (6.I ábra).

FIGYELMEZTETÉS:
A munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, egy átjárhatatlan fizikai korláttal kell körülhatárolni.

FIGYELEM:
Ha a dőlésszöge 27%-nál nagyobb, a lejtős területet ki kell zárni a vágási területből (lásd a 3.1.2. szakaszt).

3.2.2 Szűk átjárók

Eljárás:

1. Szűk átjárók esetén a két virtuális határvonal közötti távolság legyen Z ≥2 m (7.C ábra).
2. Olyan átjáró esetében, ahol a virtuális határok közötti távolság Z<2 m, a terület szűk keresztmetszeten túli része (7.D ábra) nem érhető el a robotfűnyíró számára automatikus módon. Ebben az esetben két külön virtuális vágási zónát kell programozni (7.E ábra), és össze kell ezeket kötni egy virtuális áthaladási útvonallal (7.F ábra).
3. Ha a két területet nem lehet virtuális átadási útvonallal összekötni, akkor a terület szűk keresztmetszeten túli része "zárt területnek" minősül (lásd a 3.2.3. szakaszt).

3.2.3 Zárt területek

Azokat a területeket, amelyeket a robotfűnyíró nem ér el önállóan a virtuális átadási útvonalon keresztül, "Zárt területként" kell programozni (opció az alkalmazásban).
Az egyes zárt területeknek lehet egy maximális felülete (lásd a műszaki adatok táblázatát). Ha nagyobb területet kell lefedni, mint amekkora egyetlen zárt terület által kezelhető, akkor az adott felületet több zárt területre kell felosztani.
A zárt területek beállításához a 3.2.1. szakaszban leírt kritériumokat kell követni.
A robotfűnyírót kézileg kell bevinni minden egyes zárt területre, és kézileg kell elindítani.

3.2.4 Áthaladási útvonalak

A fűnyírást nem igénylő területeket tartalmazó kertrészeket áthaladási útvonalakkal kell összekötni. Az áthaladási útvonalak esetében is be kell tartani a 20%-os maximális lejtéshatárt.

1. A lehetséges átjárók közül válassza ki a legmegfelelőbb áthaladási útvonalat, amely a legnagyobb távolságot biztosítja az akadályoktól és amely nem keresztezi a parkolóként, illetve gépkocsik vagy gyalogosok közlekedésére használt területeket.
2. Az átadási útvonal magában foglal egy manőverezési zónát, amely a kijelölt útvonaltól 2 m-re jobbra és 2 m-re balra húzódik (8.D ábra). A következő minimális távolságokat kell betartani a manőverezési terület és a különböző kerti elemek között:

- 1,10 m-re az akadályoktól, amelyeket virtuális határok vagy vágásmentes zónák határolnak (8.A. ábra);
- 1,10 m-re a rögzített, nem körülhatárolt akadályoktól vagy folyamatos szerkezeti elemektől (8.B ábra);
- 1,10 m-re a közutaktól (8.C ábra);
- 1,10 m-re a medencéktől (8.E ábra);
- 1,10 m-re a gyalogos útvonalaktól (8.F ábra);
- 1,10 m-re a szakadékoktól vagy meredek lejtőktől (8.G ábra);
- 1,10 m-re a járdáktól (8. H ábra).

3. Olyan szűk átjárók esetében, ahol a fenti távolságok nem tarthatók be, az átjárót áthatolhatatlan akadállyal kell körülhatárolni, ha még nincs ilyen.

MEGJEGYZÉS: A szűk átjárókban kijelölt áthaladási útvonalakon megtörténhet, hogy a műholdas jel vétele nem megfelelő, ami befolyásolhatja a robotfűnyíró működési pontosságát.

3.3 AZ ALKATRÉSZEK TELEPÍTÉSE



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Csak a gyártó által szállított akkumulátortöltőt és tápegységet használjon. A nem rendeltetésszerű használat áramütést és\vagy túlmelegedést okozhat.



FIGYELMEZTETÉS:
Kéz és láb vágásának veszélye.
Használjon védőkesztyűt és balesetvédelmi lábbelit a kéz és a láb vágásának veszélye elkerülése céljából.



FIGYELMEZTETÉS:
Por szembe kerülésének veszélye.
Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Csak a telepítési műveletek befejeztével csatlakoztassa az elektromos tápellátást. Szükség esetén a telepítés alatt kapcsolja ki a fő hálózati tápellátást.



ELEKTROMOS VESZÉLY:
Az elektromos bekötés elvégzéséhez a telepítés helyén előkészített csatlakozóaljzat szükséges. Győződjön meg arról, hogy a hálózati csatlakozás megfelel-e a használati célországban hatályos törvényeknek.



FIGYELMEZTETÉS:
A szállított áramkör védelmét 30 mA–nél nem magasabb áramon kioldó differenciálkapcsolóval (RCD) kell biztosítani.

3.3.1 A robotfűnyíró feltöltése a telepítést követően

A termék első alkalommal való használata előtt töltse fel teljesen az akkumulátorokat (lásd a 4.5. szakaszt).

3.4 A MŰHOLDAS REFERENCIAÁLLOMÁS TELEPÍTÉSE (HA SZÜKSÉGES)

A működéshez a robotfűnyíró a STIGA felhőn keresztül továbbított műholdas korrekciós adatokat kap. A műholdas korrekciós jel számos országban elérhető. Előzetesen ellenőrizze a stiga.com honlapon vagy az alkalmazáson keresztül, hogy a műholdas korrekciós jel elérhető-e a telepítés helyén. Amennyiben a műholdas korrekciós jel nem érhető el a telepítés helyén, egy műholdas referenciaállomást kell telepíteni, amely kiegészítőként megvásárolható.
A műholdas korrekciós jel meglétének ellenőrzéséhez a telepítés helyén végezze el az eljárást a varázsló segítségével az alkalmazásban.
Amennyiben a műholdas korrekciós jel nem érhető el a telepítés helyén, kövesse az alábbi útmutatást a műholdas referenciaállomás telepítéséhez (nem tartozék).



FIGYELMEZTETÉS:
Biztonsági okokból a műholdas referenciaállomás soha nem helyezhető át a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását követően. Megtörténhet, hogy a robotfűnyíró kilép a beprogramozott munkaterületről. Ha a referenciaállomás áthelyezésre kerül, akkor újra kell programozni.



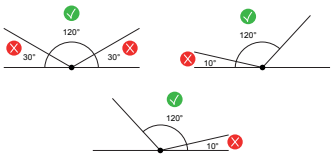
FIGYELMEZTETÉS:
Biztonsági okokból a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása műholdas korrekciós jel révén történt, és ha a későbbiekben egy műholdas referenciaállomással kívánja használni a robotfűnyírót, akkor újra kell programozni. Úgyszintén, ha a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása műholdas referenciaállomással történt, és ha a későbbiekben műholdas korrekciós jellel kívánja használni a robotfűnyírót, akkor újra kell programozni.

3.4.1 Ellenőrzések a műholdas referenciaállomás telepítéséhez

ELEKTROMOS VESZÉLY: Csak a gyártó által szállított akkumulátortöltőt és tápegységet használjon. A nem rendeltetésszerű használat áramütést és\vagy túlmelegedést okozhat.	**ELEKTROMOS VESZÉLY:** A szállított áramkör védelmét 30 mA–nél nem magasabb áramon kioldó differenciálkapcsolóval (RCD) kell biztosítani.
ELEKTROMOS VESZÉLY: Az elektromos bekötés elvégzéséhez a telepítés helyén előkészített csatlakozóaljzat szükséges. Győződjön meg arról, hogy a hálózati csatlakozás megfelel-e a használati célországban hatályos törvényeknek.	**ELEKTROMOS VESZÉLY:** Csak a telepítési műveletek befejeztével csatlakoztassa az elektromos tápellátást. Szükség esetén a telepítés alatt kapcsolja ki a fő hálózati tápellátást.
VÉDŐKESZTYŰ VISELÉSE KÖTELEZŐ: Használjon védőkesztyűt a kéz vágásának veszélye elkerülése céljából.	**VÉDŐSZEMÜVEG VISELÉSE KÖTELEZŐ:** Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.
ELEKTROMOS VESZÉLY: Ne csatlakoztassa a tápegységet a csatlakozóaljzathoz, ha a csatlakozó dugó vagy a kábel sérült. Ne csatlakoztasson és ne érintsen meg sérült kábelt, ha az nincs lecsatlakoztatva a tápellátásról. A sérült kábel a feszültség alatti részekkel való érintkezést okozhatja.	

A műholdas referenciaállomást kötelező olyan helyre kell telepíteni, ahonnan az égbolt árnyékolásmentesen és teljesen látható. A műholdas referenciaállomást a zavaró elemek - például: sűrű lombozatú fák, sövények, határfalak, fémkerítések, épületek és fényvisszaverő felületek, például üveg- vagy fémfalak - feletti helyre kell felszerelni. Szükség van egy elektromos aljzathoz történő csatlakoztatásra (17. ábra).

MEGJEGYZÉS: Az ég akkor minősül láthatónak, ha minden irányban legalább 120 fokban árnyékolásmentes.



3.4.2 A műholdas referenciaállomás telepítési eljárása

A műholdas referenciaállomást (A) a rögzítő kengyellel (E) kell felszerelni a 16. ábra útmutatása szerint. A tápellátáshoz szükség van egy tápegységre (F) és egy elektromos aljzathoz történő csatlakoztatásra.

Készítse elő a tápegység (F) telepítési helyét úgy, hogy a napfénytől védve legyen és soha, bármilyen időjárási hatás esetén se kerüljön víz alá.

FIGYELMEZTETÉS:
A tápkábelt, a tápegységet, a hosszabbítót és minden egyéb, nem a termékhez tartozó elektromos kábelt a vágási területen kívül kell elhelyezni, annak érdekében, hogy ne kerüljenek a veszélyes mozgó részek közelébe és hogy a kábelek sérülése ne okozhasson a feszültség alatti részekkel való érintkezést.

FIGYELMEZTETÉS:
A tápkábelt és a tápegységet úgy kell elhelyezni, hogy ne jelenthessen veszélyt gyermekekre, személyekre és állatokra nézve.

FIGYELMEZTETÉS:
Biztonsági okokból a műholdas referenciaállomás soha nem helyezhető át a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását követően. Megtörténhet, hogy a robotfűnyíró kilép a beprogramozott munkaterületről. Ha a referenciaállomás áthelyezésre kerül, akkor újra kell programozni.

Feltételek és kötelezettségek:

A következő alkatrészek szükségesek (lásd a 16. ábrát):
(A) Műholdas referenciaállomás;
(E) Rögzítő kengyel;
(H) U-kötőelem a kengyelnek az oszlophoz való rögzítéséhez vagy fali rögzítő csavarok (nem tartozék);
(G) A műholdas referenciaállomást a kengyelhez rögzítő csavarok;
(F) Tápegység;
(L) Hosszabbító kábel.

Eljárás (18. ábrát):

1. Ellenőrizze, hogy biztosítottak-e a 3.4.1. szakaszban leírtak szerint a telepítés feltételei.
2. Rögzítse a kengyelt (E) egy falra (N) a rögzítő csavarokkal (nem tartozék), ellenőrizze a szintezését. Ha oszlopra szereli fel a készüléket (M), használja a tartozék U-kötőelemet (H) a kengyel (E) rögzítéséhez.
3. Rögzítse a műholdas referenciaállomást (A) a kengyelre (E) a csatlakozóval (C) lefelé, használja a csavarokat (G). Ellenőrizze, hogy az állomás tökéletesen vízszintes helyzetben legyen. Csatlakoztassa a műholdas referenciaállomást a tápegységhez (F) vagy a hosszabbító kábelhez a csatlakozóval (C) és csavarja be a gyűrűt.
4. Rögzítse a tápkábelt, hogy ne sérülhessen és ne okozzon veszélyt.
5. Csatlakoztassa a tápegység (F) dugós csatlakozóját a hálózati aljzathoz.

MEGJEGYZÉS: A műholdas referenciaállomás felső része legyen a lehető legközelebb a fal tetejéhez vagy az oszlop csúcsához (18./19. ábra).

MEGJEGYZÉS: Szükség esetén a műholdas referenciaállomás tápkábele meghosszabbítható a hosszabbító kábelekkel, amelyek kiegészítőkként megvásárolhatók. Legfeljebb két 5 méteres hosszabbító kábel vagy egy 15 méteres kábel alkalmazása megengedett.

MEGJEGYZÉS: Az interferencia elkerülése érdekében a műholdas referenciaállomást legalább 400 cm távolságra kell telepíteni a közelben lévő más műholdas referenciaállomásoktól.

FIGYELEM:
A műholdas referenciaállomás tartó fal vagy oszlop legyen stabil és ne mozoghasson, inghasson vagy foroghasson erős szél vagy vihar esetén. A műholdas referenciaállomás mozgása befolyásolja a robotfűnyíró működési pontosságát.

FIGYELEM:
A műholdas referenciaállomás telepítése során körültekintően járjon el. Fennáll a magasból való lezuhanás veszélye vagy a leeső tárgyak miatti kockázat.

FIGYELEM:
Ha a műholdas referenciaállomást áthelyezik, akkor újra be kell programozni a virtuális határvonalakat, az áthaladási útvonalakat és az elkerülendő területeket az alkalmazás segítségével.

FIGYELEM:
Ellenőrizze, hogy a műholdas referenciaállomás tökéletesen vízszintes helyzetben legyen felszerelve.

3.5 A ROBOTFŰNYÍRÓ ELSŐ ALKALOMMAL VALÓ BEKAPCSOLÁSA

A robotfűnyíró automatikus működéséhez egy sor beállítás szükséges, amelyeket iOS vagy Android mobil eszköz (okostelefon) segítségével lehet elvégezni a "STIGA GO" alkalmazás telepítését követően (23. ábra).
Az iOS alkalmazás letölthető az iOS App Store-ból. Az Android alkalmazás letölthető a Google Store-ból.
Az első telepítés során a robotfűnyírót társítani kell a "STIGA.GO" alkalmazáshoz. Hajtsa végre az eljárást a "STIGA GO" alkalmazás varázslója segítségével.

Install Stiga.GO App

Available on the App Store

GET IT ON Google Play

3.5.1 Prelogin

Az alkalmazásba való első belépéskor elvégezheti a következő műveleteket:
- A STIGA márkakereskedőket és termékeket bemutató információs oldalak megtekintése.
- Az első regisztráció elvégzése.
- Belépés a már regisztrált felhasználók számára.

3.5.2 Regisztráció (sign up)

A "Regisztráció" szekció a felhasználó regisztrálására szolgál és hozzáférést biztosít az alkalmazás összes funkciójához.
A felhasználó bejelentkezhet a Google, Facebook és Apple fiókjával, vagy létrehozhat egy új fiókot a mezők kitöltésével.
A regisztrációs eljárás e-mail ellenőrzést igényel.

3.5.3 Készülék párosítása (Pairing)

A "Készülék párosítása" szekcióban Bluetooth® révén csatlakoztatható a saját mobil eszköz a robotfűnyíróhoz és a műholdas referenciaállomáshoz (ha van).

A párosításhoz a robotfűnyíró és a műholdas referenciaállomás (ha van) legyen bekapcsolva és nem lehet 8 méternél távolabb a mobil eszköztől.
Egy új STIGA robotfűnyíró hozzáadásához nyomja meg a "hozzáadás" (+) gombot és végezze el az eljárást a varázsló segítségével.
A párosítás befejeztével megjelenik a termékre vonatkozó fő képernyőablak, amelyből beléphet a különböző menükbe.

MEGJEGYZÉS: ha a mobil eszköz nem ismeri fel a robotfűnyírót, ellenőrizze, hogy a robotfűnyíró nem csatlakozik-e Bluetooth® révén egy másik mobil eszközhöz.

3.5.4 Távoli csatlakoztatás és a SIM kártya aktiválása

A robotfűnyíró fel van szerelve egy SIM-kártyás csatlakozó modullal, amely lehetővé teszi a STIGA felhőhöz való csatlakozást és a robotfűnyíró távvezérlését. A készülék és a felhasználói fiók társításának befejezése után a SIM-kártyát aktiválni kell.

Eljárás:

Végezze el az eljárást a varázsló segítségével.

3.5.5 Garage és a termék fő képernyőablaka (Device page)

A "Garage" szekcióban a felhasználói fiókhoz társított összes Stiga termék látható.
A társított termékeket jobbra és balra lapozva lehet megjeleníteni.
Mindegyik megjelenő terméknél beléphet a beállításokba, amelyek lehetővé teszik a következő műveleteket:
- A készülék átnevezése vagy törlése a felhasználói fiókból.
- A termékre vonatkozó információk és a kézikönyvek megjelenítése.
- A mobil hálózathoz való kapcsolódás állapotának és a robotfűnyíró, valamint a műholdas referenciaállomás (ha van) GNSS jelének ellenőrzése.
- Firmware frissítés.

A "Garage" szekcióból beléphet a társított termékekhez tartozó "Termék fő képernyőablak"-ba.
A robotfűnyíró fő képernyőablaka három szekcióból áll:
- Robotfűnyíró
- Beállítások
- Az én kertem.

A "Robotfűnyíró" szekcióban elvégezheti a következő műveleteket:
- A robotfűnyíró állapotának ellenőrzése (akkumulátor töltése, működési állapot, beállított fűnyírási mód).
- A robotfűnyíró beindítása és leállítása.
- A robotfűnyírónak a kiindulási pontra való visszatérésének kényszerítése.
- A robotfűnyírónak az önállóan el nem érhető területre való átirányítása.

A "Beállítások" szekcióban elvégezheti a következő műveleteket:
- Az "Egyszeri fűnyírás" vagy "Ütemezett fűnyírás" üzemmód kiválasztása (ha van ilyen).
- A munkaprogram beállítása vagy módosítása.
- A vágási magasság beállítása vagy módosítása.
- A téli elraktározás előtti "hibernálási" eljárás elindítása.
- Az esőérzékelő érzékenységének bekapcsolása és beállítása.
- További kiegészítő funkciók aktiválása.

"Az én kertem" szekcióban elvégezheti a következő műveleteket:
- A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beállítása az alkalmazás varázslója segítségével.
- A kert térképének megjelenítése a beállított elemekkel és a robotfűnyíró valós idejű pozíciójának megtekintése.
- A kívánt vágási irány beállítása.
- A robotfűnyírónak a kert egy meghatározott részére való átirányítása.

3.5.6 A robotfűnyíró inicializálása

A robotfűnyíró inicializálása kötelező és az alkalmazás kéri az elvégzését:
- A termék üzembe helyezésekor.
- Amikor a robotfűnyírót bekapcsolják vagy újraindítják.
- Amikor a robotfűnyírót kézileg áthelyezik.

Eljárás a termék üzembe helyezésekor:
1. Indítsa el az inicializálást az alkalmazás útmutatása szerint és várja meg az eljárás befejezését. A robotfűnyíró előrehalad három, kb. 1 m-es lépésben.

Eljárás a robotfűnyíró bekapcsolása vagy kézi áthelyezése esetén:

1. Helyezze a robotfűnyírót a beprogramozott területen belülre úgy, hogy legalább 3 métert haladhasson előre akadálymentesen a virtuális határvonalon belül maradva.
2. Indítsa el az inicializálást az alkalmazás útmutatása szerint és várja meg az eljárás befejezését. A robotfűnyíró előrehalad három, kb. 1 m-es lépésben.

3.5.7 A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása

Mielőtt elvégezné a programozást, ellenőrizze, hogy elvégezte-e a következő műveleti fázisokat: a készülék párosítása (3.5.3. szakasz) és a robotfűnyíró inicializálása (3.5.6. szakasz).

A különböző területek és a zárt területek virtuális határvonalainak, az áthaladási útvonalaknak és az elkerülendő területeknek a beprogramozását a „STIGA.GO" alkalmazás varázslója segítségével végezheti el. Az eljárások során a robotfűnyírót kézileg, a gép mellett gyalogolva kell vezetni (3.2. szak.).

Feltételek és kötelezettségek:

- Android vagy iOS mobil eszköz, internetkapcsolattal (nem tartozék) (20.A ábra).

A robot vezethető:

- Az alkalmazás Virtuális Joystick-je révén (20.B. ábra).

Az alaplépések következők:

1. Töltse la a „STIGA.GO" alkalmazást a Google Play Store platformról az Android készülékekhez illetve az App Store platformról az iOS készülékekhez.
2. Végezze el a robotfűnyíró indítási eljárását az APP szerint.
3. Vezesse a virtuális joystick segítségével a robotfűnyírót arra a pontra, amelyen elkezdi a beprogramozást.
4. Kezdje el a határvonalak vagy a virtuális útvonalak regisztrálását az erre szolgáló gomb megnyomásával.
5. Vezesse végig kézileg a virtuális joystick segítségével a robotfűnyírót a beprogramozandó kerület vagy útvonal mentén. A virtuális határvonal kezdőpontjának és végpontjának egybe kell esnie. A kerület vagy virtuális útvonalak beprogramozhatók a "point to point" módszerrel is. Ebben az esetben a robot a felhasználó által kiválasztott pontok közötti egyenes szakaszok sorozataként rögzíti a kerületet vagy az útvonalat.

FIGYELMEZTETÉS:
Tartsa be az előírt minimális távolságot az akadályoktól és a 3.2.1. szakaszban leírt utasításokat.

6. Erősítse meg a regisztrációt.

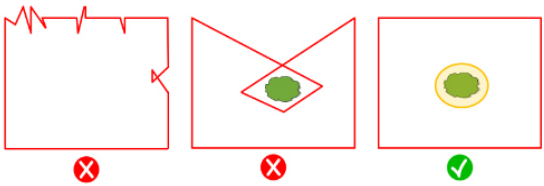
MEGJEGYZÉS: a virtuális határvonalak programozásának befejeztével a robotfűnyíró végighalad a teljes virtuális határvonal mentén a programozás ellenőrzése céljából.

MEGJEGYZÉS: a kert különböző területeinek eltérő kezeléséhez több virtuális területet is be lehet programozni.

MEGJEGYZÉS: az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása előtt be kell programozni a virtuális határvonalakat.

MEGJEGYZÉS: ne helyezze át kézileg a robotfűnyírót, mivel a robotfűnyíró minden egyes kézi áthelyezése után újra el kell végezni az inicializálást.

MEGJEGYZÉS: a robotfűnyíró megfelelő működéséhez kerülni kell a virtuális határvonalon a kereszteződések és/vagy fedési pontok kialakulását.



FIGYELMEZTETÉS:
A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása során legalább 6 méteres távolságot kell tartani a fűnyírótól.

FIGYELMEZTETÉS:
A személyi sérülések, anyagi károk és járműbalesetek elkerülése érdekében úgy kell beprogramozni a munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet. hogy ne foglaljanak magukba közterületet, parkolásra használt területeket, jármű- vagy gyalogosforgalom útvonalát.

FIGYELMEZTETÉS:
Saját biztonsága érdekében, valamint személyek, állatok sérülése és anyagi károk elkerülése érdekében a kezelőnek ismernie kell a terepet, amelyen kézileg végigvezeti a robotfűnyírót.
A robotfűnyíró gyalogos vezetése során ügyeljen az elesés veszélyére.

FIGYELMEZTETÉS:
A munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, egy átjárhatatlan fizikai korláttal kell körülhatárolni.
Gondoskodjon megfelelő korlátról vagy felügyelje a robotfűnyíró működését.

3.5.8 A kert térképe

"Az én kertem" szekcióban megnyitható a kert térképe és megjeleníthetők a következők:
- A virtuális határvonalak.
- Az elkerülendő területek.
- Az áthaladási útvonalak.
- A robotfűnyíró valós idejű pozíciója.
- A visszatérési útvonal.

3.5.9 Egyszeri fűnyírás (spot cut)

Ha az "Egyszeri fűnyírás" beállítás aktív, a robotfűnyíró egy munkaciklust végez el.

MEGJEGYZÉS: amikor a robotfűnyíró elvégzi a kert egészére vonatkozó munkaciklust, visszatér a bázispontra.

MEGJEGYZÉS: amikor a robotfűnyíró befejezi egy adott terület lefedettségi ciklusát, akkor közvetlenül a következő vágási zónához lép tovább.

3.5.10 Adatcsomag kezelése

Ellenőrizze az adatcsomag használati feltételeit a Stiga.com honlapon.

3.5.11 Billentyűzet zárolása (App Lock)

A robotfűnyírónak a gyermekek vagy illetéktelen személyek általi használatának megakadályozására a billentyűzet zárolható. Ezáltal a robotfűnyíró csak az alkalmazással vezérelhető.

Eljárás:
1. Kapcsolja be vagy ki a Billentyűzet zárolása/App Lock funkciót az alkalmazás beállítási menüjében.

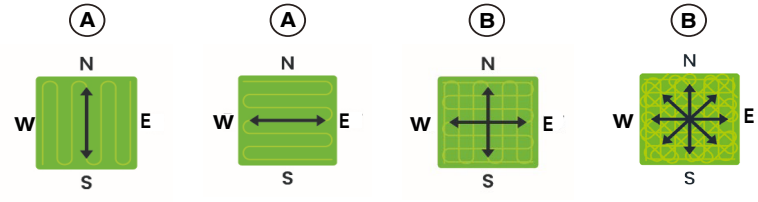
MEGJEGYZÉS: amikor a funkció aktív, a billentyűzet zárolása akkor is érvényben marad, ha a robotfűnyírót kikapcsolják.

3.5.12 A kívánt navigációs mód beállítása

A funkció lehetővé teszi a robotfűnyíró navigációs módjának beállítását a kerten belüli fűnyíráshoz.

Kiválasztható több különböző vágási irány (A) vagy ezek kombinációja (B). Lehetőség van a kiválasztott vágási irány finombeállítására is, hogy a kertben lévő szerkezetekhez vagy formákhoz igazodjon. A beállítás -90° és +90° közötti tartományban végezhető, 0,1°-os pontossággal.

A felhasználó által egy olyan zónában végrehajtott navigációs mód váltása, ahol a fűnyírás megkezdődött, de még nem fejeződött be, az érintett zóna nyírásának befejezése után kerül alkalmazásra.



Eljárás:
1. Válassza ki a kívánt navigációs módot az alkalmazás „Beállítások” menüjében.
2. Ha szükséges, állítsa be a vágási irányt a „+” és „-” gombokkal a kívánt beállítás eléréséig.

3.5.13 A gyep szélének nyírása (Border cut)

A "gyep szélének nyírása" opció aktiválása engedélyezi a kert szélén és a vágásmentes területeken a fűnyírást. A robotfűnyíró a beprogramozott terület nyírásának befejezése után végzi el a gyep szélének nyírását.

Eljárás:

1. Kapcsolja be a „gyep szélének nyírása” funkciót az alkalmazás „Beállítások” menüjében. A funkció külön-külön beállítható a beprogramozott virtuális zónák vagy vágásmentes területek mindegyikéhez.

3.5.14 Esőérzékelő

A "Esőérzékelő" funkcióval be- és kikapcsolható a robotfűnyíró esőérzékelője.

Eljárás:
1. Kapcsolja be a funkciót az alkalmazás „Beállítások” menüjében.

3.5.15 Szoftverfrissítés (Firmware Update)

A termék firmware rendelkezésre álló frissítései a termék képernyőablakában, a "Garage" szekcióban jelennek meg.

3.5.16 Profil / Márkakereskedő kiválasztása / Üzenetek

A "Profil" szekcióban módosíthatja a felhasználói fiók adatait és megváltoztathatja a jelszót.

A "Dealer" szekcióban kiválaszthatja a műszaki szervizszolgálatot.

Az "Üzenetek" szekcióban láthatók az üzenetek/információk.

3.5.17 A virtuális határvonal, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek módosítása vagy törlése

A különböző zónák virtuális határvonala kétféleképpen módosítható:
- Az elem törlése: az elem teljes egészében törlésre kerül és új regisztrációra van szükség.
- az elemnek csak egy részét lehet módosítani anélkül, hogy az elemet teljesen törölnénk.

Amennyiben szükséges az átadási útvonalak vagy az elkerülendő területek megváltoztatása, ezeket törölni kell, majd újra regisztrálni.

Eljárás:
1. Egy elem törléséhez a térképről válassza ki azt az alkalmazás "beállítások" menüjében, majd nyomja meg a "törlés" gombot.
2. A virtuális határvonal megváltoztatásához válassza ki a kívánt virtuális területet az alkalmazás "Beállítások" menüjében, majd nyomja meg a "Szerkesztés" gombot. Ezután kövesse az alkalmazás varázslóját.

3.5.18 A kert területei fűnyírási sorrendjének meghatározása

A kert különböző virtuális területein a fűnyírás a regisztrálási sorrend szerint történik.

Lehetőség van az egyes területek fűnyírási prioritásának megváltoztatására, ezzel a sorrendjük változtatható.

Eljárás:

1. Válassza ki a kívánt virtuális fűnyírási területet az alkalmazás "Beállítások" menüjéből, és húzza át a területek listájában a kívánt pozícióba.

MEGJEGYZÉS: A kert minden területére meg van adva a fűnyírás elvégzési százaléka, így azonosíthatók azok a területek, amelyek már teljesen le vannak nyírva vannak, valamint az a terület, amelyen jelenleg a fűnyírás folyik.

3.5.19 Ideiglenes vágásmentes terület (ha van ilyen)

Az "Ideiglenes vágásmentes terület" funkció lehetővé teszi a kert egy részének ideiglenes kizárását a vágási területből. A kijelölhető területnek a felhasználó által kijelölt két A és B pont és az ezeket összekötő egyenes szakasz közötti kerület egy része kell, hogy legyen. A kijelölt terület nem metszheti az áthaladási útvonalakat.
A robotfűnyíró a beállított idő leteltéig nem lép be a kizárt területre, de a kert többi részén folytatja a munkát.

Eljárás:

1. Válassza ki a funkciót az alkalmazás „Beállítások” menüjében.
2. Kövesse az alkalmazás varázslóját a kert kizárandó részének kijelöléséhez és a kívánt időtartam beállításához.

3.5.20 Maradj távol (Stay Away)(ha van ilyen)

A "Maradj távol (Stay Away)" funkció lehetővé teszi a kert egy részének ideiglenes kizárását a vágási területből. A kijelölhető terület egy, a felhasználó által kiválasztott sugarú kör, amelynek középpontja a mobil eszköz GPS-pozíciója vagy a virtuális térképen kiválasztott pont. A kijelölt terület nem metszheti az áthaladási útvonalakat.
A robotfűnyíró a beállított idő leteltéig nem lép be a kizárt területre, de a kert többi részén folytatja a munkát.

Eljárás:
1. Válassza ki a funkciót az alkalmazás „Beállítások” menüjében.
2. Kövesse az alkalmazás varázslóját a kert kizárandó részének kijelöléséhez és a kívánt időtartam beállításához.

MEGJEGYZÉS: Ha a kör középpontjának meghatározásához a mobil eszköz GPS-pozícióját használja, akkor ennek a pontnak, és így a vágásmentes területnek a helyzete a mobil eszközről érkező GPS-jel pontosságától függ, amely általában +/- 5 méter.

4. MŰKÖDÉS

Feltételek és kötelezettségek:
- A műholdas referenciaállomás telepítése, ha szükséges (lásd a 3.4. szakaszt).
- Fűmagasság a robotfűnyíró működési tartományán belül: 20-95mm.
- Feltöltött akkumulátor (lásd a 4.5. szakaszt)
- A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozása (lásd a 3.5.7. szakaszt).
- Megfelelően beállított vágási magasság (lásd a 4.7. szakaszt).

4.1 KOMPONENSEK AZ ÜZEMBE HELYEZÉSHEZ

1. Mobil eszköz (nem tartozék) (4.C ábra).
2. Akkumulátorok (a gép vásárlásakor mellékelve) (4.B. ábra).
3. Töltő (a gép tartozéka) (4.A ábra).
4. Rádiós távvezérlő (kiegészítő - külön rendelhető) (4.D ábra).

4.2 A BIZTONSÁGI BERENDEZÉSEK ELLENŐRZÉSE A ROBOTFŰNYÍRÓ ELINDÍTÁSÁHOZ

A robotfűnyíró elindításához mindig el kell végezni a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását (lásd a 3.5.7. szakaszt).

Feltételek és kötelezettségek:
- Biztonsági kulcs.

Eljárás:
1. Ellenőrizze, hogy be van-e helyezve a biztonsági kulcs. Ha a kulcs ki van véve, a robotfűnyíró nem indul el.
2. Ellenőrizze, hogy a **„STOP”** leállító gomb ne legyen megnyomva. A megnyomott gomb leállítja a robotfűnyírót és felnyitja a vezérlőpanel védőfedelét.
3. Ellenőrizze a robotfűnyíró megfelelő talajra helyezését. Ha a dőlésszöge túl nagy (≥ 27%) vagy ha felemelkedik a talajról, a dőlésszög érzékelője (dőlésmérő) leállítja a robotfűnyírót.

4.3 A ROBOTFŰNYÍRÓ KÉZI ÜZEMMÓDJA

Ebben az üzemmódban a robotfűnyíró elvégez egy munkaciklust, visszatér a bázispontra és következő kézi indításig ott marad.

A gép használatához mindig el kell végezni a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását (lásd a 3.5.7. szakaszt).

Eljárás:
1. Helyezze a robotfűnyírót a telepítési területen belülre.
2. Nyomja meg a **„STOP”** gombot (2.D ábra) a fedél (3.A ábra) felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez (3.B ábra).
3. Tartsa nyomva az **„ON/OFF”** gombot (3.E ábra) 5 másodpercig a robotfűnyíró bekapcsolásához.
4. Tartsa nyomva az **„ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS”** gombot (3.F ábra), amíg csak az **„EGYSZERI MUNKACIKLUS”** ikon (3.L ábra) villog.
5. Nyomja meg a **„MEGERŐSÍTÉS”** gombot (3.G ábra). Az ikon (3.L ábra) kigyullad és folyamatosan világít, ez jelzi a művelet megerősítését.
6. Zárja vissza a védőfedelet (3.A ábra).
7. A robotfűnyíró megkezdi a munkát.

MEGJEGYZÉS: ha a **„MEGERŐSÍTÉS”** gomb után megnyomja az **„ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS”** gombot, a kijelölt funkciókra vonatkozó ikonok újra villogni kezdenek, és az imént kijelölt funkció újbóli megerősítése szükséges. Nyomja meg a **"MEGERŐSÍTÉS"** gombot. Az ikonok újra folyamatosan világítanak.



FIGYELEM:
Ha kinyitják a fedelet a munka alatt, a kijelölt funkciók ikonjai villognak és jelzik, hogy meg kell erősíteni a műveletet, mielőtt visszazárná a fedelet. Ha a fedelet úgy zárja vissza hogy nem nyomja meg a „MEGERŐSÍTÉS” gombot, a robotfűnyíró nem végez semmilyen műveletet, amíg a felhasználó nem ad ki egy új parancsot.

4.4 A ROBOTFŰNYÍRÓ VEZÉRLÉSEINEK LEÍRÁSA

A vezérlések, a kijelzések és funkcióik leírása

- **„STOP”** gomb (2.D ábra): a robotfűnyíró biztonsági leállítására szolgál.
- **„GOMBA ALAKÚ BIZTONSÁGI GOMB” - VÉSZLEÁLLÍTÓ GOMB** (2.E ábra): vészhelyzetben lehetővé teszi a gép azonnali leállítását.
  A gombnak két állása van:



1. Bekapcsolva: a vészleállító gomb megnyomására a vágóegységek és a hajtás motorjai leállnak.



2. Kikapcsolva: fordítsa el órairányba a vészleállító gombot az összes funkció helyreállításához. A gép beindításához ismételje meg a bekapcsolást a kulccsal (4.2. szak.).

MEGJEGYZÉS: Ha a vészleállító gomb be van kapcsolva, a gépet nem lehet beindítani.



FIGYELMEZTETÉS:
Soha ne használja a vészleállító gombot a gép szokásos leállításához.

- **„BIZTONSÁGI KULCS”** (3.C ábra): a robotfűnyíró biztonsági kikapcsolására szolgál.
- **„ON/OFF”** gomb (3.E ábra): a robotfűnyíró be- és kikapcsolására és a riasztások nyugtázására szolgál.
- **„ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS”** gomb (3.F ábra): a robotfűnyíró üzemmódjának kiválasztására és a kiindulási pontra visszatérés kényszerítésére szolgál.
- **„MEGERŐSÍTÉS”** gomb (3.G ábra): a beállított üzemmód megerősítésére szolgál.
- **„ÜTEMEZETT PROGRAM”** világító ikon (3.I ábra): az ütemezett program beállításának megjelenítésére szolgál (ha van ilyen).
- **„EGYSZERI VÁGÁS”** világító ikon (3.L ábra): az egyszeri munkaciklus beállításának megjelenítésére szolgál.
- **„VISSZA A KIINDULÁSI PONTRA”** világító ikon (3.H ábra): a robotfűnyírónak a kiindulási pontra visszatérése kényszerítésének beállítása megjelenítésére szolgál.
- A **„BLUETOOTH®”** gombot (3.M ábra) csak a szerviz használja a diagnosztikai műveletekhez.
- **„RIASZTÁS”** világító ikon (3.N ábra): a riasztások jelzésére szolgál.
- **„AKKUMULÁTOR”** világító ikon (3.O ábra): az akkumulátor töltésének jelzésére szolgál.

4.4.1 Biztonsági leállítás - Stop gomb

A **„STOP”** gomb bármilyen üzemi állapotban elvégzi a robotfűnyíró biztonságos leállítását.

Eljárás:
1. Nyomja meg a **„STOP”** gombot, amikor a robotfűnyíró mozgásban van vagy már áll.
2. A **„STOP”** gomb megnyomásakor a robotfűnyíró leáll és felnyílik a védőfedél, ezzel hozzáférhetővé válnak a robotfűnyíró egyéb vezérlései.

4.4.2 Biztonsági kikapcsolás - Biztonsági kulcs

A biztonsági kulcs kivétele lehetővé teszi robotfűnyíró biztonsági kikapcsolását.



KÖTELEZETTSÉG:
Mindig vegye ki a biztonsági kulcsot bármely tisztítási, szállítási vagy karbantartási művelet elvégzése előtt.

Eljárás:
1. Nyomja meg a **„STOP"** gombot a fedél felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez.
2. Tartsa nyomva a kikapcsoló gombot néhány másodpercig, és várjon, amíg az ugyanazon a gombon lévő LED kialszik.
3. Csak a LED kialvása után vegye ki a biztonsági kulcsot a robotfűnyíró biztonságos feltételek melletti kikapcsolásához. Őrizze a biztonsági kulcsot biztos helyen.
4. A karbantartási műveletek befejeztével helyezze vissza a biztonsági kulcsot a robotfűnyíró bekapcsolásához.

4.4.3 Be- és kikapcsolás - ON/OFF gomb

Az "**ON/OFF**" gombbal kézileg be- és kikapcsolható a robotfűnyíró.

Eljárás:
1. Nyomja meg a **„STOP"** gombot a fedél felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez.
2. Tartsa nyomva az "**ON/OFF**" gombot 5 másodpercig a robotfűnyíró be- vagy kikapcsolásához.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró bekapcsolásához be kell helyezni a biztonsági kulcsot.

MEGJEGYZÉS: Ha van aktív riasztás, az "**ON/OFF**" gomb kétszeri megnyomása nyugtázza a riasztásokat.

4.4.4 Egyszeri munkaciklus kiválasztása / visszatérés kényszerítése a bázispontra – Üzemmódválasztás gomb

A robotfűnyíró az alábbiakban leírt lehetséges beállítások alapján működik.

KIJELÖLT FUNKCIÓK ÉS A ROBOTFŰNYÍRÓ MŰKÖDÉSE

EGYSZERI MUNKACIKLUS

A robotfűnyíró elvégez egy egyszeri munkaciklust és visszatér a bázispontra.
A robotfűnyíró a töltőállomáson marad a felhasználó kézi beavatkozásáig.



VISSZATÉRÉS A BÁZISPONTRA

A robotfűnyíró visszatér a bázispontra.
A robotfűnyíró az állomáson marad a felhasználó kézi beavatkozásáig.



Eljárás:
1. Nyomja meg a **„STOP"** gombot a fedél felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez.
2. Tartsa nyomva az **"ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS"** gombot, amíg a bekapcsolni kívánt funkciók ikonjai villogni nem kezdenek. A kijelölt funkciókra vonatkozó ikonok villognak.
3. Nyomja meg a **"MEGERŐSÍTÉS"** gombot. A kijelölt funkciókra vonatkozó ikonok folyamatosan világítanak, ez jelzi a művelet megerősítését.

4. Zárja vissza a védőfedelet.
5. A robotfűnyíró a beállított üzemmód szerint megkezdi a munkát.

MEGJEGYZÉS: Ha a **"MEGERŐSÍTÉS"** gomb után megnyomja az **"ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS"** gombot, a kijelölt funkciókra vonatkozó ikonok újra villogni kezdenek, és az imént kijelölt funkció újbóli megerősítése szükséges. Nyomja meg a **"MEGERŐSÍTÉS"** gombot. Az ikonok újra folyamatosan világítanak.

FIGYELEM:
Ha kinyitják a fedelet a munka alatt vagy amikor a robotfűnyíró a bázisponton van, ,a kijelölt funkciók ikonjai villognak és jelzik, hogy meg kell erősíteni a műveletet, mielőtt visszazárná a fedelet. Ha a fedelet úgy zárja vissza hogy nem nyomja meg a „MEGERŐSÍTÉS" gombot, a robotfűnyíró nem végez semmilyen műveletet, amíg a felhasználó nem ad ki egy új parancsot.

MEGJEGYZÉS: Ha a robotfűnyíró akkumulátora lemerült, az akkumulátor ikonja piros fénnyel villog, ez jelzi, hogy a kijelölt művelet nem végezhető el.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró csak a fedél lezárása után indítható el.

4.4.5 A Bluetooth® állapotának jelzése - Bluetooth® gomb

A robotfűnyíró automatikusan kezeli a Bluetooth®-kapcsolatot a külső mobil eszközökkel. A Bluetooth®-kapcsolat mindig rendelkezésre áll, amikor a robotfűnyíró be van kapcsolva. Egyszerre csak egy mobil eszköz csatlakoztatható a robotfűnyíróhoz Bluetooth®-on keresztül. A robotfűnyíró automatikusan bontja a kapcsolatot az alkalmazás bezárásakor. A "**BLUETOOTH®**" gombot csak a szerviz használja a diagnosztikai műveletekhez.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyírónak a Bluetooth® révén való párosításához lásd a 3.5.3. "Pairing" szakaszt.

4.4.6 A riasztások kijelzése - Riasztás ikon

A **"RIASZTÁS"** világító ikon működési rendellenességet jelez.

Eljárás:
1. Nyomja meg a **„STOP"** gombot a fedél felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez.
2. Ellenőrizze a riasztás állapotát a vörös világító ikon segítségével, amely folyamatosan világít vagy villog.
3. A probléma megoldása után kapcsolja ki a robotfűnyírót az **"ON/OFF"** gombbal, várjon néhány másodpercet, majd kapcsolja be újra a robotfűnyírót az **"ON/OFF"** gombbal. Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.

MEGJEGYZÉS: A rendellenességek részletes leírása az alkalmazásban található.

MEGJEGYZÉS: Néhány hibatípus az alkalmazás segítségével távolról törölhető.

MEGJEGYZÉS: Bizonyos hibákat nem lehet távolról törölni, hanem kötelezően a robotfűnyíró billentyűzetével kell visszaállítani, az EN-50636 európai biztonsági szabványnak megfelelően.

4.5 AZ AKKUMULÁTOR FELTÖLTÉSE

MEGJEGYZÉS: A feltöltést kizárólag az akkumulátortöltővel (4.A ábra) végezze. Egyéb töltőrendszerek helyrehozhatatlan károkat okozhatnak az akkumulátorban.

MEGJEGYZÉS: Az ajánlott töltési hőmérséklet 4-40°C.

4.5.1 Az akkumulátor töltésének kijelzése - Akkumulátor ikon

Az **"AKKUMULÁTOR"** világító ikon megjeleníti az akkumulátor töltési állapotát.

Eljárás:

1. Nyomja meg a **„STOP"** gombot a fedél felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez.
2. Ellenőrizze az akkumulátor töltési állapotát a világító ikon segítségével:
   - Kék ikon: az akkumulátor fel van töltve (töltési szint >40 %).
   - Vörös ikon: az akkumulátor lemerülőben van (töltési szint 15- 40 %).
   - Villogó vörös ikon: az akkumulátor lemerült (töltési szint < 15 %).
3. Ha a robotfűnyíró töltés alatt van, a világító ikon (3.O ára) kék fénnyel villog.

MEGJEGYZÉS: Ha egy gomb megnyomásakor az akkumulátor ikon (3.O ábra) piros fénnyel felvillan, a művelet nem végezhető el és kézileg kell feltölteni az akkumulátorokat (lásd a 4.5.3. szakaszt).

4.5.2 A gép belső akkumulátorainak töltése

Az **"AKKUMULÁTOR TÖLTÉS"** lehetővé teszi a robotfűnyíró kézi feltöltését:

1. Helyezze a robotfűnyírót egy hálózati aljzat közelébe.
2. Nyomja meg a **„STOP"** gombot (2.D ábra) a fedél (3.A ábra) felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshez (3.B ábra).
3. Vegye ki az indítókulcsot (3.C ábra).
4. Csatlakoztassa a töltő csatlakozóhoz a tartozék akkumulátortöltőt (4.A ábra) az erre szolgáló bajonettzár segítségével (9.A ábra).
5. Csatlakoztassa a hálózati aljzathoz az akkumulátortöltőt a csatlakozódugóval (9.B. ábra).
6. Az **„AKKUMULÁTOR"** világító ikon (3.O ábra) kék színnel villog, a robotfűnyíró feltöltés alatt van.
7. Zárja vissza a védőfedelet (3.A ábra).
8. Hagyja a fűnyírót töltés alatt, amíg az akkumulátorok teljesen fel nem töltődnek.
9. Amikor teljesen feltöltődtek, csatlakoztassa le az akkumulátortöltőt az aljzatról.
   - Fordítsa el a csatlakozó gyűrűjét órairánnyal ellentétesen (9.C ábra);
   - Húzza ki a csatlakozót (9.D ábra).

A feltöltés alatt az akkumulátor jelző ledjei (3.O ábra) egymás után villognak. Az egyes töltési szintek elérésekor a hozzájuk tartozó ledek folyamatosan világítanak, a többi led pedig villog.

MEGJEGYZÉS: A téli elraktározás előtt az akkumulátor feltöltését az előírt módon kell elvégezni, lásd 6.2. szakasz.

4.5.3 Az akkumulátorok töltése a gépen kívül biztonságos körülmények között

Az akkumulátor külön is feltölthető ugyanazzal az akkumulátortöltővel, amely a gép töltéséhez használatos:

1. Vegye ki az akkumulátort a gépből (11.E ábra);
2. Helyezze az akkumulátort egy száraz, biztonságos és stabil helyre;
3. Vegye le a csatlakozót védő gumidugót;
4. Csatlakoztassa a hálózati aljzathoz az akkumulátortöltőt a csatlakozódugóval;
5. Csatlakoztassa a töltő csatlakozóhoz a tartozék akkumulátortöltőt az erre szolgáló bajonettzár segítségével. Lásd az akkumulátor használati utasítását.

MEGJEGYZÉS: A feltöltés alatt a gép összes funkciója le van tiltva.

FIGYELMEZTETÉS:
Ne töltse fel a gépben levő egy akkumulátort.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró akkumulátorai romlékonyak, és a töltési kapacitásuk idővel csökken, ami csökkenti a robotfűnyíró működési idejét, de nem veszélyezteti a működését.

4.6 A GÉP AKKUMULÁTORAINAK BEHELYEZÉSE ÉS ELTÁVOLÍTÁSA

FIGYELMEZTETÉS:
Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt).

4.6.1 Az akkumulátorok behelyezése

1. Nyissa ki az akkumulátorok házát (10. ábra). A gép automatikusan kikapcsol, amikor a házat kinyitják.
2. Helyezze az akkumulátort a rekeszébe (11.A. ábra).
3. Csatlakoztassa a gépen levő csatlakozót úgy, hogy ütközésig benyomja (11.B ábra);
4. Zárja le az akkumulátorok házát (10. ábra).
5. A munkavégzéshez indítsa újra a gépet.

4.6.2 Az akkumulátorok kiemelése

1. Nyissa ki az akkumulátorok házát (10. ábra).
2. Fordítsa el a csatlakozó gyűrűjét órairánnyal ellentétesen (11.C ábra).
3. Húzza ki a csatlakozót (11.D ábra).
4. Vegye ki az akkumulátort a rekeszből (11.E ábra).
5. Zárja le az akkumulátorok házát (10. ábra).

4.7 A VÁGÁSI MAGASSÁG BEÁLLÍTÁSA

A "**VÁGÁSI MAGASSÁG BEÁLLÍTÁSA**" eljárás leírja a vágókések magasságának beállítási műveletét.
Végezze el a nyírási magasság beállítását az applikáció varázslója segítségével.

FIGYELMEZTETÉS:
Ne érjen a vágóegységhez a vágási magasság beállítása során.

FIGYELMEZTETÉS:
A vágókés magasságát beállító rendszernek a helyes működéséhez ellenőrizze, hogy nincs-e fű vagy egyéb maradékanyag a kések és a vágókés motor védőeleme közelében.

4.8 KAMERA MODUL, LIDAR ÉRZÉKELŐK MODULJA ÉS ULTRAHANGOS MODUL

A kamera modul (22.A ábra), valamint a lidar modul és az ultrahangos modul (lásd 2.2. szak.) révén a robotfűnyíró felismeri a munkaterületen lévő akadályokat és a vágási terület peremét, ami lehetővé teszi a munkaterületen lévő esetleges akadályok elkerülését és a navigációs teljesítmény javítását (22. ábra).

Eljárás:

1. Végezze el az eljárást a „Stiga.GO" alkalmazás varázslója segítségével a kamera modul, a lidar modul és az ultrahangos modul működési paramétereinek beállításához és a kiegészítő funkciók aktiválásához.

MEGJEGYZÉS: Adatvédelmi okokból a kamera modul által működés közben rögzített képeket és videókat a robotfűnyíró valós időben dolgozza fel, és nem tárolódnak a robotfűnyíró belső memóriájában.

MEGJEGYZÉS: Az akadályok és a munkaterület szélé érzékelésének pontossága számos tényezőtől függ, például a tárgy formájától és méretétől, a világítási viszonyoktól, a lencse tisztaságától és kopásától, a gyep típusától, az időjárási körülményektől stb.

MEGJEGYZÉS: Ha a fű túl magas magassága túl magas, akkor a kamera modul a növényzetet akadályként értelmezheti. Ha a robotfűnyíró gyakran megáll vagy irányt vált a magas fű miatt, akkor egy hagyományos fűnyíró segítségével le kell nyírni a füvet.

MEGJEGYZÉS: Tartsa mindig tisztán a kamera modul lencséjét, hogy a látórendszer pontosan működjön.

FIGYELMEZTETÉS:
Előfordulhat, hogy a kamera modul nem képes tárgyakat érzékelni, ha azokat teljesen beborítja vagy eltakarja a növényzet, például magas és sűrű fű esetén.

FIGYELMEZTETÉS:
A látáskárosodás elkerülése érdekében ne nézzen közvetlenül a kamera modul LED-jébe.

4.9 A MŰHOLDAS REFERENCIAÁLLOMÁS MŰKÖDÉSE - ÁLLAPOTJELZŐ LÁMPA (HA VAN ILYEN)

A referenciaállomáson egy világító jelzőlámpa van (R) az alsó részen (21. ábra), mely az alábbiak szerint jelez:

- A jelzőlámpa nem világít: a referenciaállomás nincs feszültség alatt, vagy a jelzőlámpát az alkalmazás segítségével letiltották.
- A jelzőlámpa zöld fénnyel villog: műholdak keresése folyamatban, várjon néhány percet, amíg az állomás üzemkész állapotba kerül. Ebben a szakaszban még nem lehet virtuális határvonalat regisztrálni vagy a robotfűnyírót munkába állítani. Ha a lámpa hosszú ideig (több mint 30 percig) villog, akkor az állomás telepítése nem megfelelő. Telepítse újra az állomást a 3.4.2. szakaszban leírtak szerint.
- A jelzőlámpa zöld fénnyel világít: a referenciaállomás használatra kész. Most lehetséges virtuális határvonalat regisztrálni és a robotfűnyírót munkába állítani.
- A jelzőlámpa sárga fénnyel világít: a referenciaállomás nincs csatlakoztatva a mobilhálózathoz. Nem lehet virtuális határvonalat regisztrálni vagy a robotfűnyírót munkába állítani. Győződjön meg arról, hogy az alkalmazás segítségével elvégezte-e a termék társítási fázisát (lásd a 3.5. szakaszt). Ha a probléma továbbra is fennáll, indítsa újra a referenciaállomást (válassza le a hálózatról, majd 30 másodperc múlva csatlakoztassa újra).

Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.

- A jelzőlámpa piros fénnyel villog: a referenciaállomás meghibásodott. Forduljon a műszaki szervizhez.

5. KARBANTARTÁS

FIGYELMEZTETÉS:
Kizárólag eredeti cserealkatrészeket használjon.

FIGYELMEZTETÉS:
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el gépen levő biztonsági szerkezeteket.

FIGYELMEZTETÉS:
Kéz és láb vágásának veszélye.
A balesetek elkerülése érdekében használjon védőkesztyűt és balesetvédelmi lábbelit.

FIGYELMEZTETÉS:
Por szembe kerülésének veszélye.
Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.

FIGYELEM:
Túl nagy mennyiségű víz használata esetén a víz a gépbe kerülhet és károsíthatja az elektromos alkatrészeket.

TILTÁS:
Ne használjon nagynyomású vízsugarat.

TILTÁS:
Az elektromos és elektronikus alkatrészek visszafordíthatatlan károsodásának elkerülése céljából ne merítse vízbe részben vagy teljesen a robotfűnyírót.

TILTÁS:
Ne mossa le a robotfűnyíró belső részeit az elektromos és elektronikus alkatrészek károsodásának elkerülése céljából.

TILTÁS:
Ne használjon oldószereket vagy benzint a festett felületek és a műanyag részek károsodásának elkerülése céljából.

TILTÁS:
A kamera modul lencséjének és általában az érzékelőknek a tisztításához csak kissé nedves, puha kendőt használjon. Semmiképpen ne használjon kefét, kaparót, durva szivacsot vagy vegyi oldószert.

5.1 TERVSZERŰ KARBANTARTÁS

A jobb működés és a hosszabb élettartam érdekében rendszeresen tisztítsa a gépet és cseréje ki az elhasználódott részeket.
A beavatkozásokat a táblázatban megadott gyakorisággal kell elvégezni.

GYAKORISÁG	ALKATRÉSZ	BEAVATKOZÁS JELLEGE	HIVATKOZÁS
Minden egyes használat előtt és legalább 8 munkaóránként	Kés	Tisztítsa meg a vágóegység kését és ellenőrizze a hatékonyságát.	Lásd az 5.3. szakaszt.
		Ha a vágóegység kés ütközés hatására elgörbült vagy elkopott, cserélje ki.	Forduljon márkaszervizhez
	Töltő érintkezők	Tisztítsa meg és szükség esetén távolítsa el az oxidációt.	Lásd az 5.3. szakaszt.
	Kamera és érzékelő modul	Tisztítsa meg a lencsét	Lásd az 5.3. szakaszt.
Havonta vagy 100 üzemóránként	Robotfűnyíró	Tisztítsa meg	Lásd az 5.3. szakaszt.
	Tápkábelek	Ellenőrizze a kopást vagy elhasználódást, szükség esetén cserélje ki	Forduljon márkaszervizhez
A fűnyírási idény végén vagy félévente, ha a robotfűnyíró nincs használatban	Akkumulátorok	Végezze el az akkumulátorok elraktározás előtti feltöltését.	Lásd az 5.4. szakaszt.

A robotfűnyíró megfelelő üzemi állapotának biztosításához évente el kell végeztetni a műszaki vizsgálatot egy felhatalmazott márkaszervizzel.
A műszaki vizsgálat egy sor ellenőrzésből áll:
- a robotfűnyíró belső és külső tisztítása;
- a robotfűnyíró általános állapotának ellenőrzése;
- az elhasználódott részek cseréje;
- az akkumulátorok állapotának ellenőrzése;
- a meghúzási nyomatékok ellenőrzése;
- az ütköző és emelő szerkezetek és védőharmonikáik ellenőrzése és szükség esetén cseréje;
- a kés motorja gumi védőharmonikájának ellenőrzése és szükség esetén cseréje, a víz behatolása elleni védelmi fokozat biztosítása céljából;
- az akkumulátor-rekesz zárótömítéseinek cseréje a víz behatolása elleni védelmi fokozat biztosítása céljából.

MEGJEGYZÉS: az éves műszaki vizsgálat elmaradása miatti esetleges hibákra nem érvényes a jótállás.

5.2 A VÁGÓEGYSÉG KARBANTARTÁSA

FIGYELMEZTETÉS:
Ne érjen a vágóegységhez, amíg ki nem vette az indítókulcsot, és amíg a vágóegység forgása teljesen le nem állt. Ügyeljen arra, hogy a vágóegység akkor is foroghat, ha már kivette a kulcsot (az akkumulátoros modelleknél).

FIGYELEM:
Valamennyi, a vágóegységgel kapcsolatos művelet (leszerelés, élezés, kiegyensúlyozás, javítás, visszaszerelés és/vagy csere) felelősségteljes munka, amely különleges hozzáértést igényel a megfelelő szerszámok használatán túl. Biztonsági okokból ezek a műveletek csak szakszervizben végezhetők.

FIGYELEM:
A gép kiegyensúlyozásának érdekében mindig egyszerre cserélje ki a sérült, elgörbült vagy kopott vágóegységet és a hozzá tartozó csavarokat.

FONTOS *Mindig eredeti vágóegységeket alkalmazzon, amelyek kódja megegyezik a "Műszaki adatok" táblázatában vagy a „Külön rendelhető tartozékok" fejezetben megadott kóddal.*

5.3 TISZTÍTÁS

5.3.1 A termék tisztítása

FIGYELMEZTETÉS:
Kéz és láb vágásának veszélye.
A balesetek elkerülése érdekében használjon védőkesztyűt és balesetvédelmi lábbelit.

FIGYELMEZTETÉS:
Por szembe kerülésének veszélye.
Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.

• Feltételek és kötelezettségek:

- Szivacs
- Semleges szappan
- Kefe
- Víz
- Száraz törlőkendő
- Védőkesztyű
- Védőszemüveg



VÉDŐKESZTYŰ VISELÉSE KÖTELEZŐ:
Használjon védőkesztyűt a kéz vágásának veszélye elkerülése céljából.



VÉDŐSZEMÜVEG VISELÉSE KÖTELEZŐ:
Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.

• Általános tudnivalók:

Minden használat után végezze el a gép tisztítását az alábbi útmutatás betartásával: (12. ábra)

- Ne használjon vízsugarat és ne érje víz az akkumulátorokat és az elektromos alkatrészeket.
- Távolítsa el az alvázban felgyülemlett fűmaradékot és sarat.
- Győződjön meg mindig arról, hogy a levegőnyílások szennyeződésektől mentesek legyenek.

- Ne alkalmazzon agresszív folyadékokat az alváz tisztításához!
- A tűzveszély csökkentése érdekében távolítsa el gépről a fű- és levélmaradványokat vagy a zsírfölösleget.
- Emelje fel a fedelet és tisztítsa meg sűrített levegővel a szennyeződéstől és a fűmaradványoktól az akkumulátorokat.

• Eljárás:

1. Nyomja meg a "**STOP**" gombot a robotfűnyíró leállításához és a nyissa fel a védőfedelet.
2. Bontsa az elektromos hálózati csatlakozását.
3. Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt).
4. Langyos vízzel megnedvesített szivaccsal és semleges szappannal tisztítsa meg a robotfűnyíró külső felületét.
5. Tisztítsa meg a kamera modul, a lidar és ultrahangos érzékelők lencséjét puha kendővel, ügyeljen arra, hogy ne karcolja meg az üvegfelületet.



FIGYELEM:
Túl nagy mennyiségű víz használata esetén a víz a gépbe kerülhet és károsíthatja az elektromos alkatrészeket.



FIGYELEM:
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el gépen levő biztonsági szerkezeteket.



TILTÁS:
Ne használjon nagynyomású vízsugarat.



TILTÁS:
Az elektromos és elektronikus alkatrészek visszafordíthatatlan károsodásának elkerülése céljából ne merítse vízbe részben vagy teljesen a robotfűnyírót.



TILTÁS:
Ne mossa le a robotfűnyíró belső részeit az elektromos és elektronikus alkatrészek károsodásának elkerülése céljából.



TILTÁS:
Ne használjon oldószereket vagy benzint a festett felületek és a műanyag részek károsodásának elkerülése céljából.



TILTÁS:
A kamera modul, a lidar és ultrahangos érzékelők lencséjének tisztításához semmilyen körülmények között ne használjon kefét, kaparót, súrolószivacsot vagy vegyi oldószert, hogy ne karcolja meg vagy károsítsa az üvegfelületet.

6. Távolítsa el a sarat és a szennyeződéseket a hajtott kerekekről.
7. Tisztítsa meg a robotfűnyíró alsó részét (vágókés, elülső és hátsó kerekek). A célra alkalmas kefével tisztítsa meg a lerakódásokat és maradványokat, amelyek akadályozhatják a robotfűnyíró megfelelő működését. Törölje le egy nedves szivaccsal a gépet.
8. Tisztítsa meg az akkumulátortöltő csatlakozót.

5.4 AZ AKKUMULÁTOR TÉLI KARBANTARTÁSA ÉS TÁROLÁSA

Eljárás:

1. Tisztítsa meg a robotfűnyírót (lásd az 5.3. szakaszt).
2. Száraz, fagytól védett helyen, vízszintes állásban tárolja a robotfűnyírót és győződjön meg arról, hogy ki van-e kapcsolva és hogy a biztonsági kulcs el van-e távolítva a robotfűnyíróból.
3. Bontsa a műholdas referenciaállomás (ha van) villamos hálózati csatlakozását.

MEGJEGYZÉS: Ha a tél folyamán el kívánja távolítani a műholdas referenciaállomást a telepítési helyről, akkor ügyelnie kell arra, hogy a visszaszereléskor pontosan ugyanabba a helyzetbe kerüljön. Ha van telepítve műholdas referenciaállomás és azt áthelyezik, akkor újra be kell programozni a virtuális határvonalakat, az áthaladási útvonalakat és az elkerülendő területeket az alkalmazás segítségével.

5.5 AZ AKKUMULÁTOROK CSERÉJE

Az akkumulátorok élettartama függ a fűnyírási szezon időtartamától és a robotfűnyíró napi használati óraszámától. Egy hosszú fűnyírási szezon vagy magas használati óraszám esetén gyakrabban válik szükségessé az akkumulátor cseréje.

Az akkumulátorok cseréjére kizárólag a STIGA MŰSZAKI SZERVIZSZOLGÁLATÁNAK SZAKEMBEREI jogosultak.

Amennyiben szükségessé válik az akkumulátorok cseréje, forduljon a szervizszolgálathoz vagy a márkakereskedőhöz.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró akkumulátorai romlékonyak, és a töltési kapacitásuk idővel csökken, ami csökkenti a robotfűnyíró működési idejét, de nem veszélyezteti a működését.

6. SZÁLLÍTÁS, RAKTÁROZÁS ÉS SEMLEGESÍTÉS

6.1 SZÁLLÍTÁS



KÖTELEZETTSÉG:
A robotfűnyírót biztonságosan ki kell kapcsolni, mielőtt felemelné vagy szállítaná.



FIGYELEM:
Ellenőrizze, hogy nincsenek-e a gyepen játékszerek, szerszámok, faágak, ruhadarabok vagy egyéb olyan tárgyak, amelyek károsíthatják a gépet.

MEGJEGYZÉS: Javasoljuk az eredeti csomagolás használatát a hosszútávú szállításhoz.

Eljárás:
A gép kézi mozgatása alatt:
1. Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt).
2. Tisztítsa meg a robotfűnyírót (lásd az 5.3.1. szakaszt).
3. Állítsa a vágóegység-tárcsát a legmagasabb állásba.
4. Kapcsolja ki a gépet vegye ki az indítókulcsot.
5. Győződjön meg arról, hogy sík helyzetben van.
6. Kapcsolja ki a hajtást, lásd a 2.9. szakaszt (1.L ábra).
7. A gép mozgatásához használja a hátsó rögzítőkarokat (14.ábra).



FIGYELMEZTETÉS:
Ne használja ezeket a pontokat a gép emeléséhez!

A gép járművel vagy utánfutóval való szállítása során:
1. Használjon a gép súlyának és méreteinek megfelelő szélességű, hosszúságú és teherbírású felhajtót.
2. Emelje fel az alkalmazás révén a vágóegység-tárcsát a legfelső vágási magasságra.
3. A felrakást követően kapcsolja ki a gépet a kulcs kihúzásával.
4. Rögzítse a gépet a járműhöz az elöl lévő két kampó és a hátul lévő két kampó segítségével (13. ábra). Ne rögzítse a gépet olyan elemekhez, amelyek károsodhatnak.

BIZTONSÁGI ELŐÍRÁS:
Amennyiben nem tudja biztonságosan elvégezni a mozgatást vagy a szállítást, forduljon a szervizhez.

6.2 TÁROLÁS

A robotfűnyírót vízszintes helyzetben, száraz, fagytól védett helyen kell tárolni, és ki kell venni az indítókulcsát, miután elvégezte a tisztítását és az akkumulátor téli feltöltését. A huzamos üzemszünet alatt bontsa a műholdas referenciaállomás (ha van) villamos hálózati csatlakozását.

A gép 30 napot meghaladó tárolásához:
- hagyja lehűlni a gépet.
- vegye ki az akkumulátorokat és tárolja hűvös, száraz helyen.
- alaposan tisztítsa meg a gépet.
- ellenőrizze, hogy a gép nem károsodott-e.

Szükség esetén forduljon a márkaszervizhez.

A gép újra működésbe helyezésekor:
- Készítse elő a gépet a 4.2. fejezetben leírtak alapján.

6.3 ÁRTALMATLANÍTÁS

Eljárás:
1. A termék csomagolásának környezetbarát semlegesítését az erre szolgáló gyűjtő tárolókba helyezve vagy a kijelölt szelektív gyűjtőhelyeken végezze.
2. A robotfűnyírót a helyi törvény előírásainak betartásával semlegesítse.
3. Forduljon a kijelölt hulladékkezelő és újrahasznosító telepekhez, mivel a kiselejtezett robotfűnyíró besorolása a WEEE irányelv szerint: elektromos és elektronikus berendezések hulladéka.
4. A régi vagy lemerült akkumulátorok környezetbarát semlegesítését a gyűjtő tárolókba helyezve vagy a kijelölt szelektív gyűjtőhelyeken végezze.

7. PROBLÉMÁK MEGOLDÁSA

FIGYELMEZTETÉS:
Állítsa le a robotfűnyírót és helyezze biztonságos állapotba (lásd a 2.8. szakaszt).

Az alábbiakban felsoroljuk a munka során esetlegesen bekövetkező leggyakoribb rendellenességeket.

MEGJEGYZÉS: További tanácsok és hibaelhárítási eljárások a Stigo.GO alkalmazásban érhetők el.

PROBLÉMA	OKA	MEGOLDÁSOK
Rendellenes rezgések. A robotfűnyíró zajos.	A vágóegység sérült	Cserélje ki a sérült alkatrészeket (lásd az 5.1. szakaszt).
	A vágóegység elakadt a lerakódott szennyeződések (szalagok, kötelek, műanyagtörmelék stb.) miatt.	Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt). Oldja ki a vágóegységet.
	A robotfűnyírót váratlan akadályok (lehullott ágak, a gyepen felejtett tárgyak stb.) jelenlétében indította el.	Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt). Távolítsa el az akadályokat és indítsa újra a robotfűnyírót.
	A villanymotor meghibásodott.	Cserélje ki a motort, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.
	Túl magas fű.	Növelje a vágási magasságot (lásd a 4.7. szakaszt).
A kijelzőn kigyulladt a Warning ikon.	Rendellenességet/hibát jelez.	A további információk az alkalmazásban találhatók.

PROBLÉMA	OKA	MEGOLDÁSOK
A robotfűnyíró ideiglenesen leáll a munkaterületen.	Gyenge GPS-jel	Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.
A munkaterületen a fű nincs teljesen lenyírva.	A vágóegységen lerakódások, szennyeződések vannak.	Kapcsolja ki biztonságos feltételek között robotfűnyírót (lásd a 2.8. szakaszt). Tisztítsa meg a vágóegységet.
	A munkaterület mérete túl nagy a robotfűnyíró kapacitásához képest.	Csökkentse a munkaterületet (lásd a műszaki adatokat a 8. fejezetben).
	Az akkumulátorok életciklusuk végére járnak.	Cserélje ki az akkumulátorokat eredeti cserealkatrészekkel (lásd az 5.5. szakaszt).
	Az akkumulátorok feltöltése nem teljes.	Tisztítsa meg az érintkezési pontokat és távolítsa el az esetleges oxidációt (lásd az 5.3. szakaszt). Töltse fel az akkumulátorokat.

8. MŰSZAKI ADATOK

SPECIFIKÁCIÓK	SRHB01 modell (lásd a termékcímkét)	
Méretek (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot vágótárcsa nélkül	
	1012 x 725 x 2300 robot vágótárcsával	
A robotfűnyíró súlya [kg]	330 (6 akkumulátorral és a vágótárcsával)	
Vágási magasság (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Vágási sebesség [rpm]	3800	
Haladási sebesség [km/h]	5	
Maximális dőlésszög	27%	
Maximális dőlésszög a kerület mentén	20%	
Vágórendszer típusa	3 db. vágókés	
Mért zajteljesítmény szint [dB (A)]	98,68	
Zajkibocsátás mérési bizonytalanság [dB (A)]	0,83	
Garantált zajteljesítmény szint [dB (A)]	100	
A vágóegység kódja	182004385/0	
Robotfűnyíró IP-besorolása	IP64	
Robotfűnyíró üzemi környezeti hőmérséklete [°C]	0 ÷ 50	
Akkumulátor modell	Típus: BT 40 Li 56 (*) Modell: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Cella topológia: 14S8P	
Akkumulátortöltő Modell: 18 A - EU dugó P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Töltés maximális időtartama (egy akkumulátor)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Töltés maximális időtartama (két akkumulátor)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Akkumulátortöltő Modell: 18 A - UK dugó P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Töltés maximális időtartama (egy akkumulátor)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Töltés maximális időtartama (két akkumulátor)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKÁCIÓK	SRHB01 modell (lásd a termékcímkét)	
Akkumulátortöltő Modell: 30 A - EU dugó P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Töltés maximális időtartama (egy akkumulátor)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Töltés maximális időtartama (két akkumulátor)	h (@ V)	~ 3 (220)
Akkumulátortöltő Modell: 30 A - UK dugó P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Töltés maximális időtartama (egy akkumulátor)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Töltés maximális időtartama (két akkumulátor)	h (@ V)	~ 3 (220)
Kapcsolat	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigációs technológia	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKÁCIÓK	SRHB01 modell
Teljesítmény osztály RF modulok	Bluetooth LE Kimeneti teljesítmény - 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
Frekvenciatartomány - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvenciaintervallum 2400 - 2483,5 MHz
Frekvenciatartomány - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvenciatartomány - 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).
Frekvenciatartomány - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvenciatartomány 2412 - 2484 MHz Maximális hajtási teljesítmény < 20dBm

A Bluetooth® szóvédjegy és a logó a Bluetooth SIG, inc. bejegyzett védjegyei, és a STIGA az ilyen védjegyek minden felhasználását licenc alapján végzi.

9. RENDELHETŐ KIEGÉSZÍTŐK

MEGJEGYZÉS: a következő tartozékok nem használhatók önvezető üzemmódban. Kizárólag rádiós távvezérléssel használhatók.

1	Utánfutó	✓
2	Lomb- és fűgyűjtő	✓
3	Műtrágyaszóró	✓
4	Műanyag henger	✓
5	Az elektromos vágóegység-tárcsa kódja (deck)	110CE E QF

10. JÓTÁLLÁS

10.1 A JÓTÁLLÁS ÉRVÉNYESSÉGE

A jótállás érvényes minden anyagminőségi és gyártási hibára, amelyet az érvényes jótállási idő alatt a márkakereskedő vagy a szakszerviz megállapít.
A jótállás alkalmazása a hibásnak ítélt alkatrész javítására vagy cseréjére korlátozódik.
Ajánlatos a gépet évente egyszer elvinni egy engedéllyel rendelkező szervizbe az általános felülvizsgálat, karbantartás és a biztonsági egységek ellenőrzése céljából.
A jótállás alkalmazásának feltétele a gép rendszeres karbantartása.

A jótállás nem vonatkozik az alábbi okok miatt keletkező károkra:

- A kísérő dokumentáció (használati utasítások) hiányos ismerete.
- Figyelmetlenség, hanyagság.
- Külső okok (villámcsapás, ütések, a gépben levő idegen tárgyak) vagy baleset.
- Helytelen vagy gyártó által nem megengedett használat és összeszerelés.
- Hiányos karbantartás.
- A gép módosítása.
- Nem eredeti (illeszthető) cserealkatrészek használata.
- Nem a gyártó által szállított vagy engedélyezett tartozékok (pl. vágóegységek) használata.

A jótállás továbbá nem érvényes az alábbiakra:

- A karbantartási műveletek (a használati útmutató szerint).
- A fogyóeszközök - például vágóegységek és kerekek - elhasználódása.
- Normál elhasználódás.
- A gép esztétikai rongálódása a használat következtében.
- A vágóegységek tartói.
- A használati útmutató előírásainak nem megfelelő telepítésből származó károk.
- A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek helytelen beprogramozásából eredő károk.
- Nagynyomású eszközzel végzett tisztítás vagy vízbe merülés (például erős esőzés utáni pocsolyák kialakulása) miatt a víz behatolása okozta károk.
- Az akkumulátor nem rendeltetésszerű használata vagy hibás tárolás okozta károk.
- A nem eredeti akkumulátorok használata okozta károk.
- A garanciális javítással kapcsolatos esetleges további költségek, mint a kiszállás a felhasználóhoz, a gép szállítása a márkakereskedőhöz, eszközök bérlése vagy külső vállalat megbízása a kerti karbantartási munkálatokkal a gép állási ideje alatt.

A felhasználó a helyi törvények védelme alatt áll. A felhasználónak a helyi törvények biztosította jogait a jelen jótállás semmilyen módon sem korlátozza.

11. VÉDJEGYEK ÉS LICENCEK

A Bluetooth® szóvédjegy és a logó a Bluetooth SIG, inc. bejegyzett védjegyei, és a STIGA az ilyen védjegyek bármilyen felhasználását licenc alapján végzi.

LT

DĖMESIO!: PRIEŠ NAUDOJANT ĮRENGINĮ, ATIDŽIAI PERSKAITYTI ŠĮ NAUDOTOJO VADOVĄ. Išsaugoti vėlesnėms konsultacijoms.

TURINYS

1. SAUGOS REIKALAVIMAI 2
   - 1.1 Bendrieji įspėjimai dėl elektrinių įrankių saugos 2
   - 1.2 Saugumo informacija 4
   - 1.3 Saugios darbo procedūros 6
2. ĮVADAS 7
   - 2.1 Bendras įvadas 7
   - 2.2 Gaminio aprašymas 8
   - 2.3 Įrenginio komponentai 8
   - 2.4 Išpakavimas 9
   - 2.5 Priedų montavimas 9
   - 2.6 Priekinio priedo montavimas 9
   - 2.7 Simboliai ir plokštelės (13 pav.) 9
   - 2.8 Žolės pjovimo roboto sustabdymas ir išjungimas saugiomis sąlygomis 11
   - 2.9 Sankabos įjungimo / išjungimo svirtis 11
3. MONTAVIMAS 12
   - 3.1 Montavimo reikalavimų patikra 12
   - 3.2 Darbo zonų aptvėrimo ir perėjimo maršrutų kriterijai 13
   - 3.3 Komponentų montavimas 15
   - 3.4 Palydovinės nuorodinės stoties montavimas (jei reikia) 15
   - 3.5 Prieš suaktyvinant žolės pjovimo robotą 18
4. VEIKIMAS 24
   - 4.1 Paleidimui veikti reikalingi komponentai 24
   - 4.2 Apsaugos sistemų paleidžiant žolės pjovimo robotą patikra 24
   - 4.3 Žolės pjovimo roboto rankinis veikimas 24
   - 4.4 Žolės pjovimo robote esančių komandų aprašymas 25
   - 4.5 Akumuliatoriaus įkrovimas 27
   - 4.6 Akumuliatorių įdėjimas ir išėmimas iš mašinos 29
   - 4.7 Pjovimo aukščio reguliavimas 29
   - 4.8 Kameros modulis, „Lidar“ jutiklių modulis ir ultragarsinis modulis 29
   - 4.9 Nuorodinės palydovinės stoties veikimas - būseną nurodanti šviečianti lemputė (jei yra) 30
5. TECHNINĖ PRIEŽIŪRA 30
   - 5.1 Planinė priežiūra 31
   - 5.2 Pjovimo įtaiso techninė priežiūra 32
   - 5.3 Valymas 32
   - 5.4 Akumuliatoriaus priežiūra žiemą ir sandėliavimas 33
   - 5.5 Akumuliatorių pakeitimas 34
6. GABENIMAS, SANDĖLIAVIMAS IR ŠALINIMAS 34
   - 6.1 Gabenimas 34
   - 6.2 Sandėliavimas 35
   - 6.3 Šalinimas 35
7. PROBLEMŲ SPRENDIMAS 35
8. TECHNINIAI DUOMENYS 36
9. UŽSAKOMI PRIEDAI 37
10. GARANTIJA 38
    - 10.1 Garantijos taikymo sąlygos 38
11. REGISTRUOTI PREKIŲ ŽENKLAI IR LICENCIJOS 38

PASTABA: šiame vadove pateiktos instrukcijos taikomos autonominiam robotui su žolės pjovimo konfigūracija. Jei nenurodyta, paveikslai atitinka modelį „SRHB01“.

1. SAUGOS REIKALAVIMAI



ĮPAREIGOJIMAS:
Prieš naudodami atidžiai perskaitykite ir saugokite, kad galėtumėte peržiūrėti ateityje.

1.1 BENDRIEJI ĮSPĖJIMAI DĖL ELEKTRINIŲ ĮRANKIŲ SAUGOS

⚠ **Perskaityti saugos įspėjimus, instrukcijas, iliustracijas ir su šiuo įrenginiu tiekiamas specifikacijas.** *Jei nesilaikysite toliau pateiktų nurodymų, galite patirti elektros smūgį, gali kilti gaisras ir (arba) gali būti padaryti rimti sužalojimai.*

Įspėjimus ir instrukcijas išsaugoti vėlesnėms konsultacijoms.

Nurodymuose minimas terminas „elektrinis įrankis” reiškia jūsų elektrinį įrankį, kuriam maitinimas tiekiamas iš elektros tinklo (su laidu) arba elektrinį įrankį, kuris maitinamas akumuliatoriumi (be laido).

1) Darbo vietos sauga

a) **Darbo vieta turi būti švari ir gerai apšviesta.** *Netvarkingose arba tamsiose zonose nelaimingų atsitikimų rizika yra didesnė.*
b) **Niekada nenaudokite elektrinių įrankių sprogioje aplinkoje, pavyzdžiui, kurioje yra degių skysčių, dujų ar dulkių.** *Elektriniai įrankiai sukelia žiežirbas, kurios gali uždegti dulkes ar garus.*
c) **Naudodami elektrinį įrankį liepkite vaikams ir pašaliniams asmenims atsitraukti.** *Išsiblaškymas gali sąlygoti kontrolės praradimą.*

2) Elektros sauga

a) **Akumuliatoriaus įkroviklio laido kištukas turi būti suderinamas su maitinimo lizdu. Jokiais būdais nekeiskite kištuko. Nenaudokite adapterių su įžemintu įkroviklio laidu.** *Originalūs ir elektros lizdą atitinkantys kištukai sumažina elektros smūgio riziką.*
b) **Venkite kūno sąlyčio su įžemintais paviršiais, tokiais kaip vamzdžiai, radiatoriai, viryklės, šaldytuvai.** *Elektros smūgio rizika padidėja, kai kūnas yra įžemintas.*
c) **Nelaikykite elektrinio įrankio lietuje arba drėgnoje aplinkoje.** *Į elektrinį įrankį patekęs vanduo padidina elektros smūgio riziką.*
d) **Laidą naudoti tinkamai. Nenaudokite laido elektroninio įrankio transportavimui, jo traukimui ar atjungimui nuo elektros lizdo. Laidą laikyti atokiau nuo šilumos šaltinių, tepalų, aštrių daiktų ar judančių dalių.** *Pažeistas arba susipainiojęs laidas padidina elektros smūgio riziką.*
e) **Naudodami elektrinį įrankį lauke, naudokite lauke pritaikytą naudoti ilgintuvą.** *Naudojant laukui pritaikytą ilgintuvo laidą, sumažėja nutrenkimo elektra rizika.*
f) **Jei neįmanoma išvengti elektrinio įrankio naudojimo drėgnoje aplinkoje, naudokite maitinimo lizdą, apsaugotą diferenciniu jungikliu (RCD).** *Naudojant RCD, sumažėja nutrenkimo elektra rizika.*

3) Asmeninė sauga

a) **Naudodami elektrinį įrankį, išlikite atidūs, sekite darbo eigą ir vadovaukitės sveiku protu. Nenaudokite elektrinio įrankio, jei esate pavargę arba esate veikiami narkotikų, alkoholio arba vaistų.** *Neatidumas naudojant elektrinį įrankį gali sukelti rimtus asmens sužalojimus.*
b) **Naudokite asmenines apsaugos priemones (AAP). Visada naudoti apsauginius akinius.** *Apsaugos priemonių, tokių kaip nuo kaukių nuo dulkių, neslystančios darbo avalynės, apsauginių šalmų ir ausinių naudojimas sumažina asmenų sužalojimų riziką.*

c) **Venkite atsitiktinių paleidimų. Prieš kišdami į elektros lizdą, imdami arba gabendami elektrinį įrankį įsitikinkite, kad jungiklis yra padėtyje „IŠJUNGTA“.** *Elektrinį įrankį gabenant pirštą uždėjus ant jungiklio arba prijungiant jį prie elektros lizdo, kai jungiklis padėtyje „ĮJUNGTA“, lengviau įvyksta nelaimingi atsitikimai.*

d) **Prieš paleisdami elektrinį įrankį, ištraukite visus raktus arba reguliavimo prietaisus.** *Su besisukančia elektrinio įrankio dalimi besiliečiantis raktas arba įtaisas gali sunkiai sužaloti.*

e) **Stenkitės neiškišti jokių dalių. Visada išlaikyti tinkamą atramą ir pusiausvyrą.** *Tai pagerina elektrinio įrankio kontrolę nenumatytais atvejais.*

f) **Vilkėkite tinkamus drabužius. Nedėvėkite laisvų drabužių ar papuošalų. Plaukus ir drabužius laikykite atokiau nuo judančių dalių.** *Laisvi drabužiai, papuošalai arba ilgi plaukai gali įstrigti judančiose dalyse.*

g) **Jei yra prietaisų, kuriuos reikia prijungti prie dulkių nusiurbimo ir surinkimo sistemų, įsitikinkite, kad tokie prietaisai tinkamai prijungti ir naudojami.** *Naudojant šiuos įrenginius, gali sumažėti su dulkėmis susijusi rizika.*

h) **Jokiais būdais neleiskite, kad dažnai naudojant elektrinį įrankį būtų nebekreipiamas dėmesys į atsargumo priemones ir nepaisoma elektrinio įrankio saugos principų.** *Aplaidus veiksmas gali vos per sekundės dalį sukelti didelių sužalojimų.*

4) Elektrinio įrankio naudojimas ir apsauga

a) **Neforsuokite elektrinio įrankio. Naudokite elektrinį įrankį tik konkrečiai paskirčiai.** *Teisingai naudojamas elektrinis įrankis geriau ir saugiau atliks darbą jam pritaikytu greičiu.*

b) **Nenaudokite elektrinio įrankio, jei jungiklis negali jo paleisti arba sustabdyti.** *Elektrinis įrankis, kurio negalima suaktyvinti jungikliu, yra pavojingas ir turi būti pataisytas.*

c) **Prieš atlikdami bet kokius reguliavimo veiksmus, keisdami priedus ar pakartotinai išjungdami elektrinį įrankį, atjunkite kištuką nuo maitinimo šaltinio ir (arba) išimkite akumuliatorių iš elektrinio įrankio.** *Šios prevencinės saugos priemonės sumažina netyčinio elektrinio įrankio paleidimo riziką.*

d) **Nenaudojamą elektrinį įrankį laikykite vaikams nepasiekiamoje vietoje ir neleiskite jos naudoti asmenims, jei jie nesusipažino su įrankiu ir šiomis instrukcijomis.** *Neišmokytų naudotojų rankose elektriniai įrankiai kelia pavojų.*

e) **Pasirūpinkite elektrinių įrankių ir priedų priežiūra. Patikrinkite, ar judančios dalys yra išlygintos ir laisvos judėti, nėra dalių lūžimų ar bet kokios kitos sąlygos, kuri galėtų paveikti elektrinio įrankio veikimą. Pažeidimų atveju, elektros įrankis turi būti pataisytas prieš vėl jį naudojant.** *Daugumos nelaimingų atsitikimų priežastis yra nepakankama techninė priežiūra.*

f) **Pjaunančios dalys turi būti aštrios ir švarios.** *Tinkamai prižiūrint pjaunančias dalis su gerai pagaląstomis pjovimo briaunomis, jos užstrigs rečiau ir jas bus galima lengviau nuvalyti.*

g) **Elektrinį įrankį ir atitinkamus priedus naudoti pagal pateiktus nurodymus, atsižvelgiant į norimo atlikti darbo sąlygas ir pobūdį.** *Elektrinio įrankio naudojimas kitokiems darbams, nei numatyta, gali sukelti pavojingas situacijas.*

h) **Laikykite rankenas ir sugriebimo paviršius sausus, švarius ir be jokių alyvos ir riebalų likučių.** *Slidūs sugriebimo paviršiai ir rankenos neleis pajudinti ir saugiai kontroliuoti įtaiso nenumatytose situacijose.*

5) Akumuliatorinio įrankio naudojimas ir priežiūra

a) **Akumuliatoriaus įkrovimui naudoti tik gamintojo rekomenduojamą akumuliatoriaus įkroviklį.** *Konkrečiam akumuliatorių bloko tipui pritaikytas akumuliatorių įkroviklis, naudojamas su kitokiu akumuliatorių bloku, gali kelti gaisro riziką, nutrenkti elektra, perkaisti arba iš akumuliatoriaus gali ištekėti korozinis skystis.*

b) **Naudokite tik jūsų elektriniam įrankiui numatytą akumuliatorių.** *Bet kokios kitos rūšies akumuliatorių bloko naudojimas gali sukelti sužeidimus ir gaisrus.*

c) **Jei akumuliatorių blokas nenaudojamas, jį reikia laikyti toliau nuo kitų metalinių objektų, pavyzdžiui, sąvaržėlių, monetų, raktų, vinių, varžtų arba kitų mažų metalinių objektų, kurie prisilietus gali sukelti trumpą jungimą.** *Trumpasis akumuliatoriaus kontaktų jungimas gali sąlygoti dūmus arba liepsną.*

d) **Prasto stovio akumuliatorius gali sąlygoti skysčio išsiliejimą. Vengti kontakto su skysčiu. Atsitiktinio kontakto atveju, nuskalauti vandeniu. Skysčiui patekus į akis, kreiptis į gydytoją.** *Iš akumuliatoriaus išsiliejęs skystis gali sukelti odos sudirginimą ir nudegimus.*

e) **Nenaudokite pažeisto arba modifikuoto elektrinio įrankio arba akumuliatoriaus.** *Pažeisti arba pakeisti akumuliatoriai gali pradėti veikti nenumatytai ir todėl gali sukelti gaisrą, sprogimą arba sužalojimų riziką.*
f) **Saugokite akumuliatorių bloką arba elektrinį įrankį nuo ugnies arba per aukštos temperatūros.** *Ugnies arba aukštesnės nei 130 °C temperatūros poveikis gali sukelti sprogimą.*
g) **Vadovaukitės visomis įkrovimo instrukcijomis ir neįkraukite akumuliatorių bloko arba elektrinio įrankio viršydami instrukcijose nurodytą temperatūros intervalą.** *Netinkamas įkrovimas arba įkrovimas temperatūrai neatitinkant nurodyto intervalo, gali sugadinti akumuliatorių arba padidinti gaisro riziką.*

6) Aptarnavimas

a) **Elektrinį įrankį gali taisyti tik kvalifikuotas personalas, naudodamas tik originalias detales.** *Tai padės išsaugoti elektrinio įrankio saugumą.*
b) **Neatlikite akumuliatoriaus taisymo darbų.** *Taisymo darbai turi būti atliekami gamintojo arba specializuoto aptarnavimo centro.*

1.2 SAUGUMO INFORMACIJA

Projektuojant įrangą, ypatingas dėmesys buvo skirtas aspektams, galintiems kelti riziką asmenų saugumui ir sveikatai. Šios informacijos paskirtis – išmokyti naudotojus išvengti bet kokios rizikos, vengiant elgesio, kuris neatitinka pateiktų reikalavimų.



PAVOJUS:
Prieš naudojant žolės pjovimo robotą, reikia išmanyti visą šiame dokumente pateiktą informaciją.



PAVOJUS:
Šis vejos pjovimo robotas nėra skirtas naudoti vaikams arba fizinę, jutiminę arba protinę negalią turintiems arba patirties ir žinių neturintiems asmenims.



ELEKTROS PAVOJUS:
Prieš atlikdami bet kokius reguliavimo arba priežiūros darbus, atjunkite elektros tiekimą ir suaktyvinkite apsauginį prietaisą.



ELEKTROS PAVOJUS:
Nenaudokite žolės pjovimo roboto tuomet, kai transformatoriaus maitinimo laidas yra pažeistas. Jei laidas bus pažeistas, galima prisiliesti prie dalių, kuriomis teka įtampa. Laidas turi būti pakeistas gamintojo, jo aptarnavimo tarnybos arba tinkamos kvalifikacijos asmens, kad būtų išvengta bet kokios rizikos.



ELEKTROS PAVOJUS:
Naudokite tik gamintojo tiekiamą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo bloką. Naudojant netinkamą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo bloką, gali nutrenkti elektra ir (arba) jis gali perkaisti.



ĮSPĖJIMAS:
Jei iš akumuliatoriaus ištekėjo skystis, susiję komponentai turi būti nuplauti vandeniu / neutralizuojančia priemone.
Venkite bet kokio sąlyčio su akumuliatoriaus skysčiu.
Skysčiui patekus į akis, kreipkitės į gydytoją.



ĮSPĖJIMAS:
Žolės pjovimo roboto veikimo metu įsitikinkite, kad darbo zonoje nėra asmenų, ypač vaikų ir (arba) naminių gyvūnų. Priešingu atveju, užprogramuokite žolės pjovimo robotą veikti tomis valandomis, kai toje zonoje nėra asmenų.



ĮSPĖJIMAS:
Darbo zona ir paprastai zonos, kuriose žolės pjovimo robotas gali naršyti, turi būti aptvertos nepereinama fizine užtvara.



ĮSPĖJIMAS:
Darbo zona arba įrenginio perėjimui naudoti maršrutai turi būti nustatyti taip, kad neapimtų viešų erdvių, kad būtų išvengta žalos asmenims, daiktams arba transporto priemonių avarijų.



ĮSPĖJIMAS:
Saugumui užtikrinti, palydovinės nuorodinės stoties niekada negalima pajudinti užprogramavus virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas. Žolės pjovimo robotas gali išeiti už užprogramuotos darbo zonos. Jei nuorodinė stotis bus patraukta, reikės perprogramuoti iš naujo.



ĮSPĖJIMAS:
nelieskite pjovimo įrenginio tuomet, kai reguliuojamas pjovimo aukštis.



ĮSPĖJIMAS:
Savo saugumui užtikrinti ir norėdamas apsaugoti asmenis, gyvūnus arba daiktus nuo žalos, operatorius privalo iš anksto išmanyti zoną, kurioje žolės pjovimo robotas nukreipiamas rankiniu būdu (pavyzdžiui, montavimo etape). Nukreipdami robotą eikite atsargiai, kad nenukristumėte.



ĮSPĖJIMAS:
Naudokite tik originalias atsargines detales.



ĮSPĖJIMAS:
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.



DĖMESIO:
Patikrinkite, ar ant žolės nėra žaislų, įrankių, šakų, drabužių arba kitų objektų, kurie gali sugadinti įrangą.



DRAUDIMAS:
Nesėdėkite ant žolės pjovimo roboto.



DRAUDIMAS:
Niekada nekelkite žolės pjovimo roboto, kad patikrintumėte peilį arba jo neneškite tuomet, kai jis įjungtas. Nekiškite rankų ir pėdų po įranga.



DRAUDIMAS:
Nenaudokite žolės pjovimo roboto tuomet, kai veikia laistymo įranga.



DRAUDIMAS:
Neplaukite žolės pjovimo roboto aukšto slėgio vandens srovėmis ir nemerkite jo dalies arba jo viso į vandenį.



DRAUDIMAS:
Nenaudokite žolės pjovimo roboto, jei visos jo dalys nėra visiškai sveikos. Jei yra pažeidimų, pakeiskite susijusias dalis.



DRAUDIMAS:
Griežtai draudžiamas roboto naudojimas ir įkrovimas sprogioje ir degioje aplinkoje.



ĮPAREIGOJIMAS:
Reguliariais intervalais vizualiai patikrinkite žolės pjovimo robotą, kad įsitikintumėte, ar pjovimo peiliukai ir mechanizmas nėra susidėvėję arba pažeisti. Įsitikinkite, kad žolės pjovimo robotas yra geros darbinės būklės.



ĮPAREIGOJIMAS:
Atidžiai perskaitykite visą vadovą, ypač visą su sauga susijusią informaciją ir įsitikinkite, kad jį visą supratote. Kruopščiai laikykitės su veikimu, priežiūra ir remontu susijusių instrukcijų.



ĮPAREIGOJIMAS:
Priežiūros ir remonto darbus atliekantys operatoriai privalo visiškai išmanyti jo specialias savybes ir saugos taisykles.



PRIVALOMOS PIRŠTINĖS:
Naudokite gamintojo numatytas asmeninės apsaugos priemones ypač, kai reikia dirbti su mechanizmu, mūvėkite apsaugines pirštines.

1.3 SAUGIOS DARBO PROCEDŪROS

Mokymas



Griežtai draudžiama naudoti mašiną be pritvirtinto priekinio priedo.

a. Atidžiai perskaitykite instrukcijas, išmanykite valdiklius ir tinkamą įrenginio naudojimą.
b. Niekada įrenginio naudoti neleiskite vaikams, asmenims, turintiems fizinę, jutiminę arba psichinę negalią arba neturintiems patirties ir žinių ir asmenims, kurie nesusipažino su šiomis instrukcijomis. Vietiniai reglamentai gali riboti operatoriaus amžių.
c. Operatorius arba naudotojas turi būti laikomas atsakingu už nelaimingus atsitikimus arba pavojus, susijusius su trečiais asmenimis arba trečiųjų asmenų įrenginiais.

Paruošimas

a. Įsitikinkite, kad automatinė perimetrinio aptvėrimo sistema yra užprogramuota tinkamai, kaip pateikta nurodymuose.
b. Periodiškai tikrinkite zoną, kurioje įrenginys naudojamas ir pašalinkite akmenis, pagalius, laidus ir bet kokį kitą veikimui trukdyti galintį pašalinį objektą.
c. Periodiškai vizualiai patikrinkite peiliukus, peiliukų varžtus ir pjovimo mazgą, kad patikrintumėte, ar nėra susidėvėję arba pažeisti. Pakeiskite susidėvėjusius arba pažeistus peilius ir varžtus poromis, kad išlaikytumėte įrenginio pusiausvyrą.
d. Perspėjamieji ženklai turi būti išdėstyti aplink įrenginio darbo zoną, jei jis naudojamas viešose arba visuomenei atvirose zonose. Ženkluose turi būti pateiktas toks tekstas: „Dėmesio! Automatinė žoliapjovė! Laikykitės atstumo nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“.

1.3.1 Veikimas

Bendra informacija

a. Niekada nenaudokite įrenginio, kai apsaugai sugedę arba apsauginių prietaisų, pavyzdžiui, apsaugų nėra.
b. Nekiškite rankų arba pėdų netoli besisukančių detalių arba po jomis. Visada laikykitės atokiau nuo išmetimo angos.
c. Nelieskite judančių įrenginio dalių tol, kol jos visiškai sustos.
d. Įrenginiui veikiant visada mūvėkite tvirtus batus ir ilgas kelnes.
e. Įrenginio nekelkite arba negabenkite, kai veikia elektros variklis.

f. Išimkite įrenginio išjungimo įtaisą:
- prieš pašalindami kamšatį;
- Prieš tikrindami įrenginį, jį valydami ar su juo dirbdami;
- Pataikius į pašalinį daiktą, patikrinkite, ar įrenginys nepažeistas;
- Jei įrenginys pradeda neįprastai vibruoti, prieš vėl jį paleisdami patikrinkite, ar nepadaryta pažeidimų.

g. Nepalikite veikiančio įrenginio be priežiūros, kai šalia yra naminių gyvūnų, vaikų arba kitų asmenų.

Priežiūra ir saugojimas

a. Kad įrenginys saugiai veiktų, gerai priveržkite veržles, sraigtus ir varžtus.
b. Dažnai tikrinkite, ar žolės pjovimo robotas nesusidėvėjo arba jo būklė nepablogėjo.
c. Saugumui užtikrinti, reikia pakeisti susidėvėjusias arba pažeistas dalis.
d. Įsitikinkite, kad peiliukai keičiami tik tinkamomis atsarginėmis dalimis.
e. Įsitikinkite, kad akumuliatoriai įkraunami naudojant tinkamą akumuliatorių įkroviklį, rekomenduojamą gamintojo. Netinkamas naudojimas gali sukelti elektros smūgius, perkaitimą arba korozinio skysčio išsiliejimą iš akumuliatoriaus.
f. Jei yra elektrolito nuotėkių, nuplaukite vandeniu / neutralizuojančia priemone ir kreipkitės į gydytoją, jei pateko į akis ir t. t.
g. Įrenginio priežiūros darbai turi būti atliekami vadovaujantis gamintojo instrukcijomis.

Liekamoji rizika

- Nors gaminys atitinka visus saugos reikalavimus, bet dėl netinkamo montavimo ir (arba) nenumatytų situacijų gali kilti papildomų pavojų. Todėl būtina užtikrinti, kad gaminio veikimo zonoje nebūtų daiktų, žmonių ir gyvūnų, ir informuoti apie galimus pavojus visus asmenis, kurie net ir retkarčiais gali patekti į darbo zoną.
- Objektų iškritimo ir atsitrenkimo į kūną, gyvūnus arba daiktus pavojus. Laikykitės bent 8 metrų saugaus atstumo nuo įrenginio jam veikiant.
- Kilus perkūnijai su žaibų pavojumi ir, apskritai, laukiant blogų oro sąlygų, rekomenduojama nenaudoti gaminio ir atjungti visus periferinius įrenginius nuo maitinimo šaltinio. Norėdami naudoti gaminį, vėl prijunkite periferinius įrenginius prie maitinimo šaltinio pagal vadove pateiktus nurodymus.

2. ĮVADAS

2.1 BENDRAS ĮVADAS

2.1.1 Vadovo paskirtis

PASTABA: Šis vadovas periodiškai atnaujinamas ir peržiūrimas. Prieš naudodami įrenginį įsitikinkite, kad atsisiuntėte naujausią turimą versiją.

Šis vadovas yra neatskiriama įrangos dalis ir jo paskirtis – suteikti informacijos apie įrangos naudojimą.
Ši vadovą saugokite visą įrangos naudojimo laiką, kad prireikus visada galėtumėte jį peržiūrėti.
Šis vadovas skirtas įrangos naudotojui, kuris privalo atidžiai perskaityti jame pateiktą informaciją ir griežtai jos laikytis, kad užtikrintų asmenų saugumą ir išvengtų pažeidimų.
Siekiant išskirti svarbiausią tekstą, buvo naudoti toliau pateikti simboliai.



PAVOJUS \ ĮSPĖJIMAS \ DĖMESIO:
Trikampyje geltonu fonu ir juodu kraštu pateiktos piktogramos nurodo pavojų \ įspėjimą \ dėmesio.



DRAUDIMAS:
Perbrauktame apskritime baltu fonu ir raudonu kraštu pateiktos piktogramos nurodo draudimą.



ĮPAREIGOJIMAS:
Apskritime žydru fonu pateiktos piktogramos nurodo įpareigojimą.

PASTABA: Šia forma pateikti tekstai nurodo ypač svarbią informaciją, kurios negalima nepaisyti.

2.2 GAMINIO APRAŠYMAS

Žolės pjovimo robotas (1 ir 2 pav.) yra suprojektuotas ir pagamintas automatiniam sodų žolės pjovimui bet kokiomis dienos ir nakties valandomis.
Pagal skirtingų pjaunamų paviršių charakteristikas, žolės pjovimo robotas gali būti užprogramuotas darbui daugiau nei vienoje virtualia riba aptvertoje zonoje, sujungtoje virtualaus perėjimo maršrutais.
Darbo metu žolės pjovimo robotas atlieka virtualia riba apribotos zonos pjovimą (7.A pav.). Kai žolės pjovimo robotas yra šalia virtualios ribos (7.A pav.) arba aptinka kliūtį (7.B pav.), jis pakeičia trajektoriją pagal pasirinktą naršymo strategiją.
Žolės pjovimo robotas atlieka automatinį pjovimą ir užbaigia apribotos vejos pjovimą.
Specialių priedų naudojimas, kuriuos Gamintojas numatė kaip originalią tiekiamą įrangą arba kaip atskirai įsigyjamus priedus, suteikia galimybę atlikti šį darbą skirtingais darbo režimais, kurie yra aprašyti šiame instrukcijų vadove arba atskirų priedų instrukcijų vadovuose.
Gaminys veikia su palydoviniu signalu ir priima palydovinės korekcijos duomenis iš „Cloud STIGA“. Žolės pjovimo roboto veikimo technologija veikia pasitelkiant duomenų ryšį tarp „Cloud STIGA“ ir roboto. Norint naudoti gaminį, taip pat reikia turėti mobilųjį įrenginį (išmanųjį telefoną arba planšetinį kompiuterį), išskyrus rankinį žolės pjovimą ir priedų naudojimą, kuriam reikalingas nuotolinis valdymo pultas (kodas 2RR001004/ST1), kurį galima įsigyti kaip priedą ir kurį sudaro siųstuvas ir imtuvas.
Žolės pjovimo robotas turi kameros modulį, LIDAR ir ultragarsinius jutiklius, skirtus išvengti bet kokių darbo zonoje esančių kliūčių ir pagerinti navigacijos savybes.
Bet koks kitoks naudojimas gali būti pavojingas ir sudaryti nuostolius asmenims ir/arba daiktams. Netinkamu naudojimu laikomi šie atvejai (sąrašas nėra baigtinis): žmonių, vaikų arba gyvūnų gabenimas įrenginiu; važiavimas įrenginiu; įrenginio naudojimas kroviniams traukti arba stumti nenaudojant specialaus traukimui numatyto priedo; įrenginio naudojimas ne žolės tipo augalams pjauti.

PASTABA: kad žolės pjovimo robotas veiktų, įrengimo vietoje turi būti mobiliojo ryšio tinklo ryšys. Svetainėje stiga.com arba naudodamiesi programėle APP, iš anksto patikrinkite, ar mobiliojo ryšio tinklo aprėptis yra pakankama. Tinklo ryšio tiekėjas gali bet kada pasikeisti pagal komercinius susitarimus.

PASTABA: Veikimo metu, žolės pjovimo robotas gauna palydovinius korekcijos duomenis, kurie perduodami per „Cloud STIGA“. Palydovinis korekcijos signalas pasiekiamas daugelyje šalių. Svetainėje stiga.com arba programėlėje iš anksto patikrinkite, ar palydovinis korekcijos signalas yra montavimo vietoje. Tuomet, jei palydovinis korekcijos signalas nepasiekiamas montavimo vietoje, reikia sumontuoti palydovinę nuorodinę stotį, kuri naudojama kaip priedas.

2.3 ĮRENGINIO KOMPONENTAI

a. Varantieji ratai (1.G pav.)
b. Sukamieji ratai (1.H pav.)
c. Konsolė (valdymo skydelis) (2.D pav.)
d. Akumuliatoriaus dangtelis (1.F pav.)
e. Akumuliatoriai (2.B pav.)
f. Laikikliai su greitąja atkabinimo jungtimi priedams (1.E pav.)
g. Didelės galios 56 V jungtys (1.C pav.)
h. Mažos galios 12 V jungtis(1.D pav.)

i. Pjovimo agregatas (1.A pav.)
j. Pjovimo įtaisai (peiliai) (1.B pav.)
k. Variklis su peiliais (2.A pav.)
l. Sankaba (1.I pav.)
m. Nuotolinio valdymo pultas (4.D pav.) (priedas – neįtraukta)
n. Signalinė lemputė (2.C pav.)
o. Lidar jutikliai (2.G pav.)
p. Ultragarsai (2.H pav.)
q. Kamera (2.F pav.)
r. Mygtukas „STOP (2.E pav.)
s. Žibintai (1.M pav.)
t. Įkrovimo jungtis (1.N pav.)
u. Vilkimo kablys (2.I pav.)

2.4 IŠPAKAVIMAS

Toliau patiekiami visi žingsniai, kaip tinkamai išpakuoti:
1. Atidarykite žolės pjovimo robotą;
2. Ištraukite priedus;
3. Ištraukite žolės pjovimo robotą.

ĮSPĖJIMAS:
Prieš naudodami, būtinai nuo žolės pjovimo roboto nuimkite visą pakavimo medžiagą.

DĖMESIO:
Kad išvengtumėte sužalojimų ar žalos, būkite atsargūs išpakuodami žolės pjovimo robotą, stenkitės neprisiliesti prie pavojingų dalių.

2.5 PRIEDŲ MONTAVIMAS

Žr. atskiroje įrengimo instrukcijoje, pateikiamoje su kiekvienu priedu.

2.6 PRIEKINIO PRIEDO MONTAVIMAS

Žr. priedo montavimo instrukcijas (15 pav., 24 pav.).

PASTABA *Žr. priekinio priedo vadovą.*

2.7 SIMBOLIAI IR PLOKŠTELĖS (13 PAV.)



DĖMESIO:
Prieš paleisdami gaminį veikti, perskaitykite naudotojo instrukcijas.



DĖMESIO:
Objektų iškritimo ir atsitrenkimo į kūną pavojus.



DĖMESIO:
Laikykitės bent 8 metrų saugaus atstumo nuo įrenginio jam veikiant.



DĖMESIO:
Nedėkite rankų ar kojų prie pjovimo įtaiso angos arba po ja.



DĖMESIO:
Laikytis atokiau nuo karštų paviršių.



DĖMESIO:
Prieš bet kokius techninės priežiūros ar taisymo darbus, išimkite atjungimo prietaisą ir perskaitykite instrukcijas.



Didžiausia leistina velkama apkrova (100 kg) (13.C pav.).
Nurodomas didžiausias svoris, kurį gali vilkti mašina.



DĖMESIO:
Sutraiškymo pavojus (13.B pav.).
Etiketė yra šalia greito atjungimo priedų laikiklių.



DĖMESIO:
Nelipkite į įrenginį.



DRAUDIMAS:
Įsitikinkite, kad įrenginiui veikiant darbo zonoje nėra asmenų (ypač vaikų, vyresnių arba neįgalių asmenų) ir naminių gyvūnų.
Kai įrenginys veikia, vaikus, naminius gyvūnus ir kitus asmenis laikykite saugiu atstumu.



DRAUDIMAS:
Įrenginiui valyti arba plauti nenaudokite aukšto slėgio valytuvų.



Naudokite originalų maitinimo šaltinį, kurio specifikacijos nurodytos vardinėje plokštelėje.



Nuolatinės srovės maitinimo šaltinio simbolis.

IPXX

Apsaugos nuo kietųjų dalelių ir vandens patekimo laipsnis.



Elektros ir nuorodinės įrangos atliekos, kurios turi būti pristatytos į atitinkamas perdirbimo ir šalinimo įmones.



Garantuotas garso galios lygis



Dėvėkite apsauginius akinius



Naudokite klausos apsaugos priemones



Dėvėti apsaugines pirštines



Dėvėkite apsauginius batus

2.8 ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTO SUSTABDYMAS IR IŠJUNGIMAS SAUGIOMIS SĄLYGOMIS



ĮPAREIGOJIMAS:
Prieš bet kokius valymo, gabenimo ir priežiūros darbus, visada išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis.

Procedūra:

1. Jei mašina juda, ji automatiškai sustabdo peilių judėjimą ir sukimąsi, jei atstumas iki kliūties yra mažesnis nei 1,10 m. Jei mašina nesustoja, paspauskite avarinį mygtuką (2.E pav.).
2. Paspauskite mygtuką „**STOP**“ (3.D pav.), kad sustabdytumėte žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis ir atidarykite apsauginį dangtį (3.A pav.).
3. Spauskite išjungimo mygtuką (3.E pav.) kelias sekundes ir palaukite, kol užges to paties mygtuko šviesos diodas.
4. Tik užgesus šviesos diodui (3.E pav.), ištraukite apsauginį raktą (3.C pav.), kad išjungtumėte žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis.
5. Uždarykite apsauginį dangtį (3.A pav.).
6. Žolės pjovimo robotas sustabdomas arba išjungiamas saugiomis sąlygomis.

2.9 SANKABOS ĮJUNGIMO / IŠJUNGIMO SVIRTIS

Sankabos įjungimo / išjungimo svirtys (1.L pav.) leidžia mašiną judinti rankiniu būdu, jos neužvedus.
Ši svirtis turi dvi padėtis, nurodytas tokiais simboliais:



1. **Sankaba įjungta: kai svirtis yra horizontalioje padėtyje, įrenginys gali būti judinamas, kai yra įjungtas su dviem varikliais.**



2. **Sankaba išjungta: kai svirtis yra pasukta į apačią, įrenginys gali būti pajudintas ranka jo neįjungiant.**



ĮSPĖJIMAS:
Nepalikite įrenginio be priežiūros, kai svirtis yra 2 padėtyje (sankaba išjungta).



ĮSPĖJIMAS:
Įrenginį rankiniu būdu judinkite tik lygioje vietoje.



SAUGUMO NURODYMAS:
Įjungimo / išjungimo svirtis niekada negali būti tarpinėje padėtyje. Tokia padėtis įkaitina sankabą ir ją gadina.

3. MONTAVIMAS



DĖMESIO:
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.



ELEKTROS PAVOJUS:
Reikia turėti elektros lizdą, atitinkantį šalyje taikomus susijusius įstatymus.



ELEKTROS PAVOJUS:
Tiekiama grandinė turi būti apsaugota skirtumine rele (RCD), kurios suaktyvinimo srovė ne didesnė nei 30 mA.



ELEKTROS PAVOJUS:
Nejunkite maitinimo bloko prie elektros lizdo, jei kištukas arba laidas yra pažeisti.
Nejunkite ir nelieskite pažeisto laido pirmiausia jo neišjungę iš elektros tinklo.
Jei laidas bus pažeistas, galima prisiliesti prie dalių, kuriomis teka įtampa.



DĖMESIO:
Maitinimo laidas, maitinimo blokas, ilgintuvas ir bet kuris kitas gaminiui nepriklausantis elektros laidas turi likti pjovimo zonos išorėje, kad būtų toliau nuo pavojingų judančių dalių ir būti išvengta žalos laidams, galintiems susiliesti su dalimis, kuriomis teka įtampa.

PASTABA: Veikimo metu, žolės pjovimo robotas gauna palydovinius korekcijos duomenis, kurie perduodami per „Cloud STIGA“. Palydovinis korekcijos signalas pasiekiamas daugelyje šalių. Svetainėje stiga.com arba programėlėje iš anksto patikrinkite, ar palydovinis korekcijos signalas yra montavimo vietoje. Tuomet, jei palydovinis korekcijos signalas nepasiekiamas montavimo vietoje, reikia sumontuoti palydovinę nuorodinę stotį, kuri naudojama kaip priedas (žr. 3.4 skyr.).

3.1 MONTAVIMO REIKALAVIMŲ PATIKRA

Toliau pateikiama, kaip tikrinti taikomus reikalavimus ir paruošti sodą prieš pradedant montuoti.

3.1.1 Sodo patikra

- Patikrinkite sodo būklę, kad nustatytumėte virtualias ribas, kliūtis ir vengtinas zonas.
- Patikrinkite, ar reikiama nupjauti pieva yra lygi ir be duobių, akmenų arba kitokių kliūčių ir, jei reikia, atlikite tinkamus paruošimo darbus.
- Išlyginkite žemę taip, kad po lietaus nesusidarytų purvo balos.
- Pirmą kartą sumontavus, pradinis žolės aukštis turi atitikti žolės pjovimo roboto darbinį intervalą: 20-95 mm. Jei reikia, paruoškite sodą naudodami įprastą žoliapjovę.

Žolės pjovimo robotas veikia naudodamas palydovinį signalą. Palydovinio signalo tikslumui įtakos gali turėti:
- Kliūtis išilgai montavimo ruožo arba darbo zonoje, pavyzdžiui, medžiai tankia lapija, gyvatvorės, ribinės sienos, metaliniai užtvarai, pastatai ir atsispindintys paviršiai, tokie kaip, vitražai ir metalinės sienos.
- Blogos meteorologinės sąlygos, pavyzdžiui, tirštas rūkas, didelis debesuotumas, intensyvūs lietaus arba sniego krituliai.

Jei pradėjo blogai veikti, atskirkite zoną nuo žolės pjovimo roboto darbinio ploto.

3.1.2 Virtualių ribų nustatymo patikros

1. Patikrinkite, ar didžiausias darbo zonos šlaitas nėra mažesnis arba lygus 27 % (žr. 8 skirsn. „TECHNINIAI DUOMENYS“). Norėdami nustatyti virtualias ribas, laikykitės taisyklių, pateiktų 5 pav.

a. jei nuolydis yra ≤ 15 %, galima įrengti virtualią ribą, kaip parodyta paveiksle;
b. jei nuolydis yra > 15 %, montuojant reikia atsižvelgti į nuolydžio zoną, išlaikant paveiksle nurodytą atstumą;
c. jei nuolydis yra < 27 % ir nuolydžio zona nepriklauso pjaunamam sodui, reikia išlaikyti paveiksle nurodytą atstumą;
d. jei nuolydis yra > 27 %, reikia neįtraukti nuolydžio zonos, išlaikant paveiksle nurodytą atstumą.

DĖMESIO:
Robotas gali pjauti paviršius, kurių didžiausias nuolydis 27 %.
Jei nebus laikomasi instrukcijų, robotas gali paslysti ir išvažiuoti iš darbo zonos

DĖMESIO:
Zonos su didesniais nuolydžiais, nei yra leistina, negali būti pjaunamos. Įrenkite virtualią ribą prieš šlaitą pjovimui neįtraukdami tos zonos pievos.

2. Patikrinkite visą darbo paviršių: įvertinkite kliūtis ir zonas, kurių nereikia įtraukti į darbo zoną, kurios turi būti užprogramuotos kaip vengtinos zonos (7.B pav.).

3.2 DARBO ZONŲ APTVĖRIMO IR PERĖJIMO MARŠRUTŲ KRITERIJAI

DĖMESIO:
Programuojant virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas, būtina laikytis ne mažesnio kaip 6 metrų atstumo nuo žoliapjovės.

DĖMESIO:
Šiame vadove nurodyti atstumai taikomi žoliapjovės konfigūracijos mašinai. Jei yra kitokių priedų, žr. konkretų vadovą.

3.2.1 Minimalūs virtualių ribų atstumai ir aptvėrimo atstumai

Procedūra:

1. Jei tame pačiame vejos lygyje yra grindinys arba takelis, virtuali riba gali sutapti su grindinio riba (6.A pav.).
2. Jei yra baseinas, tvenkinys ar griovys, virtuali riba turi būti užprogramuota mažiausiai 3 metro atstumu (6.B pav.). Jei baseinas, tvenkinys ar griovys yra šlaito apačioje, virtuali riba turi būti užprogramuota mažiausiai 5 metro atstumu (6.C pav.).
3. Jei yra medžių su išsikišusiomis šaknimis, virtuali riba turi būti užprogramuota taip, kad būtų išvengta žolės pjovimo roboto judėjimo ant nevientisų paviršių (6.D pav.).
4. Virtuali riba turi būti užprogramuota taip, kad žolės pjovimo robotas išlaikytų mažiausiai 1,10 m atstumą nuo žvyruotų ar akmenuotų zonų (6.E pav.).
5. Jei yra zonų su šlaitu, laikykitės nurodymų, pateiktų 3.1.2 skirsn.
6. Jei yra ištisinių konstrukcinių elementų (sienų, užtvarų, gyvatvorių ir t. t.), kurių aukštis didesnis nei 50 cm, virtuali tvora turi būti užprogramuota mažiausiai 1,10 m atstumu nuo jų (6.F pav.).
7. Visais kitais atvejais, virtuali riba privalo atitikti mažiausiai 1,10 m atstumą tarp žolės pjovimo roboto ir kliūties (6.G/H pav.).
8. Tuomet, jei kliūtys viena nuo kitos yra mažiau nei 150 cm atstumu, aptverkite jas kaip vieną kliūtį, išlaikydami pirmiau nurodytus atstumus (6.I pav.).

ĮSPĖJIMAS:
Darbo zona ir paprastai zonos, kuriose žolės pjovimo robotas gali naršyti, turi būti aptvertos nepereinama fizine užtvara.

DĖMESIO:
Jei nuolydis didesnis nei 27 %, nuolydžio zona turi būti neįtraukta į pjovimo zoną (žr. 3.1.2 skirsn.).

3.2.2 Siauri praėjimai

Procedūra:

1. Jei yra siaurų praėjimų, atstumas tarp dviejų skirtingų virtualių ribų turi būti Z ≥2 m (7.C pav.).
2. Jei praėjimo atstumas tarp virtualių ribų būtų Z < 2 m, už siauros vietos esanti teritorijos dalis (7.D pav.) negali būti automatiškai pasiekiama žolės pjovimo roboto. Šiuo atveju, reikia užprogramuoti dvi atskiras virtualias pjovimo zonas (7.E pav.) ir sujungti jas virtualiu praėjimo keliu (7.F pav.).
3. Jei dviejų sričių neįmanoma sujungti virtualiu praėjimo maršrutu, už siaurojo taško esanti srities dalis turi būti laikoma „uždara sritimi“ (žr. 3.2.3 skirsn.).

3.2.3 Uždaros zonos

Zonos, kurių robotas-žoliapjovė negali pasiekti savarankiškai virtualiu praėjimo maršrutu, turi būti užprogramuoti kaip „Uždara zona“ (parinktis programėlėje).
Kiekviena uždaroji zonos privalo turėti didžiausią plotą (žr. techninių duomenų lentelę). Jei reikia aprėpti didesnę zoną, nei maksimaliai galima valdyti vienoje uždarojoje zonoje, padalykite teritoriją į kelias uždaras zonas.
Registruojant uždaras teritorijas, būtina laikytis tų pačių kriterijų, kaip ir 3.2.1. skirsn.
Žolės pjovimo robotas turi būti rankomis įnešamas į kiekvieną uždarą zoną ir paleidžiamas rankiniu būdu.

3.2.4 Perėjimo maršrutai

Sodo zonos, tarp kurių yra nepjaunamų zonų, turi būti sujungtos perėjimo maršrutais. Praėjimo maršrutai turi atitikti didžiausią 20 % nuolydžio ribą.

1. Iš galimų praėjimų nustatykite lengviausią perėjimo maršrutą, su kuriuo būtų galima išlaikyti didesnį atstumą nuo bet kokių kliūčių ir jis nesikirstų su zonomis, paprastai skirtomis statyti, važinėti automobiliams arba ten, kur vaikšto daug žmonių.
2. Praėjimo kelias apima manevravimo zoną, esančią 2 m į dešinę ir 2 m į kairę nuo užregistruoto kelio (8.D pav.). Būtina laikytis toliau nurodytų mažiausių atstumų tarp manevravimo vietos ir įvairių sodo elementų:

- 1,10 m atstumu nuo kliūčių, apribotų virtualiais perimetrais arba nepjovimo zonomis (8.A pav.);
- 1,10 m atstumu nuo fiksuotų neapribotų kliūčių arba ištisinių konstrukcinių elementų (8.B pav.);
- 1,10 m atstumu nuo viešųjų kelių (8.C pav.);
- 1,10 m atstumu nuo baseinų (8.E pav.);
- 1,10 m atstumu nuo pėsčiųjų takų (8.F pav.);
- 1,10 m atstumu nuo uolų ar stačių šlaitų (8.G pav.);
- 1,10 m atstumu nuo šaligatvių (8.H pav.).

3. Jei yra siaurų praėjimų, kuriuose negalima laikytis pirmiau nurodytų atstumų, praėjimas turi būti atitvertas nepervažiuojamais barjerais, jei jų dar nėra.

PASTABA: Perėjimo maršrutai, užfiksuoti siauruose praėjimuose, gali būti netinkamai priimami palydovinio signalo, o tai gali turėti įtakos žolės pjovimo roboto veikimo tikslumui.

3.3 KOMPONENTŲ MONTAVIMAS



ELEKTROS PAVOJUS:
Naudokite tik gamintojo tiekiamą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo bloką. Naudojant netinkamai, gali nutrenkti elektra ir (arba) gali perkaisti.



ĮSPĖJIMAS:
Rankų ir kojų įsipjovimo pavojus.
Dėvėkite apsaugines pirštines ir batus, kad išvengtumėte pavojaus įsipjauti rankas ir kojas.



ĮSPĖJIMAS:
Dulkių patekimo į akis pavojus.
Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.



ELEKTROS PAVOJUS:
Prijunkite elektros tiekimą tik baigę visus montavimo darbus. Jei reikia, montavimo metu išjunkite pagrindinį elektros tiekimą.



ELEKTROS PAVOJUS:
Norint prijungti elektrą būtina, kad šalia montavimo zonos būtų įrengtas elektros lizdas. Pasirūpinkite, kad prijungimas prie maitinimo tinklo atitiktų šalies, kurioje naudojama, susijusius įstatymų reikalavimus.



ĮSPĖJIMAS:
Tiekiama grandinė turi būti apsaugota skirtumine rele (RCD), kurios suaktyvinimo srovė ne didesnė nei 30 mA.

3.3.1 Žolės pjovimo roboto įkrovimas sumontavus

Prieš naudodami gaminį pirmą kartą, pilnai įkraukite akumuliatorius (žr. 4.5 skirsn.).

3.4 PALYDOVINĖS NUORODINĖS STOTIES MONTAVIMAS (JEI REIKIA)

Veikimo metu, žolės pjovimo robotas gauna palydovinius korekcijos duomenis, kurie perduodami per „Cloud STIGA“. Palydovinis korekcijos signalas pasiekiamas daugelyje šalių. Svetainėje stiga.com arba programėlėje iš anksto patikrinkite, ar palydovinis korekcijos signalas yra montavimo vietoje. Tuomet, jei palydovinis korekcijos signalas nepasiekiamas montavimo vietoje, reikia sumontuoti palydovinę nuorodinę stotį, kuri naudojama kaip priedas.
Norėdami patikrinti, ar žolės pjovimo roboto montavimo vietoje yra palydovinis korekcijos signalas, vykdykite programėlės („App“) vedlio nurodymus.
Tuomet, jei palydovinis korekcijos signalas nepasiekiamas montavimo vietoje,vykdykite toliau pateiktas instrukcijas, kad sumontuotumėte palydovinę nuorodinę stotį (nepridėta).



ĮSPĖJIMAS:
Saugumui užtikrinti, palydovinės nuorodinės stoties niekada negalima pajudinti užprogramavus virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas. Žolės pjovimo robotas gali išeiti už užprogramuotos darbo zonos. Jei nuorodinė stotis bus patraukta, reikės perprogramuoti iš naujo.



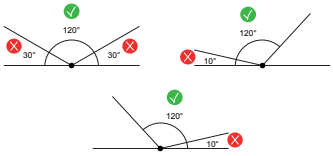
ĮSPĖJIMAS:
Saugumui užtikrinti, virtualių ribų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas buvo atliktas naudojant palydovinį korekcijos signalą ir jei toliau norima žolės pjovimo robotą naudoti su nuorodine palydovine sritimi, reikalingas perprogramavimas. Tokiu pačiu būdu, jei virtualių ribų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas buvo atliktas naudojant nuorodinę palydovinę stotį ir jei toliau norima žolės pjovimo robotą naudoti su palydoviniu korekcijos signalu, reikalingas perprogramavimas.

3.4.1 Patikros montuojant palydovinę nuorodinę stotį

ELEKTROS PAVOJUS: Naudokite tik gamintojo tiekiamą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo bloką. Naudojant netinkamai, gali nutrenkti elektra ir (arba) gali perkaisti.	**ELEKTROS PAVOJUS:** Tiekiama grandinė turi būti apsaugota skirtumine rele (RCD), kurios suaktyvinimo srovė ne didesnė nei 30 mA.
ELEKTROS PAVOJUS: Norint prijungti elektrą būtina, kad šalia montavimo zonos būtų įrengtas elektros lizdas. Pasirūpinkite, kad prijungimas prie maitinimo tinklo atitiktų šalies, kurioje naudojama, susijusius įstatymų reikalavimus.	**ELEKTROS PAVOJUS:** Prijunkite elektros tiekimą tik baigę visus montavimo darbus. Jei reikia, montavimo metu išjunkite pagrindinį elektros tiekimą.
PRIVALOMOS PIRŠTINĖS: Dėvėkite apsaugines pirštines, kad išvengtumėte pavojaus įsipjauti rankas.	**PRIVALOMI AKINIAI:** Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.
ELEKTROS PAVOJUS: Nejunkite maitinimo bloko prie elektros lizdo, jei kištukas arba laidas yra pažeisti. Nejunkite ir nelieskite pažeisto laido pirmiausia jo neišjungę iš elektros tinklo. Jei laidas bus pažeistas, galima prisiliesti prie dalių, kuriomis teka įtampa.	

Palydovinė nuorodinė stotis būtinai turi būti pastatyta zonoje, kurioje visiškai matosi dangus. Palydovinė nuorodinė stotis turi būti įrengiama virš tokių trukdančių elementų, kaip medžiai tiršta laja, gyvatvorės, ribinės sienos, metaliniai užtvarai, pastatai ir tokie atsispindintys paviršiai, kaip vitražai arba metalinės sienos. Reikalinga prijungti prie elektros lizdo (17 pav.).

PASTABA: Dangus laikomas visiškai matomu tuomet, kai jis laisvas mažiausiai 120° kampu visomis kryptimis.



3.4.2 Procedūra montuojant palydovinę nuorodinę stotį

Remiantis 16 pav. palydovinė nuorodinė stotis (A) turi būti montuojama naudojant tvirtinimo laikiklį (E). Maitinimui reikalingas maitinimo blokas (F) ir elektros lizdo jungtis.

Paruoškite maitinimo bloko (F) montavimo zoną taip, kad ji būtų apsaugota nuo saulės spinduliuotės ir jokios atmosferos sąlygos nepermerktų jo vandeniu.

ĮSPĖJIMAS:
Maitinimo laidas, maitinimo blokas, ilgintuvas ir bet kuris kitas gaminiui nepriklausantis elektros laidas turi likti pjovimo zonos išorėje, kad būtų toliau nuo pavojingų judančių dalių ir būti išvengta žalos laidams, galintiems susiliesti su dalimis, kuriomis teka įtampa.

ĮSPĖJIMAS:
Elektros maitinimo laidas ir maitinimo blokas turi būti įrengti taip, kad nekeltų pavojaus vaikams, asmenims arba gyvūnams.

ĮSPĖJIMAS:
Saugumui užtikrinti, palydovinės nuorodinės stoties niekada negalima pajudinti užprogramavus virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas. Žolės pjovimo robotas gali išeiti už užprogramuotos darbo zonos. Jei nuorodinė stotis bus patraukta, reikės perprogramuoti iš naujo.

Reikalavimai ir įpareigojimai:

Bus reikalingi toliau nurodyti komponentai (16 pav.):
(A) Palydovinė nuorodinė stotis;
(E) Tvirtinimo laikiklis;
(H) Stovas laikikliui prie stulpo tvirtinti (H) ir tvirtinimo prie sienos varžtai (nepridėti);
(G) Palydovinės nuorodinės stoties tvirtinimo prie laikiklio varžtai;
(F) Maitinimo blokas;
(L) Ilgintuvas.

Procedūra (18 pav.):

1. Patikrinkite montavimo reikalavimus 3.4.1 skirsn.
2. Pritvirtinkite laikiklį (E) prie sienos (N) naudodami tvirtinimo varžtus (nepridėti), įsitikindami, kad jis sulygiuotas. Jei montuojama prie stulpo (M), naudokite pridėtą stovą (H), kad pritvirtintumėte laikiklį (E).
3. Pritvirtinkite palydovinę nuorodinę stotį (A) prie laikiklio (E) taip, kad jungtis (C) būtų nukreipta į apačią, naudodami varžtus (G). Įsitikinkite, kad stotis yra visiškai horizontalioje padėtyje. Prijunkite palydovinę nuorodinę stotį prie maitinimo bloko (F) arba ilgintuvo naudodami jungtį (C) ir prisukite movą.
4. Pritvirtinkite maitinimo laidą taip, kad nebūtų galima jo sugadinti arba jis nesukeltų pavojaus.
5. Prijunkite maitinimo bloko kištuką (F) prie elektros lizdo.

PASTABA: Viršutinė palydovinės nuorodinės stoties dalis turi būti kuo arčiau sienos arba stulpo viršutinės dalies (18/19 pav.).

PASTABA: Jei reikia, palydovinę nuorodinę stotį maitinantį laidą galima prailginti naudojant prailginimo laidus, kurie tiekiami kaip priedai. Leidžiama naudoti daugiausiai du 5 metrų ilgintuvus arba 15 metrų kabelį.

PASTABA: Kad išvengtumėte trukdžių, palydovinė nuorodinė stotis turi būti montuojama mažiausiai 400 cm atstumu nuo kitų bet kokių netoliese esančių palydovinių nuorodinių stočių.

DĖMESIO:
Paviršius arba stulpas, prie kurio tvirtinama palydovinė nuorodinė stotis, turi būti stabili ir neturi judėti, svyruoti arba suktis, pavyzdžiui, esant stipriam vėjui arba audroms. Palydovinės nuorodinės stoties judėjimas turi įtakos žolės pjovimo roboto veikimo tikslumui.

DĖMESIO:
Montuodami palydovinę nuorodinę stotį, elkitės atsargiai. Kyla pavojus nukristi iš didelio aukščio arba daiktų nukritimo pavojus.

DĖMESIO:
Jei palydovinė nuorodinė stotis pajudinama, reikia programėlėje iš naujo užprogramuoti virtualias ribas, perėjimo maršrutus bei vengtinas zonas.

DĖMESIO:
Įsitikinkite, kad palydovinė nuorodinė stotis yra visiškai horizontalioje padėtyje.

3.5 PRIEŠ SUAKTYVINANT ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTĄ

Kad žolės pjovimo robotas veiktų automatiškai, reikalingi įvairūs nustatymai, kuriuos galima atlikti „iOS“ arba „Android“ mobiliajame įrenginyje (išmaniajame telefone) su įdiegta „STIGA GO“ programėle (23 skirsn.).
„iOS“ skirtą programėlę galima atsisiųsti iš „iOS App Store“. „Android“ skirtą programėlę galima atsisiųsti iš „Google Play Store“.
Pirmo montavimo metu, žolės pjovimo robotą reikia susieti su programėle „STIGA.GO“. Vykdykite programėlės „STIGA.GO“ vedlio nurodymus.

Install Stiga.GO App

Available on the App Store

GET IT ON Google Play

3.5.1 Pirmas prisijungimas

Pirmą kartą prijungus prie programėlės, galima:
- Atidaryti puslapius su informacija apie „STIGA“ pardavimo atstovus ir gaminius.
- Atlikti pirmą registraciją.
- Prisijungti kaip jau užsiregistravusiam naudotojui.

3.5.2 Registracija („sign up“)

Skyriuje „Registracija“ galima užregistruoti naudotoją ir atidaryti visas programėlės funkcijas.
Naudotojas gali atidaryti naudodamas savo „Google“, „Facebook“ ir „Apple“ paskyrą arba sukurti naują paskyrą užpildydamas reikalingus laukelius.
Registracijos procedūrą reikia patvirtinti el. laišku.

3.5.3 Prietaiso susiejimas („Pairing“)

Skyriuje „Prietaiso susiejimas“ naudojant „Bluetooth®“ ryšį galimą susieti savo mobilųjį įrenginį su žolės pjovimo robotu, palydovine nuorodine stotimi (jei yra).

Norint susieti, reikia, kad žolės pjovimo robotas ir palydovinė nuorodinė stotis (jei yra) būtų įjungti ir stovėtų mažesniu nei 8 metrų atstumu nuo mobiliojo įrenginio.
Norėdami susieti naują žolės pjovimo robotą „STIGA“, paspauskite mygtuką „pridėti prietaisą“ (+) ir vadovaukitės procedūra su vedliu.
Baigus susieti, parodomas gaminio pagrindinis puslapis, kuriame galima atidaryti įvairius pateiktus meniu.

PASTABA: jei žolės pjovimo robotas neaptinkamas mobiliuoju įrenginiu, patikrinkite, ar jis jau nėra „Bluetooth®“ ryšiu prijungtas prie kito mobiliojo įrenginio.

3.5.4 Nuotolinis prisijungimas ir SIM kortelės aktyvavimas

Žolės pjovimo robote įrengtas mobiliojo ryšio modulis su SIM kortele, leidžiantis prisijungti prie „STIGA“ debesies ir valdyti žolės pjovimo robotą nuotoliniu būdu. Užbaigus prietaiso susiejimą su naudotojo paskyra, reikia aktyvuoti SIM kortelę.

Procedūra:

Vykdykite PROGRAMĖLĖS („APP“) vedlio nurodymus.

3.5.5 Garažas ir gaminio puslapis („Device page“)

Skyriuje „Garažas“ rodomi visi su naudotojo profiliu susieti „Stiga“ gaminiai.
Susieti gaminiai rodomi slenkant į dešinę ir kairę įvairiais langais.
Galima pasiekti tam tikras kiekvieno iš rodomų gaminių parinktis, leidžiančias:
- Pervadinti arba pašalinti įrenginį iš naudotojo paskyros.
- Pasiekti gaminio informaciją ir vadovus.
- Patikrinti prisijungimo prie mobiliojo tinklo būseną ir žolės pjovimo roboto bei nuorodinės stoties (jei yra) GNSS signalo.
- Atlikti PĮ atnaujinimus.

Skyriuje „Garažas“ galima atidaryti kiekvieno susieto gaminio „Gaminio puslapį“.
Žolės pjovimo roboto gaminio puslapis yra padalytas į tris dalis:
- Robotas.
- Nustatymai.
- Mano sodas.

Skyriuje „Robotas“ galima:
- Patikrinti žolės pjovimo roboto būseną (akumuliatoriaus lygį, veikimo būseną, nustatytą pjovimo režimą).
- Paleisti ir sustabdyti žolės pjovimo robotą.
- Priversti žolės pjovimo robotą grįžti į pradinį tašką.
- Paleisti žolės pjovimo robotą dirbti savarankiškai nepasiekiamoje zonoje.

Skyriuje „Nustatymai“ galima:
- Pasirinkti pjovimo režimą „Vienas pjovimas“ arba „Užprogramuotas“ (jei yra).
- Nustatyti arba pakeisti darbo programą.
- Nustatyti arba pakeisti pjovimo aukštį.
- Paleisti nedarbo žiemą procedūrą žiemos sezono metu.
- Suaktyvinti ir nustatyti lietaus jutiklio jautrumą.
- Suaktyvinkite papildomas funkcijas.

Skyriuje „Mano sodas“ galima:
- Nustatyti virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas vadovaujantis programėlėje pateiktomis procedūromis su vedliu.
- Peržiūrėti sodo žemėlapį su nustatytais elementais ir tikralaikę žolės pjovimo roboto padėtį.
- Nustatykite norimą pjovimo kryptį.
- Paleiskite robotą vejapjovę dirbti tam tikroje sodo teritorijoje.

3.5.6 Žolės pjovimo roboto inicijavimas

Žolės pjovimo roboto inicijavimas yra privalomas ir prašomas programėlėje:
- Paleidžiant gaminį pirmą kartą.
- Kai žolės pjovimo robotas įjungtas arba paleistas.
- Kai žolės pjovimo robotas perkeliamas rankiniu būdu.

Procedūra paleidžiant gaminį pirmą kartą:
1. Paleiskite inicijavimą, kaip reikalaujama programėlėje ir palaukite, kol procedūra bus užbaigta. Žolės pjovimo robotas juda pirmyn vykdydamas tris maždaug 1 m atkarpas.

Procedūra įjungiant arba rankiniu būdu perkeliant žolės pjovimo robotą:
1. Padėkite žolės pjovimo robotą užprogramuotoje zonoje taip, kad jis galėtų judėti pirmyn mažiausiai 3 m, likdamas virtualiose ribose ir nesutikdamas kliūčių.
2. Paleiskite inicijavimą, kaip reikalaujama programėlėje ir palaukite, kol procedūra bus užbaigta. Žolės pjovimo robotas juda pirmyn vykdydamas tris maždaug 1 m atkarpas.

3.5.7 Virtualių ribų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas

Prieš pradėdami programuoti įsitikinkite, kad užbaigėte šiuos etapus: prietaiso susiejimas (3.5.3 skirsn.) ir žolės pjovimo roboto inicijavimas (3.5.6 skirsn.).

Skirtingų zonų ir uždarų vietų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas atliekamas naudojant atitinkamas procedūras su vedliu, pateiktas programėlėje „STIGA.GO“. Procedūrų metu prašoma žolės pjovimo robotą nukreipti rankiniu būdu, einant šalia jo (3.2 skirsn.).

Reikalavimai ir įpareigojimai:
- Prie interneto prijungtas mobilusis „Android“ arba „iOS“ įrenginys (nepridėtas) (20.A pav.).

Robotas gali būti valdomas:
- Per virtualią vairalazdę programėlėje (20.B pav.).

Toliau pateikiami aktualiausi žingsniai:
1. Atsisiųskite programėlę „STIGA GO“, skirtą „Android“ iš „Google Play Store“ arba skirtą „iOS“ prietaisams iš „App Store“.
2. Vadovaukitės programėlėje pateikta roboto paleidimo procedūra.
3. Virtualia vairalazde arba „Trolley“ nukreipkite žolės pjovimo robotą į vietą, kurioje pageidaujate pradėti programavimą.
4. Paspausdami specialų mygtuką pradėkite ribų arba virtualių maršrutų reguliavimą.
5. Virtualia vairalazde nukreipkite žolės pjovimo robotą visą programuojamą perimetrą arba maršrutą. Virtualaus perimetro pradinis taškas ir galutinis taškas turi sutapti. Taip pat galima įrašyti perimetro arba virtualius maršrutus naudojant „taškas į tašką“ metodą. Šiuo atveju, robotas perimetrą arba kelią užrašo kaip tiesių linijų seką tarp naudotojo pasirinktų taškų.

ĮSPĖJIMAS:
Išlaikykite minimalius atstumus nuo kliūčių ir laikykitės nurodymų, pateiktų 3.2.1. skirsn.

6. Patvirtinkite nustatymą.

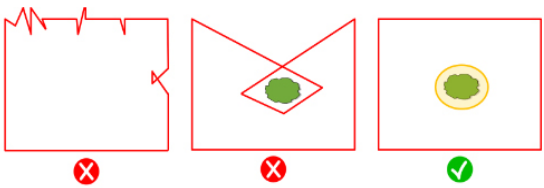
PASTABA: baigus programuoti virtualias ribas, žolės pjovimo robotas įveikia visą virtualų perimetrą, kad patikrintų, ar programavimas buvo atliktas tinkamai.

PASTABA: norint diferencijuotai valdyti skirtingas sodo sritis, galima užprogramuoti daugiau virtualių zonų.

PASTABA: prieš programuojant perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas, reikia užprogramuoti virtualias ribas.

PASTABA: nejudinkite žolės pjovimo roboto ranka. Po bet kokio žolės pjovimo roboto pajudinimo rankomis reikia pakartoti inicijavimo procedūrą.

PASTABA: kad žolės pjovimo robotas tinkamai veiktų, saugokite, kad virtualus perimetras nesusikirstų ir (arba) nepersidengtų.



ĮSPĖJIMAS:
Programuojant virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas, būtina laikytis ne mažesnio kaip 6 metrų atstumo nuo žoliapjovės.

ĮSPĖJIMAS:
Darbo zona arba įrenginio perėjimui naudoti maršrutai turi būti nustatyti taip, kad neapimtų viešų erdvių, paprastai mašinoms statyti ar važinėti skirtų zonų arba ten, kur dažnai vaikšto žmonės, kad būtų išvengta žalos asmenims, daiktams arba transporto priemonių avarijų.

ĮSPĖJIMAS:
Savo saugumui užtikrinti ir norėdamas apsaugoti asmenis, gyvūnus arba daiktus nuo žalos, operatorius privalo iš anksto išmanyti zoną, kurioje žolės pjovimo robotas nukreipiamas rankiniu būdu.
Nukreipdami robotą eikite atsargiai, kad nenukristumėte.

ĮSPĖJIMAS:
Darbo zona ir paprastai zonos, kuriose žolės pjovimo robotas gali naršyti, turi būti aptvertos nepereinama fizine užtvara.
Pritaikykite užtvaras arba stebėkite žolės pjovimo robotą jam veikiant.

3.5.8 Sodo žemėlapis

Skyriuje „Mano sodas“ galima atidaryti sodo žemėlapį ir peržiūrėti:
- Virtualias ribas.
- Vengtinas zonas.
- Perėjimo maršrutus.
- Tikralaikę žolės pjovimo roboto padėtį.
- Susijusi grįžimo maršrutą.

3.5.9 Vienas pjovimas („spot cut“)

Jei nustatyta į „Vienas pjovimas“, žolės pjovimo robotas veikia vadovaudamasis vienu darbo ciklu.

PASTABA: kai žolės pjovimo robotas baigia viso sodo pjovimo ciklą, grįžtą į pradinę padėtį.

PASTABA: kai robotas vejapjovė baigia vienos zonos aprėpties ciklą, jis tiesiogiai pereina prie kitos pjovimo zonos.

3.5.10 Duomenų paketo valdymas

Patikrinkite duomenų paketo naudojimo sąlygas svetainėje Stiga.com.

3.5.11 Klaviatūros blokavimas („App Lock“)

Kad žolės pjovimo robotu negalėtų naudotis vaikai arba leidimo neturintys asmenys, galima užblokuoti klaviatūros veikimą. Šitaip žolės pjovimo robotą galima valdyti tik programėle.

Procedūra:
1. Suaktyvinkite arba išjunkite klaviatūros blokavimo / „App Lock“ funkciją programėlės meniu „nustatymai“.

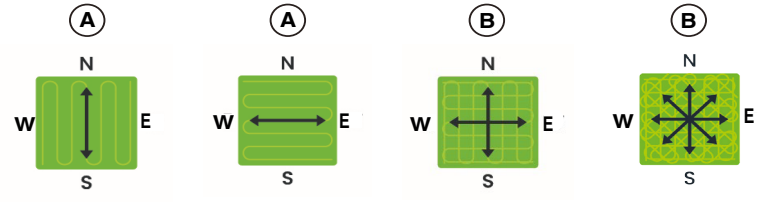
PASTABA: kai funkcija aktyvi, klaviatūros blokavimas lieka aktyvus net tada, jei žolės pjovimo robotas yra išjungtas.

3.5.12 Pageidaujamo naršymo režimo nustatymas

Su funkcija galima nustatyti naršymo režimą, su kuriuo žolės pjovimo robotas juda sode pjaudamas žolę.

Galima pasirinkti skirtingas pjovimo kryptis (A) arba jų kombinuotą režimą (B). Taip pat galima tiksliai nustatyti pasirinktą pjovimo kryptį, kad ji atitiktų bet kokias sodo konstrukcijas ar formas. Reguliuoti galima nuo -90° iki +90° diapazonu, 0,1° tikslumu.

Naudotojo atliktas naršymo režimo keitimas zonoje, kurioje pjovimas buvo pradėtas, bet neužbaigtas, įsigalioja po to, kai susijusios zonos pjovimas baigiamas.



Procedūra:
1. Programėlės meniu „nustatymai“ pasirinkit pageidaujamą naršymo režimą.
2. Jei reikia, pjovimo kryptį reguliuokite mygtukais „+“ ir „-“, kol pasieksite norimą nustatymą.

3.5.13 Krašto pjovimas („Border Cut“)

Jei suaktyvinta, skyriuje „Krašto pjovimas“ įjungiamas sodo krašto ir ne pjovimui skirtų zonų pjovimas. Kraštas pjaunamas žolės pjovimo robotu užbaigus užprogramuotos zonos pjovimą.

Procedūra:

1. Programėlės meniu „nustatymai“ suaktyvinkite funkciją „krašto pjovimas“. Galima funkciją atskirai suaktyvinti kiekvienai virtualiai zonai arba užprogramuotai ne pjovimo zonai.

3.5.14 Lietaus jutiklis

Su funkcija „Lietaus jutiklis“ galima suaktyvinti arba išjungti žolės pjovimo robote esantį lietaus jutiklį.

Procedūra:
1. Programėlės meniu „nustatymai“ suaktyvinkite funkciją.

3.5.15 Programinės įrangos atnaujinimas („Firmware Update“)

Jei yra, apie gaminio PAĮ atnaujinimus pranešama gaminio peržiūros puslapyje „Garažas“.

3.5.16 Profilis / pageidaujamo pardavimo atstovo pasirinkimas / pranešimai

Skyriuje „Profilis“ galima pakeisti paskyros duomenis ir pakeisti slaptažodį.

Skyriuje „Dealer“ galima pasirinkti atitinkamą pagalbos centrą.

Skyriuje „Pranešimai“ galima peržiūrėti pranešimus / informaciją.

3.5.17 Virtualaus perimetro, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas keitimas arba atšaukimas

Skirtingų zonų virtualųjį perimetrą galima keisti dviem būdais:
- Elemento panaikinimas: elementas visiškai panaikinamas ir reikia naujos registracijos.
- galima keisti tik dalį elemento, jo visiškai nepanaikinant.

Jei reikia pakeisti perėjimo maršrutus arba zonas, kurių reikia vengti, juos reikia panaikinti ir iš naujo užregistruoti.

Procedūra:
1. Jei norite ištrinti žemėlapio elementą, pasirinkite jį programos meniu „nustatymai“ ir paspauskite mygtuką „šalinti“.
2. Norėdami pakeisti virtualųjį perimetrą, programėlės meniu „Nustatymai“ pasirinkite norimą virtualiąją zoną ir paspauskite mygtuką „Redaguoti“. Tada atlikite programėlės vedlio nurodytus veiksmus.

3.5.18 Sodo zonų pjovimo prioriteto nustatymas

Skirtingos virtualios sodo zonos pjaunamos tokia tvarka, kokia jos užregistruotos.

Galima keisti atskirų zonų pjovimo prioritetą, kad būtų pakeista jų pjovimo tvarka.

Procedūra:

1. Programėlės meniu „Nustatymai“ pasirinkite pageidaujamą virtualią pjovimo zoną ir vilkite ją į norimą vietą zonų sąraše.

PASTABA: Kiekvienoje sodo teritorijoje taip pat nurodomas pjovimo baigtumo procentas, todėl galima nustatyti, kurios teritorijos jau visiškai nupjautos ir šiuo metu pjaunamos teritorijos progresą.

3.5.19 Laikina nepjovimo zona (jei yra)

Funkcija „Laikina nepjovimo zona“ leidžia laikinai neįtraukti į pjovimo zoną tam tikros sodo dalies. Pasirenkama sritis turi būti perimetro dalis tarp dviejų naudotojo pasirinktų taškų A ir B ir juos jungiančios tiesiosios atkarpos. Pasirinkta sritis negali kirstis su perėjimo maršrutais.
Žolės pjovimo robotas neįvažiuos į draudžiamą zoną, kol nesibaigs nustatytas laikas, bet toliau dirbs kitose sodo dalyse.

Procedūra:

1. Programėlės meniu „Nustatymai“ pasirinkite funkciją.
2. Vadovaudamiesi programėlės vedlio nurodymais, pasirinkite sodo dalį, kurią reikia apeiti, ir nustatykite pageidaujamą trukmę.

3.5.20 Laikymasis atokiau („stay away“) (jei yra)

Funkcija „Laikymasis atokiau“ („Stay Away“) leidžia laikinai neįtraukti tam tikros sodo dalies į pjovimo zoną. Pasirenkama sritis yra naudotojo pasirinkto spindulio apskritimas, kurio centras yra mobiliojo prietaiso GPS padėtis arba virtualiame žemėlapyje pasirinktas taškas. Pasirinkta sritis negali kirstis su perėjimo maršrutais. Žolės pjovimo robotas neįvažiuos į draudžiamą zoną, kol nesibaigs nustatytas laikas, bet toliau dirbs kitose sodo dalyse.

Procedūra:
1. Programėlės meniu „Nustatymai“ pasirinkite funkciją.
2. Vadovaudamiesi programėlės vedlio nurodymais, pasirinkite sodo dalį, kurią reikia apeiti, ir nustatykite pageidaujamą trukmę.

PASTABA: Jei apskritimo centrui nustatyti naudojama mobiliojo prietaiso GPS padėtis, šio taško, taigi ir ne pjovimo srities, padėtis priklauso nuo GPS signalo, gaunamo iš mobiliojo prietaiso, tikslumo, kuris paprastai yra +/- 5 metrai.

4. VEIKIMAS

Reikalavimai ir įpareigojimai:
- Palydovinės nuorodinės stoties montavimas (jei reikia) (žr. 3.4 skirsn.).
- Pradinis žolės aukštis žolės pjovimo roboto veikimo intervale: 20-95 mm.
- Akumuliatoriai įkrauti (žr. 4.5 skirsn.).
- Virtualių ribų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas (žr. 3.5.7 skirsn.).
- Tinkamai nustatytas pjovimo aukštis (žr. 4.7 skirsn.).

4.1 PALEIDIMUI VEIKTI REIKALINGI KOMPONENTAI

1. Mobilusis įrenginys (nepridėtas) (4.C pav.).
2. Akumuliatoriai (tiekiami įsigijus mašiną) (4.B pav.).
3. Įkroviklis (pridedama prie mašinos) (4.A pav.).
4. Nuotolinio valdymo pultas (priedas – nepridėta) (4.D pav.).

4.2 APSAUGOS SISTEMŲ PALEIDŽIANT ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTĄ PATIKRA

Norint paleisti žolės pjovimo robotą, reikia užprogramuoti virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas (žr. 3.5.7 skirsn.).

Reikalavimai ir įpareigojimai:
- Apsauginis raktas.

Procedūra:
1. Patikrinkite, ar apsauginis raktas įstatytas. Jei jis ištrauktas, žolės pjovimo robotas nepasileidžia.
2. Patikrinkite, ar stabdymo mygtukas **„STOP“** nėra aktyvus. Jei nuspaudžiamas, sustabdo žolės pjovimo robotą ir atidaro valdymo skydelio (D) apsauginį dangtį.
3. Patikrinkite, ar žolės pjovimo robotas tinkamai padėtas ant žemės. Jei nuolydis per didelis (≥ 27 %) arba yra pakilimų, nuolydžio jutikliai (nuolydžio matuoklis) sustabdo žolės pjovimo roboto veikimą.

4.3 ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTO RANKINIS VEIKIMAS

Šiame režime žolės pjovimo robotas atlieka darbo ciklą, grįžta į pradinę vietą ir lieka iki sekančio rankinio paleidimo.

Norint naudoti mašiną, reikia užprogramuoti virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas (žr. 3.5.7 skirsn.).

Procedūra:
1. Palikite žolės pjovimo robotą montavimo perimetro viduje.
2. Paspauskite mygtuką **„STOP“** (2.D pav.), kad atidarytumėte dangtį (3.A pav.) ir pasiektumėte valdymo pultą (3.B pav.).
3. Paspauskite mygtuką **„ON/OFF“** (3.E pav.) 5 sekundes, kad įjungtumėte žolės pjovimo robotą.
4. Paspauskite mygtuką **„REŽIMO PASIRINKIMAS“** (3.F pav.), kol pradės mirksėti viena piktograma **„VIENAS DARBO CIKLAS“** (3.L pav.).
5. Paspauskite mygtuką **„PATVIRTINTI“** (3.G pav.). Piktograma (3.L pav.) pradeda degti nuolat, kad patvirtintų veiksmą.
6. Uždarykite dangtį (3.A pav.).
7. Žolės pjovimo robotas pradės dirbti.

PASTABA: jei nuspaudus mygtuką **„PATVIRTINTI“**, nuspaudžiamas mygtukas **„REŽIMO PASIRINKIMAS“**, su pasirinktomis funkcijomis susijusios piktogramos pradės iš naujo mirksėti ir prašys patvirtinti ką tik pasirinktą funkciją. Paspauskite mygtuką **„PATVIRTINTI“** . Piktogramos vėl pradės degti nuolat.



DĖMESIO:
Jei dangtis atidaromas darbo metu, su pasirinktomis funkcijomis susijusios piktogramos mirksi nurodydamos, kad reikia pirmiausia patvirtinti veiksmą ir tik tada uždaryti dangtį. Jei dangtis uždaromas nepaspaudus mygtuko „PATVIRTINTI“, robotas neatlieka jokio veiksmo iki naujos naudotojo komandos.

4.4 ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTE ESANČIŲ KOMANDŲ APRAŠYMAS

Komandų, indikatorių ir jų funkcijos sąrašas:

- Mygtukas **„STOP“** (2.D pav.): skirtas saugiai sustabdyti žolės pjovimo robotą.
- **„APSAUGINIS MYGTUKAS“ – AVARINIS MYGTUKAS** (2.E pav.): avariniu atveju galima iš karto sustabdyti įrenginį.
  Mygtukas turi dvi padėtis:



1. Suaktyvinimas: paspaudus avarinį mygtuką, pjovimo įtaisų ir traukimo valdymo varikliai sustoja.



2. Suaktyvinimas iš naujo: pasukite avarinį mygtuką pagal laikrodžio rodyklę, kad atstatytumėte visas funkcijas. Norėdami paleisti įrenginį iš naujo, pakartokite paleidimo procedūrą raktu (4.2 skirsn.).

PASTABA: Jei suaktyvintas avarinis mygtukas, įrenginio paleisti neįmanoma.



ĮSPĖJIMAS:
Avarinio mygtuko niekada nereikia naudoti kaip įprasto metodo įrenginiui sustabdyti.

- **„APSAUGINIS RAKTAS“** (3.C pav.): skirtas saugiai išjungti žolės pjovimo robotą.
- Mygtukas **„ON/OFF“** (3.E pav.): skirtas įjungti ir išjungti žolės pjovimo robotą bei atstatyti pavojaus signalus.
- Mygtukas **„REŽIMO PASIRINKIMAS“** (3.F pav.): skirtas pasirinkti žolės pjovimo roboto darbo režimą ir įjungti grįžimą į pradinį tašką.
- Mygtukas **„PATVIRTINTI“** (3.G pav.): skirtas patvirtinti nustatytą darbo režimą.
- Šviečianti piktograma **„SUPLANUOTA PROGRAMA“** (3.I pav.): skirta peržiūrėti suplanuotos programos nustatymą (jei yra).
- Šviečianti piktograma **„VIENAS PJOVIMAS“** (3.L pav.): skirta peržiūrėti vieno darbo ciklo nustatymą.
- Šviečianti piktograma **„GRĮŽIMAS Į PRADINĮ TAŠKĄ“** (3.H pav.): skirta peržiūrėti priverstino grįžimo į žolės pjovimo roboto pradinį tašką nustatymą.
- Mygtukas **„BLUETOOTH®“** (3.M pav.): naudoja tik aptarnavimo centras diagnostikos veiksmams.
- Šviečianti piktograma **„PAVOJAUS SIGNALAS“** (3.N pav.): skirta peržiūrėti pavojaus signalo būsenas.
- Šviečianti piktograma **„AKUMULIATORIUS“** (3.O pav.): skirta peržiūrėti akumuliatoriaus įkrovimą.

4.4.1 Saugus sustabdymas - „Stop“ mygtukas

Mygtukas **„STOP“** yra komanda, kuri sustabdo žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis, kad ir kokia būtų jo veikimo būsena.

Procedūra:
1. Paspauskite mygtuką **„STOP“** robotui judant arba tuomet, kai jis jau sustojęs.
2. Nuspaudus mygtuką **„STOP“**, žolės pjovimo robotas sustoja ir atsidaro dangtis, todėl galima pasiekti kitas roboto komandas.

4.4.2 Saugus išjungimas - apsauginis raktas

Ištraukus apsauginį raktą, galima saugiai išjungti žolės pjovimo robotą.

ĮPAREIGOJIMAS:
Prieš kiekvieną pjovimo valymo, gabenimo ir priežiūros veiksmą, visada ištraukite apsauginį raktą.

Procedūra:
1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad atidarytumėte dangtį ir pasiektumėte valdymo skydelį.
2. Spauskite išjungimo mygtuką kelias sekundes ir palaukite, kol užges to paties mygtuko šviesos diodas.
3. Tik išsijungus šviesos diodui, ištraukite apsauginį raktą, kad išjungtumėte žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis. Laikykite apsauginį raktą saugioje vietoje.
4. Atlikę priežiūros darbus, įkiškite apsauginį raktą, kad galėtumėte įjungti žolės pjovimo robotą.

4.4.3 Įjungimas ir išjungimas - „ON/OFF“ mygtukas

Mygtukas **„ON/OFF“**: skirtas rankiniu būdu įjungti ir išjungti žolės pjovimo robotą.

Procedūra:
1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad atidarytumėte dangtį ir pasiektumėte valdymo skydelį.
2. 5 sekundes spauskite mygtuką **„ON/OFF“**, kad įjungtumėte arba išjungtumėte žolės pjovimo robotą.

PASTABA: Norint įjungti žolės pjovimo robotą, reikia, kad apsauginis raktas būtų įstatytas.

PASTABA: Jei yra aktyvių pavojaus signalų, dukart nuspaudus mygtuką **„ON/OFF“**, pavojaus signalai nustatomi iš naujo.

4.4.4 Vieno darbo ciklo pasirinkimas / priverstinis grįžimas į pradinę vietą – režimo pasirinkimo mygtukas

Žolės pjovimo robotas elgiasi pagal galimus toliau aprašytus pasirinkimus.

KLAVIATŪROS PASIRINKIMO IR ROTOBOTO VEIKIMAS

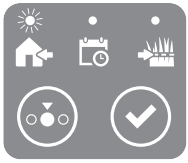
VIENAS DARBO CIKLAS

Žolės pjovimo robotas įvykdo vieną priverstinį darbo ciklą ir grįžta į pradinę vietą.
Žolės pjovimo robotas lieka bazėje, kol naudotojas atlieka veiksmus rankiniu būdu.



GRĮŽIMAS Į PRADINĘ VIETĄ

Žolės pjovimo robotas grįžta į pradinę vietą.
Žolės pjovimo robotas lieka bazėje, kol naudotojas atlieka veiksmus rankiniu būdu.



Procedūra:
1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad atidarytumėte dangtį ir pasiektumėte valdymo skydelį.
2. Spauskite mygtuką **„REŽIMO PASIRINKIMAS“**, kol pradės mirksėti su norimomis suaktyvinti funkcijomis susijusios piktogramos. Su pasirinktomis funkcijomis susijusios piktogramos mirksi.
3. Paspauskite mygtuką **„PATVIRTINTI“** . Su pasirinktomis funkcijomis susijusios funkcijos pradeda degti nuolat, kad patvirtintų veiksmą.

4. Uždarykite dangtį.
5. Žolės pjovimo robotas pradės dirbti pagal nustatytą režimą.

PASTABA: Jei nuspaudus mygtuką **„PATVIRTINTI“**, nuspaudžiamas mygtukas **„REŽIMO PASIRINKIMAS“**, su pasirinktomis funkcijomis susijusios piktogramos pradės iš naujo mirksėti ir prašys patvirtinti ką tik pasirinktą funkciją. Paspauskite mygtuką **„PATVIRTINTI“** . Piktogramos vėl pradės degti nuolat.



DĖMESIO:
Jei dangtis atidaromas, tiek darbo metu, tiek robotui esant pradinėje vietoje, su pasirinktomis funkcijomis susijusios piktogramos mirksi nurodydamos, kad reikia pirmiausia patvirtinti veiksmą ir tik tada uždaryti dangtį. Jei dangtis uždaromas nepaspaudus mygtuko „PATVIRTINTI“, robotas neatlieka jokio veiksmo iki naujos naudotojo komandos.

PASTABA: Jei roboto akumuliatorius išsekęs, akumuliatoriaus piktograma mirksi raudona spalva nurodydama, kad negalima atlikti pasirinkto veiksmo.

PASTABA: Žolės pjovimo robotas įsijungia tik uždarius dangtį.

4.4.5 „Bluetooth®“ būsenos peržiūra – „Bluetooth®“ mygtukas

Žolės pjovimo robotas automatiškai valdo „Bluetooth®“ ryšį su išoriniais mobiliaisiais įrenginiais. „Bluetooth®“ ryšys pasiekiamas bet kuriuo metu, kai žolės pjovimo robotas įjungiamas. Vienu metu per „Bluetooth®“ ryšį prie žolės pjovimo roboto galima prijungti tik vieną mobilųjį įrenginį. Žolės pjovimo robotas automatiškai atsijungia nuo įrenginio išjungus programėlę. Mygtuką **„Bluetooh®“** naudoja tik aptarnavimo centras diagnostikos veiklai.

PASTABA: Norėdami susieti įrenginį su žolės pjovimo robotu naudodami „Bluetooth®“, žr. 3.5.3 skirsn. „Pairing“ (susiejimas).

4.4.6 Pavojaus signalo būsenų peržiūra - pavojaus signalo piktograma

Šviečianti piktograma **„PAVOJAUS SIGNALAS“** nurodo veikimo sutrikimą.

Procedūra:
1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad atidarytumėte dangtį ir pasiektumėte valdymo skydelį.
2. Pavojaus signalo būseną patikrinkite šviečiančia raudona piktograma, kuri gali degti nuolat arba mirksėti.
3. Jei piktograma (N) neišsijungia, išjunkite žolės pjovimo robotą mygtuku **„ON/OFF“**, palaukite kelias sekundes ir vėl įjunkite žolės pjovimo robotą mygtuku **„ON/OFF“**. Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą.

PASTABA: Duomenys apie sutrikimus rodomi programėlėje.

PASTABA: Kai kurių tipo klaidas galima atstatyti nuotoliniu būdu, naudojant programėlę.

PASTABA: Kai kurių rūšių klaidų negalima atstatyti nuotoliniu būdu ir jos būtinai turi būti atstatytos naudojant žolės pjovimo roboto programėlę, atsižvelgiant į Europos saugos standartą EN-50636.

4.5 AKUMULIATORIAUS ĮKROVIMAS

PASTABA: Įkrauti galima tik naudojant akumuliatoriaus įkroviklį (4.A pav.). Kitokios įkrovimo sistemos gali nepataisomai sugadinti akumuliatorių.

PASTABA: Rekomenduojama įkrovimo temperatūra yra 4–40 °C.

4.5.1 Akumuliatoriaus įkrovos peržiūra- akumuliatoriaus piktograma

Šviečianti piktograma „**AKUMULIATORIUS**“ leidžia peržiūrėti akumuliatoriaus įkrovimo būseną.

Procedūra:

1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad atidarytumėte dangtį ir pasiektumėte valdymo skydelį.
2. Šviečiančia piktograma patikrinkite akumuliatoriaus įkrovimo būseną:
   - Mėlyna piktograma: akumuliatorius įkrautas (įkrovos lygis > 40 %).
   - Raudona piktograma: akumuliatorius senka (įkrovos lygis 15–40 %).
   - Raudona mirksinti piktograma: akumuliatorius išsekęs (įkrovos lygis < 15 %).
3. Jei žolės pjovimo robotas yra įkrovimo etape, šviečianti piktograma mirksi (3.O pav.) mėlyna spalva.

PASTABA: Jei nuspaudus akumuliatoriaus piktogramos valdiklį (3.O pav.) akumuliatoriaus piktograma greitai mirksi raudona spalva, veiksmo negalima atlikti ir bus reikalinga įkrauti akumuliatorių rankiniu būdu (žr. 4.5.3 skirsn.).

4.5.2 Vidinių mašinos akumuliatorių įkrovimas

Su procedūra **„AKUMULIATORIAUS ĮKROVIMAS“** galima įkrauti žolės pjovimo robotą rankiniu būdu:

1. Pastatykite žolės pjovimo robotą šalia elektros lizdo.
2. Paspauskite mygtuką **„STOP“** (2.D pav.), kad atidarytumėte dangtį (3.A pav.) ir pasiektumėte valdymo pultą (3.B pav.).
3. Ištraukite raktą (3.C pav.).
4. Prijunkite tiekiamą įkroviklį prie įkrovimo lizdo (4.A pav.) su atitinkamos jungties tvirtinimo bajonetine jungtimi (9.A pav.).
5. Prijunkite akumuliatorių įkroviklį prie elektros lizdo įkišdami atitinkamą kištuką (9.B pav.).
6. Šviečianti piktograma **„AKUMULIATORIUS“** (3.O pav.) mirksi mėlyna spalva, žolės pjovimo robotas įkraunamas.
7. Uždarykite dangtį (3.A pav.).
8. Palikite žolės pjovimo robotą įkrauti, kol akumuliatoriai bus visiškai įkrauti.
9. Visiškai įkrovę, atjunkite įkroviklį nuo įkrovimo lizdo akumuliatorių įkroviklio.
   - Pasukite jungties žiedą prieš laikrodžio rodyklę (9.C pav.);
   - Ištraukite jungtį (9.D pav.).

Įkraunant akumuliatoriaus indikatoriaus šviesos diodai (3.O pav.) palaipsniui mirksi. Pasiekus kiekvieną atskirą įkrovos ribą, atitinkamas šviesos diodas lieka nuolat degti, o tuo tarpu, kiti mirksi ir toliau.

PASTABA: Akumuliatorius įkrauti prieš sandėliuojant žiemą reikia taip, kaip nurodyta 6.2 skirsn.

4.5.3 Mašinos išorėje esančių akumuliatorių įkrovimas saugiomis sąlygomis

Akumuliatorių galima įkrauti savarankiškai, naudojant tą patį įkroviklį, kuris naudojamas ir mašinai įkrauti:

1. Išimkite akumuliatorių iš mašinos (11.E pav.);
2. padėkite akumuliatorių sausoje, saugioje ir stabilioje vietoje;
3. nuimkite guminį apsauginį jungties dangtelį;
4. prijunkite įkroviklį prie elektros lizdo įkišdami atitinkamą kištuką;
5. prijunkite pridedamą akumuliatoriaus įkroviklį prie akumuliatoriaus įkrovimo lizdo su atitinkamu durtuvu atitinkamai jungčiai pritvirtinti. Skaitykite akumuliatoriaus savininko vadovą.

PASTABA: Įkrovimo metu visos mašinos funkcijos yra išjungtos.

ĮSPĖJIMAS:
Nekraukite atskiro mašinoje esančio akumuliatoriaus.

PASTABA: Žolės pjovimo roboto akumuliatoriai yra greitai gendantys elementai, todėl laikui bėgant jo įkrovimo talpa mažėja, todėl mažėja roboto vejapjovės veikimo nuotolis, o jo veikimas nesumažėja.

4.6 AKUMULIATORIŲ ĮDĖJIMAS IR IŠĖMIMAS IŠ MAŠINOS



ĮSPĖJIMAS:
Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.).

4.6.1 Akumuliatorių įdėjimas

1. Atidarykite akumuliatorių dangtelį (10 pav.). Atidarius variklio dangtį, mašina išsijungia automatiškai.
2. Įstatykite akumuliatorių į lizdą (11.A pav.).
3. Prijunkite jungtį prie mašinos, paspausdami iki galo (11.B pav.).
4. Akumuliatorių skyriaus uždarymas (10 pav.).
5. Norėdami pradėti darbą, iš naujo paleiskite mašiną.

4.6.2 Akumuliatorių ištraukimas

1. Atidarykite akumuliatorių dangtelį (10 pav.).
2. Pasukite jungties žiedą prieš laikrodžio rodyklę (11.C pav.).
3. Ištraukite jungtį (11.D pav.).
4. Ištraukite akumuliatorių iš lizdo (11.E pav.).
5. Akumuliatorių skyriaus uždarymas (10 pav.).

4.7 PJOVIMO AUKŠČIO REGULIAVIMAS

Procedūra **„PJOVIMO AUKŠČIO REGULIAVIMAS“** aprašo, kaip reguliuoti pjovimo peiliukų aukštį. Norėdami sureguliuoti pjovimo aukštį, vadovaukitės PROGRAMĖLĖJE pateikta procedūra su vedliu.



ĮSPĖJIMAS:
nelieskite pjovimo įrenginio tuomet, kai reguliuojamas pjovimo aukštis.



ĮSPĖJIMAS:
Kad garantuotumėte tinkamą peilių aukščio reguliavimo sistemos veikimą, įsitikinkite, kad netoli peiliukų arba peiliuko variklio apsauginio krieptuvo nesikaupia žolės likučių ar nešvarumų.

4.8 KAMEROS MODULIS, „LIDAR“ JUTIKLIŲ MODULIS IR ULTRAGARSINIS MODULIS

Su kameros moduliu (22.A pav.), „Lidar“ moduliu ir ultragarsiniu moduliu (žr. 2.2 skirsn.) žolės pjovimo robotas sugeba atpažinti darbo zonoje esančias kliūtis ir atpažinti pjovimo kraštą, kad išvengtų darbo zonoje esančių kliūčių ir pagerintų navigacijos eksploatacines savybes (22 pav.).

Procedūra:

1. Vadovaukitės programėlės („APP“) „Stiga.GO“ procedūra su vedliu ir sureguliuokite kameros modulio, „Lidar“ modulio, ultragarsinio modulio veikimo parametrus bei suaktyvinkite papildomas funkcijas.

PASTABA: Privatumui apsaugoti, veikimo metu kameros modulio užfiksuotos nuotraukos ir vaizdo įrašai žolės pjovimo roboto išanalizuojami realiuoju laikui ir neišsaugomi žolės pjovimo roboto vidinėje atmintyje.

PASTABA: Kliūčių ir darbo zonos ribų patvirtinimo efektyvumas priklauso nuo daugelio veiksnių: objekto formos ir matmenų, apšvietimo sąlygų, objektyvo švaros ir nusidėvėjimo, žolės sluoksnio tipo, atmosferos sąlygų ir t. t.

PASTABA: Jei žolės sluoksnio aukštis per didelis, kameros modulis gali įvertinti augaliją kaip kliūtį. Jei žolės pjovimo robotas nuolat sustoja arba pakeičia kryptį dėl aukštos žolės, reikia sumažinti žolės aukštį naudojant tradicinę žoliapjovę.

PASTABA: Visada išlaikykite kameros modulio lęšį švarų, kad patikros sistema galėtų veikti tiksliai.

ĮSPĖJIMAS:
Kameros modulis gali nesugebėti aptikti objektų, jei jie yra visiškai apgaubti arba padengti augalija, pavyzdžiui, jei žolė aukšta arba tanki.

ĮSPĖJIMAS:
Nežiūrėkite tiesiai į kameros modulio šviesos diodų iliuminatorių, kad išvengtumėte regos pažeidimų.

4.9 NUORODINĖS PALYDOVINĖS STOTIES VEIKIMAS - BŪSENĄ NURODANTI ŠVIEČIANTI LEMPUTĖ (JEI YRA)

Palydovinė nuorodinė stotis apatinėje dalyje turi šviečiančią lemputę (R) (21 pav.), kuri užsidega, kaip pateikta toliau:

- Lemputė išjungta: nuorodinė stotis išjungta arba lemputė išjungta naudojant programėlę („APP“).
- Mirksinti žalia lemputė: vyksta palydovų nuskaitymas, palaukite kelias minutes, kol stotis bus paruošta. Šiame etape neįmanoma užregistruoti virtualaus perimetro arba paleisti žolės pjovimo robotą dirbti. Jei lemputė mirksi ilgai (ilgiau nei 30 min.), stotis sumontuota netinkamai. Iš naujo sumontuokite stotį, vadovaudamiesi instrukcijomis, aprašytomis 3.4.2 skirsn.
- Nuolat šviečianti žalia lemputė: nuorodinė stotis paruošta naudoti. Galima užregistruoti virtualų perimetrą ir paleisti žolės pjovimo robotą dirbti.
- Mirksinti geltona lemputė: nuorodinė stotis neprijungta prie korinio ryšio tinklo. Neįmanoma užregistruoti virtualaus perimetro arba paleisti žolės pjovimo robotą dirbti. Įsitikinkite, kad baigėte produkto susiejimo etapą per programėlę („APP“) (žr. 3.5 skirsn.). Jei problema išlieka, iš naujo paleiskite nuorodinę stotį (atjunkite ją nuo elektros tinklo ir po 30 sek. vėl prijunkite).

Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą.

- Raudona mirksinti lemputė: nuorodinėje stotyje įvyko gedimas. Kreipkitės į aptarnavimo centrą.

5. TECHNINĖ PRIEŽIŪRA

ĮSPĖJIMAS:
Naudokite tik originalias atsargines detales.

ĮSPĖJIMAS:
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.

ĮSPĖJIMAS:
Rankų ir kojų įsipjovimo pavojus.
Kad išvengtumėte nelaimingų atsitikimų, naudokite apsaugines pirštines ir batus.

ĮSPĖJIMAS:
Dulkių patekimo į akis pavojus.
Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.

DĖMESIO:
Jei bus naudojama per daug vandens, jis gali prasiskverbti ir sugadinti elektrinius komponentus.

DRAUDIMAS:
Nenaudokite suslėgto vandens srovių.

DRAUDIMAS:
Kad nepataisomai nesugadintumėte elektrinių ir elektroninių komponentų, nemerkite dalies arba viso žolės pjovimo roboto į vandenį.

DRAUDIMAS:
Neplaukite vidinių roboto dalių, kad nesugadintumėte elektroninių ir elektrinių komponentų.

DRAUDIMAS:
Nenaudokite tirpiklių arba benzino, kad nesugadintumėte dažytų paviršių ir plastikinių komponentų.

DRAUDIMAS:
Norėdami išvalyti kameros modulio objektyvą ir jutiklius, naudokite tik minkštą, nežymiai sudrėkintą šluostę. Jokių būdu nenaudokite šepečių, grandiklių, abrazyvinių kempinių arba cheminių tirpiklių.

5.1 PLANINĖ PRIEŽIŪRA

Kad geriau veiktų ir tarnautų ilgiau, būtinai gaminį reguliariai valykite ir pakeiskite susidėvėjusias dalis. Atlikite veiksmus lentelėje nurodytu dažnumu.

DAŽNIS	KOMPONENTAS	VEIKSMO TIPAS	NUMERIS
Prieš kiekvieną naudojimą ir ne rečiau kaip kas 8 darbo valandas	Peilis	Nuvalykite ir patikrinkite pjovimo įtaiso peilio efektyvumą.	Žr. 5.3 skirsn.
		Jeigu pjovimo įtaiso peilis yra sulenktas dėl susitrenkimo arba jei yra susidėvėjęs, jį pakeiskite.	Kreipkitės į įgaliotąjį aptarnavimo centrą
	Įkrovimo kontaktai	Nuvalykite ir pašalinkite galimas oksidacijas.	Žr. 5.3 skirsn.
	Kameros ir jutiklių modulis	Nuvalykite lęšį	Žr. 5.3 skirsn.
Kas mėnesį arba kas 100 pjovimo valandų	Žolės pjovimo robotas	Atlikti valymą	Žr. 5.3 skirsn.
	Maitinimo laidai	Patikrinkite susidėvėjimą ir būklės pablogėjimą, jei reikia, pakeiskite	Kreipkitės į įgaliotąjį aptarnavimo centrą
Pasibaigus pjovimo sezonui arba kas pusmetį, jei žolės pjovimo robotas nenaudojamas	Akumuliatoriai	Įkraukite akumuliatorius prieš sandėliuodami	Žr. 5.4 skirsn.

Reikia kas metus atlikti techninę priežiūrą įgaliotame aptarnavimo centre, kad žolės pjovimo robotas išliktų geros veikimo būklės.
Techninio aptarnavimo metu atliekamos įvairios patikros, įskaitant šias:

- žolės pjovimo roboto vidaus ir išorės valymas;
- bendra žolės pjovimo roboto būsenos patikra;
- susidėvėjusių dalių pakeitimas;
- akumuliatorių būsenos patikra;
- veržimo momentų patikra;
- sutrenkimo ir kėlimo mechanizmų ir jų apsauginių pūstuvėlių patikra ir (jei reikia) pakeitimas;
- peilio variklio apsauginės gumos krieptuvo patikra ir, jei reikia, pakeitimas norint išlaikyti specialią apsaugą nuo vandens pateikimo;
- akumuliatorių dangčio uždarymo tarpiklių ir akumuliatorių skyriaus pakeitimas norint išlaikyti specialią apsaugą nuo vandens patekimo.

PASTABA: bet kokiems gedimams todėl, kad nebuvo atlikta metinė techninė patikra, nebus taikoma garantija.

5.2 PJOVIMO ĮTAISO TECHNINĖ PRIEŽIŪRA

ĮSPĖJIMAS:
Nelieskite pjovimo įtaiso, kol neištrauksite uždegimo rakto ir pjovimo įtaisas visiškai nesustos. Atkreipkite dėmesį, ar pjovimo įtaisas gali judėti net tada, jei raktas buvo ištrauktas (modeliams su akumuliatoriumi).

DĖMESIO:
Visos operacijos, susijusios su pjovimo įtaisais (išmontavimas, galandimas, subalansavimas, remontas, sumontavimas ir/arba pakeitimas) yra labai atsakingi darbai, reikalaujantys specifinių žinių ir tam tikros įrangos panaudojimo; saugumo sumetimais šias operacijas reikia visada atlikti specializuotame techninio aptarnavimo centre.

DĖMESIO:
Visada pakeisti pažeistą, sulankstytą ar susidėvėjusį pjovimo įtaisą, kartu su jo varžtais, tokiu būdu bus išlaikytas subalansavimas.

SVARBU *Visada naudoti tik originalius pjovimo įtaisus, kurių kodai yra nurodyti lentelėje „Techniniai duomenys“ arba skyriuje „Priedai pagal užsakymą“.*

5.3 VALYMAS

5.3.1 Produkto valymas

ĮSPĖJIMAS:
Rankų ir kojų įsipjovimo pavojus.
Kad išvengtumėte nelaimingų atsitikimų, naudokite apsaugines pirštines ir batus.

ĮSPĖJIMAS:
Dulkių patekimo į akis pavojus.
Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.

• Reikalavimai ir įpareigojimai:

- Kempinė
- Neutralus muilas
- Šepetys
- Vanduo
- Sausa šluostė
- Pirštinės
- Akiniai



PRIVALOMOS PIRŠTINĖS:
Dėvėkite apsaugines pirštines, kad išvengtumėte pavojaus įsipjauti rankas.



PRIVALOMI AKINIAI:
Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.

• Bendroji informacija:

Po kiekvieno naudojimo atlikti valymo darbus, laikantis šių nurodymų: (12 pav.)

- Nenaudokite vandens srovių ir nešlapinkite akumuliatorių bei elektrinių komponentų.
- Nuimkite žolės nešvarumus ir purvo sankaupas važiuoklės viduje.
- Visada įsitikinti, ar oro angos yra neužsikimšusios sankaupomis.

- Rėmo valymui nenaudokite stiprių valiklių.
- Siekiant sumažinti gaisro riziką, nuo mašinos pašalinkite žolės, lapų likučius arba tepalo perteklių.
- Pakelti dangtį ir suslėgtu oru išvalyti bet kokius virš akumuliatorių susikaupusius nešvarumų arba žolės likučius.

• Procedūra:

1. Paspauskite mygtuką **„STOP“**, kad sustabdytumėte žolės pjovimo robotą, atidarykite apsauginį dangtį (B).
2. Atjunkite nuo elektros tinklo.
3. Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.).
4. Nuvalykite visus žolės pjovimo roboto išorinius paviršius drungname vandenyje sudrėkinta kempine ir neutraliu muilu.
5. Minkšta šluoste nuvalykite kameros modulio lęšį, „Lidar“ jutiklius ir ultragarsinį modulį stengdamiesi nesubraižyti stiklinio paviršiaus.



DĖMESIO:
Jei bus naudojama per daug vandens, jis gali prasiskverbti ir sugadinti elektrinius komponentus.



DĖMESIO:
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.



DRAUDIMAS:
Nenaudokite suslėgto vandens srovių.



DRAUDIMAS:
Kad nepataisomai nesugadintumėte elektrinių ir elektroninių komponentų, nemerkite dalies arba viso žolės pjovimo roboto į vandenį.



DRAUDIMAS:
Neplaukite vidinių roboto dalių, kad nesugadintumėte elektroninių ir elektrinių komponentų.



DRAUDIMAS:
Nenaudokite tirpiklių arba benzino, kad nesugadintumėte dažytų paviršių ir plastikinių komponentų.



DRAUDIMAS:
Norėdami nuvalyti kameros modulio lęšį, „Lidar“ jutiklius ir ultragarsinį modulį, jokiu būdu nenaudokite šepečių, grandiklių, braižančių kempinių arba cheminių tirpiklių, kad nesubraižytumėte arba nepažeistumėte stiklinio paviršiaus.

6. Pašalinkite purvą ir nešvarumus nuo varančiųjų ratų.
7. Nuvalykite žolės pjovimo roboto apatinę dalį (pjovimo peilių, priekinių ir galinių ratų zoną). Naudokite tinkamą šepetį, kad pašalintumėte prikibusius nešvarumus ir (arba) likučius, galinčius kliudyti tinkamam žolės pjovimo roboto veikimui. Baikite valyti sudrėkinta kempine.
8. Nuvalykite akumuliatorių įkroviklio jungiklį.

5.4 AKUMULIATORIAUS PRIEŽIŪRA ŽIEMĄ IR SANDĖLIAVIMAS

Procedūra:

1. Nuvalykite žolės pjovimo robotą (žr. 5.3 skirsn.).
2. Laikykite žolės pjovimo robotą horizontalioje padėtyje, sausoje ir nuo šalčio apsaugotoje vietoje, įsitikindami, kad yra išjungtas ir apsauginis raktas yra ištrauktas iš žolės pjovimo roboto.
3. Atjunkite palydovinę nuorodinę stotį (jei yra) nuo elektros tinklo.

PASTABA: Jei žiemos metu norite išimti palydovinę nuorodinę stotį iš įrengimo vietos, turite užtikrinti, kad jų padėtis išliktų lygiai tokia pati, kai jie vėl bus sumontuoti. Jei yra sumontuota palydovinė nuorodinė stotis ir ji pajudinama, reikia programėlėje iš naujo užprogramuoti virtualias ribas, perėjimo maršrutus bei vengtinas zonas.

5.5 AKUMULIATORIŲ PAKEITIMAS

Akumuliatoriaus naudojimo trukmė priklauso nuo pjovimo sezono ir nuo kasdienio žolės pjovimo roboto naudojimo valandų skaičiaus. Jei ilgas pjovimo sezonas arba daug naudojimo valandų, akumuliatorių reikia pakeisti dažniau.
Už akumuliatoriaus pakeitimą yra išskirtinai atsakingas tik „STIGA“ TECHNINIO APTARNAVIMO PERSONALAS. Jei prireiktų pakeisti akumuliatorius, kreipkitės į aptarnavimo centrą arba į savo pardavimo atstovą.

PASTABA: Žolės pjovimo roboto akumuliatoriai yra greitai gendantys elementai, todėl laikui bėgant jo įkrovimo talpa mažėja, todėl mažėja roboto vejapjovės veikimo nuotolis, o jo veikimas nesumažėja.

6. GABENIMAS, SANDĖLIAVIMAS IR ŠALINIMAS

6.1 GABENIMAS



ĮPAREIGOJIMAS:
Prieš keliant arba gabenant, žolės pjovimo robotas turi būti išjungtas saugiomis sąlygomis.



DĖMESIO:
Patikrinkite, ar ant žolės nėra žaislų, įrankių, šakų, drabužių arba kitų objektų, kurie gali sugadinti įrangą.

PASTABA: Siūloma naudoti gabenimui ilgus atstumus skirtą pakuotę.

Procedūra:
Kai mašina yra perkeliama rankiniu būdu, reikia:
1. Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.).
2. Nuvalykite žolės pjovimo robotą (žr. 5.3.1 skirsn.).
3. Nustatyti pjovimo įtaisų bloką į maksimalų aukštį.
4. išjungti mašiną ištraukiant užvedimo raktą.
5. Įsitikinkite, kad paviršius lygus.
6. Atjunkite sankabą, remdamiesi 2.9 skirsn. (1.L pav.).
7. Norėdami perkelti mašiną, naudokite galines tvirtinimo rankenas (14 pav.).



ĮSPĖJIMAS:
Nenaudokite šių vietų įrenginiui kelti.

Kai mašina gabenama transporto priemonėje arba priekaboje, reikia:
1. Naudoti įrenginio svoriui ir matmenims pritaikyto pločio, ilgio ir tvirtumo prieigos platformas.
2. Naudojantis programėle, pakelti pjovimo plokštę į maksimalų pjovimo aukštį.
3. Įkrovę, išjunkite mašiną ištraukdami raktą.
4. Pritvirtinkite mašiną prie transporto priemonės dviem kabliais priekyje ir dviem kabliais gale (13 pav.). Nevirtinkite mašinos prie elementų, kurie gali būti sugadinti.

SAUGUMO NURODYMAS:
Jei negalėtumėte pajudinti arba pervežti saugiomis sąlygomis, kreipkitės į aptarnavimo centrą.

6.2 SANDĖLIAVIMAS

Žolės pjovimo robotas turi būti laikomas horizontalioje padėtyje ištraukus apsauginį raktą, sausoje vietoje, apsaugotoje nuo ledo, po to, kai bus išvalytas ir akumuliatorius įkrautas žiemai. Ilgais neveikimo laikotarpiais atjunkite palydovinę nuorodinę stotį (jei yra) nuo elektros tinklo.

Kai įrenginys turi būti sandėliuojamas ilgiau nei 30 dienų:
- leiskite mašinai atvėsti.
- išimkite akumuliatorius ir laikykite juos vėsioje ir sausoje vietoje.
- kruopščiai išvalykite mašiną.
- patikrinti, ar mašina nėra sugadinta.

Jei reikia, kreiptis į įgaliotąjį techninio aptarnavimo centrą.

Kai vėl ketinama naudoti įrenginį:
- Parengti įrenginį taip, kaip nurodyta 4.2 skyriuje.

6.3 ŠALINIMAS

Procedūra:
1. Šalinkite gaminio pakuotę tvariai, į tam skirtas surinkimo talpyklas arba specialiuose įgaliotuose surinkimo centruose.
2. Šalinkite žolės pjovimo robotą vadovaudamiesi vietinių įstatymų taisyklių reikalavimais.
3. Kadangi žolės pjovimo robotas yra EEĄ (elektros ir elektroninės įrangos atliekoms) priskiriamos atliekos, kreipkitės į specialias institucijas dėl perdirbimo ir šalinimo.
4. Šalinkite senus arba panaudotus akumuliatorius tvariai, į tam skirtas surinkimo talpyklas arba specialiuose įgaliotuose surinkimo centruose.

7. PROBLEMŲ SPRENDIMAS

ĮSPĖJIMAS:
Sustabdykite žolės pjovimo robotą ir palikite jį saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.).

Toliau pateikiamas pagrindinių sutrikimų, galinčių pasitaikyti darbo etape, sąrašas.

PASTABA: Papildomi pasiūlymai ir problemų sprendimo priemonės pateikiami programėlėje „Stiga.GO“.

GEDIMAS	PRIEŽASTYS	SPRENDIMAI
Neįprastas vibravimas. Žolės pjovimo robotas kelia triukšmą.	Pjovimo įtaisas pažeistas	Pakeiskite pažeistus komponentus (žr. 5.1 skirsn.).
	Pjovimo įtaisas užblokuotas likučiais (juostomis, virvėmis, plastmasės fragmentais ir t.t.).	Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.). Atblokuokite pjovimo įtaisą.
	Žolės pjovimo roboto paleidimas įvyko esant nenumatytoms kliūtims (nukritusioms šakoms, pamirštiems objektams ir t.t.).	Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.). Pašalinkite kliūtis ir paleiskite žolės pjovimo robotą iš naujo.
	Elektrinio variklio avarija.	Pakeiskite variklį, kreipkitės į aptarnavimo centrą.
	Per aukšta žolė.	Padidinkite pjovimo aukštį (žr. 4.7 skirsn.).
Klaviatūroje dega įspėjamoji piktograma.	Nurodo sutrikimo / gedimo sąlygas.	Daugiau informacijos žr. programėlėje.

GEDIMAS	PRIEŽASTYS	SPRENDIMAI
Žolės pjovimo robotas laikinai sustoja darbo zonoje.	Silpnas GPS signalas	Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą.
Darbo zona iki galo nenupjaunama.	Pjovimo įtaisas su prikibusiais nešvarumais ir (arba) likučiais.	Išjunkite robotą saugiomis sąlygomis (žr. 2.8 skirsn.). Išvalykite pjovimo įtaisą.
	Darbo zona yra per didelė atsižvelgiant į žolės pjovimo roboto našumą.	Sumažinkite darbo zoną (žr. „Techniniai duomenys“ 8 skyr.).
	Akumuliatoriai baigia savo naudojimo ciklą.	Pakeiskite akumuliatorius originaliomis atsarginėmis dalimis (žr. 5.5 skirsn.).
	Akumuliatoriai neįkraunami iki galo.	Išvalykite ir pašalinkite bet kokias oksidacijas nuo sąlyčio vietų (žr. 5.3 skirsn.). Įkraukite akumuliatorius.

8. TECHNINIAI DUOMENYS

SPECIFIKACIJOS	modelis SRHB01 (žr. gaminio etiketę)	
Matmenys (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robotas be pjovimo plokštės	
	1012 x 725 x 2300 robotas su pjovimo plokšte	
Žolės pjovimo roboto svoris [kg]	330 (įskaitant 6 akumuliatorius ir pjovimo plokštę)	
Pjovimo aukštis (min.-maks.) [mm]	20 - 95	
Pjovimo greitis [aps./min.]	3800	
Judėjimo greitis [kg/val.]	5	
Maksimalus šlaitas	27%	
Maksimalus šlaitas išilgai perimetro	20%	
Pjovimo sistemos tipas	3 pjovimo peiliai	
Pamatuotas garso galios lygis [dB (A)]	98,68	
Triukšmo emisijos paklaida [dB (A)]	0,83	
Garantuotas garso galios lygis [dB (A)]	100	
Pjovimo įtaiso kodas	182004385/0	
Žolės pjovimo roboto IP klasifikacija	IP64	
Žolės pjovimo roboto darbinė aplinkos temperatūra [°C]	0–50	
Akumuliatoriaus modelis	Tipas: BT 40 Li 56 (*) Modelis: 40 Ah „ePower Pro“ akumuliatorius D/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Kameros topologija: 14S8P	
Akumuliatorių įkroviklis Modelis: 18 A – ES kištukas D/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (įėjimas)	100–240 VAC
	V (išėjimas)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 ES
Maksimali įkrovimo trukmė (vienas akumuliatorius)	val. (esant V)	~ 2,5 (220)
Maksimali įkrovimo trukmė (du akumuliatoriai)	val. (esant V)	~ 4,5 (220)
Akumuliatorių įkroviklis Modelis: 18 A – JK kištukas D/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (įėjimas)	100–240 VAC
	V (išėjimas)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 JK
Maksimali įkrovimo trukmė (vienas akumuliatorius)	val. (esant V)	~ 2,5 (220)
Maksimali įkrovimo trukmė (du akumuliatoriai)	val. (esant V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKACIJOS	modelis SRHB01 (žr. gaminio etiketę)	
Akumuliatorių įkroviklis Modelis: 30 A – ES kištukas D/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (įėjimas)	200–240 VAC
	V (išėjimas)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 ES
Maksimali įkrovimo trukmė (vienas akumuliatorius)	val. (esant V)	~ 1,5 (220)
Maksimali įkrovimo trukmė (du akumuliatoriai)	val. (esant V)	~ 3 (220)
Akumuliatorių įkroviklis Modelis: 30 A – JK kištukas D/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (įėjimas)	200–240 VAC
	V (išėjimas)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 JK
Maksimali įkrovimo trukmė (vienas akumuliatorius)	val. (esant V)	~ 1,5 (220)
Maksimali įkrovimo trukmė (du akumuliatoriai)	val. (esant V)	~ 3 (220)
Ryšys	„Bluetooth®“, 4G, 3G, GSM	
Naršymo technologija	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKACIJOS	modelis SRHB01
Galios klasė RD moduliai	„Bluetooth“ LE Išėjimo galia – 9 dBm; 2G GSM / E-GSM – 4 klasė – 33 dBm; 2G DCS / PCS – 1 klasė – 30 dBm; 2G GSM / E-GSM – E2 klasė – 27 dBm; 2G DCS / PCS – E2 klasė – 26 dBm; 4G – 3 klasė – 23 dBm
Dažnio diapazonas – Bluetooth®	„Bluetooth LE“ – dažnio diapazonas 2400-2483,5 MHz
Dažnio diapazonas – 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Dažnio diapazonas – 4G	1 juosta (2100 MHz); 2 juosta (1900 MHz); 3 juosta (1800 MHz); 4 juosta (2100 MHz); 5 juosta (850 MHz); 7 juosta (2600 MHz); 8 juosta (900 MHz); 12 juosta (700 MHz); 13 juosta (750 MHz); 17 juosta (700 MHz); 18 juosta (850 MHz); 19 juosta (850 MHz); 20 juosta (800 MHz); 26 juosta (850 MHz); 28 juosta (800 MHz); 34 juosta (2000 MHz); 38 juosta (2500 MHz); 39 juosta (1900 MHz); 40 juosta (2300 MHz); 41 juosta (2500 MHz); 66 juosta (2100 MHz).
Dažnio diapazonas – Wi-Fi	Wi-Fi – dažnio diapazonas 2412–2484 MHz Didžiausia sankabos galia < 20 dBm

„Bluetooth®“ žodinis ženklas ir logotipas yra registruotieji prekių ženklai, priklausantys bendrovei „Bluetooth SIG, inc.“, ir „STIGA“ šiuos ženklus kiekvieną kartą naudoja pagal licenciją.

9. UŽSAKOMI PRIEDAI

PASTABA: toliau nurodyti priedai negali būti naudojami automatiniam veikimui. Jie turi būti naudojami tik su nuotolinio valdymo pultu.

1	Priekaba	✓
2	Lapų ir žolės surinktuvas	✓
3	Trąšų barstytuvas	✓
4	Plastikinis velenas	✓
5	Elektrinio pjovimo įtaiso agregato (plokštės) kodas	110CE E QF

10.GARANTIJA

10.1 GARANTIJOS TAIKYMO SĄLYGOS

Garantija padengia visus medžiagų ir gamybos defektus, kuriuos garantiniu periodu patvirtina jūsų įrenginio pardavėjas arba specializuotas techninio aptarnavimo centras.
Garantijos pritaikymas apsiriboja remonto darbais arba brokuotos sudedamosios dalies pakeitimu.
Patariama vieną kartą per metus įrenginį patikėti įgaliotoms techninio aptarnavimo dirbtuvėms techninės priežiūros, aptarnavimo ir saugos įtaisų patikrinimo darbų atlikimui.
Garantijos taikymas priklauso nuo įrenginio taisyklingos techninės priežiūros.

Garantija nepadengia nuostolių atsiradusių dėl:

- Nepakankamo susipažinimo su pateiktais dokumentais (instrukcijų vadovais).
- Neatsargumo, aplaidumo.
- Išorinių priežasčių (žaibo, smūgių, pašalinių objektų mašinos viduje) arba nelaimingų atsitikimų.
- Netinkamo, gamintojo neleistino naudojimo ir montavimo.
- Nepakankamos techninės priežiūros.
- Įrenginio pakeitimų.
- Neoriginalių atsarginių dalių (pritaikomų detalių) naudojimo.
- Gamintojo nepatvirtintų ir netiekiamų priedų (pvz., pjovimo įtaisų) naudojimo.

Be to garantija nepadengia:

- Priežiūros operacijų (aprašytų instrukcijų vadove).
- Įprasto eksploatacinių medžiagų, tokių, kaip pjovimo įtaisai ir ratai, susidėvėjimo.
- Įprastinio susidėvėjimo.
- Estetinio įrenginio susidėvėjimo dėl eksploatacijos.
- Pjovimo įtaiso atramų.
- Žalos, padarytos sumontavus ne pagal naudotojo vadovą.
- Žalos, padarytos dėl neteisingo virtualių ribų programavimo, dėl perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų.
- Žalos, padarytos dėl vandens patekimo naudojant aukštos srovės plovimo įtaisą arba permirkus vandeniu, pavyzdžiui, kai dėl intensyvaus lietaus susidaro vandens balos.
- Žalos, padarytos dėl netinkamo akumuliatoriaus laikymo arba netinkamo naudojimo.
- Žalos, padarytos, nes naudojami neoriginalūs akumuliatoriai.
- Visų papildomų su garantiniu remontu susijusių išlaidų, pavyzdžiui, važiavimo pas naudotoją, įrenginio gabenimo pas pardavimo atstovą, įrangos nuomos arba papildomų bendrovių iškvietimo visiems sodo priežiūros darbams atlikti tuomet, kai įrenginys neveikia.

Naudotoją gina nacionaliniai teisės aktai. Ši garantija jokiais būdais neapriboja naudotojo teisių, kurias numato nacionaliniai teisės aktai.

11.REGISTRUOTI PREKIŲ ŽENKLAI IR LICENCIJOS

„Bluetooth®“ žodinis ženklas ir logotipas yra registruotieji prekių ženklai, priklausantys bendrovei „Bluetooth SIG, inc.“, ir „STIGA“ šiuos ženklus kiekvieną kartą naudoja pagal licenciją.

LV

UZMANĪBU! PIRMS MAŠĪNAS LIETOŠANAS UZMANĪGI IZLASIET ŠO ROKASGRĀMATU. Saglabājiet, jo tā var noderēt arī nākotnē.

SATURS

1. DROŠĪBAS NOTEIKUMI 2
   1.1 Vispārīgi brīdinājumi par elektroinstrumentu drošību 2
   1.2 Informācija par drošību 4
   1.3 Drošas ekspluatācijas procedūras 6
2. IEVADS 7
   2.1 Vispārējs ievads 7
   2.2 Izstrādājuma apraksts 8
   2.3 Mašīnas sastāvdaļas 8
   2.4 Izpakošana 9
   2.5 Piederumu montāža 9
   2.6 Priekšējā piederuma montāža 9
   2.7 Simboli un plāksnītes (13. att.) 9
   2.8 Robotizētas pļaujmašīnas droša apturēšana un izslēgšana 11
   2.9 Vilces ieslēgšanas/atslēgšanas svira 11
3. UZSTĀDĪŠANA 12
   3.1 Uzstādīšanas prasību pārbaude 12
   3.2 Darba zonu un pārveidošanas ceļu norobežošanas kritēriji 13
   3.3 Sastāvdaļu uzstādīšana 15
   3.4 Atsauces satelītstacijas uzstādīšana (ja tā ir nepieciešama) 15
   3.5 Pirms robotizētas pļaujmašīnas iedarbināšanas 18
4. LIETOŠANAS NORĀDĪJUMI 24
   4.1 Iedarbināšanas komponenti 24
   4.2 Robotizētās pļaujmašīnas palaišanas drošības ierīču pārbaude 24
   4.3 Robotizētas pļaujmašīnas manuāla vadība 24
   4.4 Robotizētas pļaujmašīnas vadības ierīču apraksts 25
   4.5 Akumulatora uzlāde 27
   4.6 Akumulatoru ievietošana un izņemšana no mašīnas 29
   4.7 Pļaušanas augstuma regulēšana 29
   4.8 Kameras modulis, Lidar sensora modulis un ultraskaņas modulis 29
   4.9 Atsauces satelītstacijas darbība - statusa indikatora lampiņa (ja tāda ir) 30
5. TEHNISKĀ APKOPE 30
   5.1 Plānotā tehniskā apkope 31
   5.2 Griezējierīces tehniskā apkope 32
   5.3 Tīrīšana 32
   5.4 Apkope ziemā un akumulatora glabāšana 33
   5.5 Akumulatoru maiņa 34
6. TRANSPORTĒŠANA, UZGLABĀŠANA UN UTILIZĀCIJA 34
   6.1 Transportēšana 34
   6.2 Uzglabāšana 35
   6.3 Utilizācija 35
7. PROBLĒMU NOVĒRŠANA 35
8. TEHNISKIE DATI 36
9. PIEDERUMI PĒC PASŪTĪJUMA 37
10. GARANTIJA 38
   10.1 Garantijas segums 38
11. REĢISTRĒTĀS PREČU ZĪMES UN LICENCES 38

PIEZĪME: šajā rokasgrāmatā sniegtie norādījumi attiecas uz autonomu robotu zāles pļaujmašīnas konfigurācijā. Attēli, ja nav precizēts, attiecas uz SRHB01 modeli.

1. DROŠĪBAS NOTEIKUMI



PIENĀKUMS:
Uzmanīgi izlasiet pirms izmantošanas un glabājiet to, lai to varētu izmantot arī nākotnē.

1.1 VISPĀRĪGI BRĪDINĀJUMI PAR ELEKTROINSTRUMENTU DROŠĪBU

⚠ **Izlasiet ar drošību saistītos brīdinājumus, norādījumus, apskatiet ilustrācijas un specifikācijas, kas sniegtas ar šo mašīnu.** *Turpmāk sniegto norādījumu neievērošana var izraisīt elektriskās strāvas triecienus, ugunsgrēkus un/vai nopietnus savainojumus.*

Saglabājiet visus brīdinājumus un norādījumus, lai tos varētu pārlasīt arī nākotnē.

Brīdinājumos sastopams termins "elektroierīce" attiecas uz jūsu elektroierīci, kas barojas no elektrības tīkla (ar elektrības vadu) vai elektroierīci ar barošanu no akumulatora (bez elektrības vada).

1) Darbavietas drošība

a) **Turiet darbavietu tīru un nodrošiniet tajā labu apgaismojumu.** *Nesakārtotas vai tumšas vietas veicina negadījumu rašanos.*
b) **Neizmantojiet elektroierīces sprādzienbīstamā vidē, piemēram, uzliesmojošu šķidrumu, gāzu vai putekļu klātbūtnē.** *Elektroierīču darbības laikā veidojas dzirksteles, kuras var uzliesmot putekļus vai tvaikus.*
c) **Elektroierīces lietošanas laikā turiet bērnus un klātesošās personas tālu no darbavietas.** *Neuzmanība var izraisīt kontroles zaudēšanu.*

2) Elektriskā drošība

a) **Akumulatoru lādētāja elektrības vada kontaktdakšai jābūt saderīgai ar elektrotīkla kontaktrozeti. Nekādā gadījumā nemodificējiet kontaktdakšu. Neizmantojiet adapterus ar akumulatoru lādētāja elektrības vadiem, kas aprīkoti ar iezemējumu.** *Nemodificētas un piemērotas kontaktdakšas samazina elektriskā trieciena risku.*
b) **Izvairieties no nonākšanas saskarē ar iezemētām virsmām, tādām kā caurules, radiatori, krāsnis un ledusskapi.** *Ja ķermenis saskaras ar iezemētu virsmu, palielinās elektriskā trieciena risks.*
c) **Nepakļaujiet elektroierīci lietus vai mitruma iedarbībai.** *Ja elektroierīcē nokļūst ūdens, tad palielinās elektriskā trieciena risks.*
d) **Neizmantojiet vadu nepiemērotajiem nolūkiem. Neizmantojiet vadu, lai pārvietotu vai vilktu elektroierīci, un nevelciet to, lai to atvienotu no kontaktligzdas. Turiet vadu tālu no siltuma, eļļas, asām malām un kustīgajām daļām.** *Bojātais vai sapītais vads palielina elektriskā trieciena risku.*
e) **Lietojot elektroierīci ārā, izmantojiet ārējai lietošanai paredzēto pagarinātāju.** *Ārējai lietošanai paredzētā pagarinātāja izmantošana samazina elektriskā trieciena risku.*
f) **Ja elektroierīce ir jāizmanto mitrā vidē, lietojiet ar noplūdes strāvas slēdzi (RCD-Residual Current Device) aizsargāto kontaktrozeti.** *RCD izmantošana samazina elektriskā trieciena risku.*

3) Individuālā drošība

a) **Esiet uzmanīgs, sekojiet tam, ko jūs darāt un elektroierīces lietošanas laikā rīkojieties prātīgi. Nelietojiet elektroierīci, ja esat noguris vai esat narkotisko vielu, alkohola vai medikamentu ietekmē.** *Neuzmanības mirklis elektroierīces lietošanas laikā var izraisīt smagu traumu gūšanu.*
b) **Izmantojiet individuālos aizsardzības līdzekļus (IAL). Vienmēr valkājiet aizsargbrilles.** *Tādu aizsardzības līdzekļu lietošana kā pretputekļu maskas, apavi ar neslīdošu zoli, aizsargķiveres vai prettrokšņa austiņas samazina traumu gūšanas risku.*

c) **Izvairieties no netīšas iedarbināšanas. Pirms kontaktdakšas pieslēgšanas, elektroierīces paņemšanas rokās vai transportēšanas pārliecinieties, ka slēdzis ir stāvoklī "IZSLĒGTS" (OFF).** *Transportējot elektroierīci ar pirkstu uz slēdža, vai ja tā ir pieslēgta elektrotīklam un slēdzis atrodas stāvoklī "IESLĒGTS" (ON), var rasties negadījumi.*

d) **Pirms elektroierīces ieslēgšanas izņemiet visas atslēgas vai citus regulēšanas instrumentus.** *Ja elektroierīces kustīgajā daļā paliek atslēga vai instruments, tas var izraisīt miesas bojājumus.*

e) **Nestiepieties. Sekojiet tam, lai jums vienmēr būtu labs atbalsts un līdzsvars.** *Tas ļauj labāk kontrolēt elektroierīci neparedzētajās situācijās.*

f) **Ģērbieties atbilstošā veidā. Nevalkājiet vaļīgu apģērbu vai rotaslietas. Turiet matus un apģērbu tālu no kustīgajām daļām.** *Plats apģērbs, rotaslietas vai gari mati var aizķerties aiz kustīgajām daļām.*

g) **Ja pie mašīnas ir jāpievieno putekļu nosūkšanas un savākšanas ierīces, pārliecinieties, ka tās tiek pareizi pievienotas un izmantotas.** *Šo ierīču izmantošana var samazināt ar putekļiem saistītos riskus.*

h) **Neļaujiet pieradumam, kas iegūts, bieži lietojot elektroierīci, rīkoties vieglprātīgi un neņemt vērā elektroierīces drošības noteikumus.** *Neuzmanīga rīcība var vienā mirklī radīt smagas traumas.*

4) Elektroierīces lietošana un aizsardzība

a) **Nepakļaujiet elektroierīci pārmērīgai slodzei. Izmantojiet konkrētajam pielietojumam piemērotu elektroierīci.** *Ar piemērotu elektroierīci darbu var paveikt labāk un drošāk, tādā ātrumā, kuram tā ir paredzēta.*

b) **Nelietojiet elektroierīci, ja ar slēdzi to nevar iedarbināt vai apturēt.** *Elektroierīce, kuru nevar kontrolēt ar slēdža palīdzību, ir bīstama un tā ir jāremontē.*

c) **Pirms jebkāda veida regulēšanas, piederumu maiņas vai elektroierīces novietošanas uzglabāšanā atvienojiet kontaktdakšu no strāvas avota un/vai izņemiet akumulatoru no elektroierīces.** *Šie piesardzības pasākumi samazina elektroierīces netīšas iedarbināšanas risku.*

d) **Ja elektroierīce netiek izmantota, glabājiet to bērniem nepieejamā vietā un neļaujiet to izmantot personām, kuras neprot to izmantot un kuras neiepazinās ar šiem norādījumiem.** *Neapmācītu personu rokās elektroierīces ir bīstamas.*

e) **Sekojiet elektroierīču un piederumu apkopei. Pārbaudiet, vai kustīgās daļas ir izlīdzinātas un var brīvi kustēties, vai nav bojātu detaļu un vai nepastāv citi apstākļi, kuri var nelabvēlīgi ietekmēt elektroierīces darbību. Bojājumu gadījumā pirms lietošanas elektroierīce ir jāsalabo.** *Daudzu negadījumu iemesls ir slikta tehniskā apkope.*

f) **Turiet griešanas elementus uzasinātus un tīrus.** *Griešanas elementu atbilstoša tehniskā apkope un labi uzasināti asmeņi nodrošina to, ka tie retāk iesprūst un tos ir vieglāk kontrolēt.*

g) **Izmantojiet elektroierīci un atbilstošus piederumus saskaņā ar izklāstītajiem norādījumiem, ņemot vērā darba apstākļus un veicamā darba specifiku.** *Elektroierīces izmantošana mērķiem, kuri atšķiras no norādītājiem, var radīt bīstamas situācijas.*

h) **Uzturiet rokturus un satveršanas virsmas sausas, tīras un sekojiet, lai uz tām nebūtu eļļu un smērvielu atlieku.** *Slideni rokturi un satveršanas virsmas neļauj droši pārvietot un kontrolēt ierīci neparedzētās situācijās.*

5) Ar akumulatoru darbināmu elektroierīču lietošana un aizsardzība

a) **Akumulatora uzlādēšanai izmantojiet tikai ražotāja rekomendējamos akumulatoru lādētājus.** *Akumulatoru lādētājs, kas paredzēts viena veida akumulatoram, var radīt ugunsgrēka, elektriskās strāvas trieciena, pārkaršanas vai kodīga akumulatora elektrolīta noplūdes risku, ja to izmanto ar cita veida akumulatoru.*

b) **Lietojiet tikai jūsu elektroierīcei speciāli paredzētos akumulatorus.** *Jebkādu citu akumulatoru bloku izmantošana var radīt traumu vai negadījumu risku.*

c) **Kamēr akumulatoru bloku neizmanto, tas ir jātur tālu no citiem metāla priekšmetiem, tādiem kā skavas, monētas, atslēgas, naglas, skrūves vai citi smalki metāla priekšmeti, kuri var radīt īssavienojumu starp kontaktiem.** *Akumulatora spaiļu īssavienojums var izraisīt uzliesmošanos vai ugunsgrēku.*

d) **Nepareiza lietošana var izraisīt akumulatora elektrolīta izliešanos. Izvairieties no nonākšanas saskarē ar elektrolītu. Ja jūs nejauši tam pieskaraties, nekavējoties noskalojiet to ar ūdeni. Ja tas nokļūst acīs, tad vērsieties pie ārsta.** *No akumulatora izlijušais šķidrums var kairināt ādu un izraisīt apdegumus.*

e) **Neizmantojiet bojātu vai modificētu akumulatoru vai elektroierīci.** *Bojātu vai modificētu akumulatoru darbība nav prognozējama, tie var izraisīt ugunsgrēku, sprādzienu vai radīt traumu gūšanas risku.*
f) **Nepakļaujiet akumulatoru pakotni vai elektroierīci uguns vai pārmērīgas temperatūras iedarbībai.** *Pakļaušana uguns vai temperatūras virs 130 °C iedarbībai var izraisīt sprādzienu.*
g) **Ievērojiet visus norādījumus, kas attiecas uz uzlādēšanu, un neuzlādējiet akumulatoru vai elektroierīci ārpus instrukcijā norādītā temperatūras diapazona.** *Nepareiza uzlādēšana vai temperatūra ārpus norādītā diapazona var sabojāt akumulatoru un palielināt ugunsgrēka risku.*

6) Tehniskā palīdzība

a) **Uzticiet elektroierīces remontu kvalificētajam personālam un lietojiet tikai oriģinālās rezerves daļas.** *Tas ļaus saglabāt elektroierīces drošību.*
b) **Nemēģiniet remontēt akumulatoru.** *Remonta darbi jāuztic ražotājam vai specializētajam servisa centram.*

1.2 INFORMĀCIJA PAR DROŠĪBU

Ierīces projektēšanas laikā īpaša uzmanība tika pievērsta faktoriem, kas var radīt veselības un drošības riskus cilvēkiem. Šīs informācijas mērķis ir informēt lietotājus par risku novēršanas iespējām, lai izvairītos no rīcībām, kas neatbilst norādītajām prasībām.



BĪSTAMĪBA:
Pirms robotizētas pļaujmašīnas izmantošanas ir jāzina visa šajā dokumentā ietvertā informācija.



BĪSTAMĪBA:
Šo robotizētu pļaujmašīnu nedrīkst lietot bērni un personas ar ierobežotām fiziskām, jutekliskām vai garīgām spējām, kā arī personas bez pieredzes un zināšanām.



ELEKTRORISKS:
Pirms jebkādu regulēšanas vai tehniskās apkopes darbu veikšanas atvienojiet ierīci no elektrības un iedarbiniet drošības ierīci.



ELEKTRORISKS:
Neizmantojiet robotizētu pļaujmašīnu ar bojātu transformatora barošanas vadu. Bojāta vada dēļ jūs varat nonākt saskarē ar spriegumaktīvām daļām. Vada nomaiņa jāuztic Ražotājam vai ražotāja servisa centram vai personai ar piemērotu kvalifikāciju, lai izvairītos no jebkādiem riskiem.



ELEKTRORISKS:
Izmantojiet tikai Ražotāja piegādātos akumulatora lādētājus un barošanas blokus. Nepiemērota lādētāja un barošanas bloka izmantošana var izraisīt elektrošoku un/ vai pārkaršanu.



BRĪDINĀJUMS:
Ja no akumulatora izplūst šķidrums, aptraipītās detaļas jāmazgā ar ūdeni/ neitralizatoru.
Izvairieties no tiešas saskares ar akumulatora šķidrumu.
Ja tas nokļūst acīs, vērsieties pie ārsta.



BRĪDINĀJUMS:
Robotizētas pļaujmašīnas darbības laikā pārliecinieties, ka darba zonā nav cilvēku, jo īpaši bērnu, un/vai mājdzīvnieku. Pretējā gadījumā ieprogrammējiet robotizētu pļaujmašīnu tā, lai tā darbotos stundās, kamēr šajā zonā nav cilvēku.



BRĪDINĀJUMS:
Darba zona un vispār zonas, kurās robotizētā pļaujmašīna var pārvietoties, ir jānorobežo ar nepārvaramu fizisku barjeru.



BRĪDINĀJUMS:
Darba zona vai ceļi, kurus mašīna izmanto pārvietošanai, ir jāierīko tā, lai tajos netiktu iekļautas sabiedriskās vietas, lai izvairītos no cilvēku traumēšanas, mantas bojājumiem vai negadījumiem ar transportlīdzekļiem.



BRĪDINĀJUMS:
Drošības apsvērumu dēļ atsauces satelītstaciju nekādā gadījumā nedrīkst pārvietot pēc virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšanas. Robotizēta pļaujmašīna var iziet ārpus ieprogrammētās darba zonas. Ja atsauces stacija tiek pārvietota, programmēšana ir jāveic no jauna.



BRĪDINĀJUMS:
Pļaušanas augstuma regulēšanas laikā nepieskarieties griezējierīcei.



BRĪDINĀJUMS:
Savas drošības labad un, lai izvairītos no cilvēku vai dzīvnieku traumēšanas, kā arī mantas bojājumiem, operatoram vispirms ir jāiepazīst zona, kurā robotizēta pļaujmašīna tiek vadīta manuāli (piemēram, uzstādīšanas laikā). Vadot robotu, ejiet uzmanīgi, lai nenokristu.



BRĪDINĀJUMS:
Izmantojiet tikai oriģinālās rezerves daļas.



BRĪDINĀJUMS:
Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenoņemiet uzstādītās drošības ierīces.



UZMANĪBU:
Pārbaudiet, vai zālienā nav rotaļlietu, instrumentu, zaru, apģērba vai citu priekšmetu, kas var bojāt ierīci.



AIZLIEGUMS:
Nesēdieties uz robotizētas pļaujmašīnas.



AIZLIEGUMS:
Nekādā gadījumā nepaceliet robotizētu pļaujmašīnu, lai pārbaudītu asmeni vai pārvietotu to, kamēr tas darbojas. Neievietojiet rokas un kājas zem ierīces.



AIZLIEGUMS:
Nelietojiet robotizētu pļaujmašīnu, kamēr darbojas laistītājs.



AIZLIEGUMS:
Nemazgājiet robotizētu pļaujmašīnu ar augstspiediena ūdens strūklu un neiegremdējiet to daļēji vai pilnībā ūdenī.



AIZLIEGUMS:
Neizmantojiet robotizētu pļaujmašīnu, ja kaut viena tās daļa ir bojāta. Bojājumu gadījumā nomainiet bojātās daļas.



AIZLIEGUMS:
Ir kategoriski aizliegts izmantot un uzlādēt robotizētu pļaujmašīnu sprādzienbīstamās un ugunsnedrošās vietās.



PIENĀKUMS:
Regulāri vizuāli pārbaudiet robotizētu pļaujmašīnu, lai pārliecinātos, ka asmeņi un pļaušanas mehānisms nav nodiluši vai bojāti. Pārliecinieties, ka robotizēta pļaujmašīna ir labā darba stāvoklī.



PIENĀKUMS:
Uzmanīgi izlasiet visu rokasgrāmatu, it īpaši visu informāciju, kas attiecas uz drošību, un pārliecinieties, ka pilnībā to sapratāt. Stingri ievērojiet norādījumus, kas attiecas uz darbību, apkopi un remontu.



PIENĀKUMS:
Operatoriem, kas veic tehnisko apkopi un remontu, pilnībā jāpārzina ierīces raksturlielumi un drošības noteikumi.



PIENĀKUMS VALKĀT CIMDUS:
Izmantojiet ražotāja paredzētos individuālos aizsardzības līdzekļus, it īpaši, veicot darbus mehāniskajā daļā, izmantojiet aizsargcimdus.

1.3 DROŠAS EKSPLUATĀCIJAS PROCEDŪRAS

Apmācība



Ir stingri aizliegts izmantot mašīnu bez uzstādīta priekšējā piederuma.

a. Uzmanīgi izlasiet norādījumus, apgūstiet komandas un mašīnas pareizas lietošanas noteikumus.
b. Nekādā gadījumā neļaujiet lietot mašīnu bērniem, personām ar fiziskiem, maņu orgānu vai garīgiem traucējumiem, kā arī personām, kuru pieredze vai zināšanas nav pietiekamas, vai kuras nav izlasījušas šo instrukciju. Vietējie noteikumi var ierobežot operatora vecumu.
c. Operators vai lietotājs ir atbildīgs par negadījumiem vai apdraudējumiem, kas saistīti ar trešajām personām vai trešo personu aprīkojumu.

Sagatavošana

a. Pārliecinieties, vai automātiskā perimetra norobežošanas sistēma ir ieprogrammēta pareizi un saskaņā ar norādījumiem.
b. Periodiski pārbaudiet zonu, kur mašīna tiek lietota, un novāciet akmeņus, zarus, kabeļus un jebkādus citus priekšmetus, kas var traucēt tās darbību.
c. Periodiski veiciet asmeņu, asmeņu bultskrūvju un pļaušanas bloka vizuālu pārbaudi, lai pārliecinātos, ka tie nav nodiluši vai bojāti. Lai saglabātu mašīnas līdzsvaru, pa pāriem nomainiet nodilušus vai bojātus asmeņus un bultskrūves.
d. Apkārt mašīnas darbības zonai jāizvieto brīdinājuma zīmes, ja to izmanto publiskās vai brīvi pieejamās vietās. Uz zīmēm jāizvieto šāds teksts: “Uzmanību! Automātiskā pļaujmašīna! Turieties drošā attālumā no mašīnas! Uzraugiet bērnus!”.

1.3.1 Darbība

Vispārēja informācija

a. Nedarbiniet mašīnu ar bojātiem aizsargiem vai ja drošības ierīces vai aizsargi ir noņemti.
b. Rokas un kājas nedrīkst likt tuvu vai zem rotējošām daļām. Vienmēr turieties prom no izmešanas atveres.
c. Neaiztieciet mašīnas kustīgās daļas, kamēr tās nav pilnībā apstājušās.
d. Mašīnas darbība laikā vienmēr valkājiet stingrus apavus un garās bikses.
e. Nepaceliet vai nepārvietojiet mašīnu, kamēr elektromotors darbojas.

f. Noņemiet bloķēšanas ierīci no iekārtas:
- Pirms šķēršļa izņemšanas;
- Pirms mašīnas pārbaudes, tīrīšanas vai labošanas;
- Sadursmes ar svešķermeni gadījumā, lai pārbaudītu, vai mašīna nav bojāta;
- Ja mašīna sāk spēcīgi vibrēt, lai pārbaudītu, vai nav bojājumu, pirms atkārtotas iedarbināšanas.

g. Neatstājiet ieslēgtu mašīnu bez uzraudzības mājdzīvnieku, bērnu vai citu tuvumā esošu cilvēku klātbūtnē.

Tehniskā apkope un uzglabāšana

a. Labi pievelciet visus uzgriežņus, bultskrūves un skrūves, lai nodrošinātu mašīnas drošu darbību.
b. Bieži pārbaudiet robotizētu pļaujmašīnu, lai pārliecinātos, vai tā nav nodilusi vai bojāta.
c. Drošības apsvērumu dēļ ir jānomaina nodilušas vai bojātas daļas.
d. Pārliecinieties, ka asmeņi tiek nomainīti tikai ar piemērotām rezerves daļām.
e. Pārliecinieties, vai akumulatori tiek uzlādēti, izmantojot pareizo ražotāja ieteikto akumulatoru lādētāju. Nepareiza izmantošana var izraisīt elektrisko triecienu, pārkaršanu vai akumulatora kodīga elektrolīta izliešanos.
f. Elektrolīta noplūdes gadījumā nomazgājiet ar ūdeni/neitralizējošu līdzekli un vērsieties pie ārsta, ja tas nokļūst acīs u.c.
g. Mašīnas apkope jāveic saskaņā ar ražotāja norādījumiem.

Atlikušie riski

- Lai gan izstrādājums atbilst visām drošības prasībām, nepareizas uzstādīšanas un/vai neparedzētu situāciju dēļ var rasties papildu riski. Tādēļ ir nepieciešams, lai teritorijā, kurā darbojas izstrādājums, nebūtu priekšmetu, cilvēku un dzīvnieku, turklāt ir jāinformē visas personas, kas var piekļūt darba zonai, tai skaitā īslaicīgi, par iespējamām briesmām.
- Priekšmetu izmešanas risks cilvēku, dzīvnieku vai mantu virzienā. Turieties drošā, vismaz 8 metru, attālumā no mašīnas, kamēr tā darbojas.
- Pērkona negaisa gadījumā ar zibens risku un vispār, ja ir gaidāmi slikti laikapstākļi, ieteicams nelietot izstrādājumu un atslēgt visas perifērijas ierīces no elektrības tīkla. Lai izmantotu izstrādājumu, atkārtoti pievienojiet perifērijas ierīces elektrības tīklam saskaņā ar rokasgrāmatā izklāstītajiem norādījumiem.

2. IEVADS

2.1 VISPĀRĒJS IEVADS

2.1.1 Rokasgrāmatas mērķis

PIEZĪME: Šī rokasgrāmata var tikt periodiski atjaunināta un pārskatīta. Pirms ierīces izmantošanas pārliecinieties, vai esat lejupielādējis jaunāko pieejamo versiju.

Šī rokasgrāmata ir ierīces neatņemama sastāvdaļa, un tās mērķis ir sniegt informāciju, kas ir nepieciešama tās lietošanai.
Glabājiet šo rokasgrāmatu visu ierīces kalpošanas laiku vietā, kurā tā nepieciešamības gadījumā vienmēr ir pieejama.
Rokasgrāmata ir paredzēta ierīces lietotājam, kuram ir rūpīgi jāizlasa tajā esošā informācija un ir stingri jāievēro tajā ietvertie norādījumi, lai aizsargātu cilvēku drošību un izvairītos no bojājumiem.
Lai izceltu svarīgu informāciju, tekstā izmanto šādus simbolus.



BĪSTAMĪBA / BRĪDINĀJUMS / UZMANĪBU:
Piktogrammas, kas ietvertas trijstūrī ar dzeltenu fonu un melnu apmali, apzīmē bīstamību/brīdinājumu/uzmanību.



AIZLIEGUMS:
Piktogrammas, kas ietver pārsvītrotu apli ar baltu fonu un sarkanu apmali, apzīmē aizliegumu.



PIENĀKUMS:
Piktogrammas, kas ietver apli ar zilu fonu, apzīmē pienākumu.

PIEZĪME: Šādā veidā noformētais teksts ietver īpaši svarīgu tehnisko informāciju, kura ir jāņem vērā.

2.2 IZSTRĀDĀJUMA APRAKSTS

Robotizēta pļaujmašīna (1. un 2. att.) ir paredzēta automātiskai zāles pļaušanai dārzos jebkurā dienas vai nakts stundā.
Atkarībā no dažādiem pļaujamās virsmas raksturlielumiem, robotizētu pļaujmašīnu var ieprogrammēt tā, lai tā strādātu vairākās zonās, kas norobežotas ar virtuālu robežu un savienotas ar virtuāliem pārvietošanas ceļiem.
Darba laikā robotizēta pļaujmašīna pļauj zonu, kas norobežota ar virtuālu robežu (7.A att.). Kad robotizētā pļaujmašīna atrodas virtuālās robežas tuvumā (7.A att.) vai sastopas ar šķērsli (7.B att.), tā maina trajektoriju atbilstoši izvēlētajai navigācijas stratēģijai.
Robotizēta pļaujmašīna automātiski veic pļaušanu un pārklāj norobežotu zāliena daļu.
Noteiktu piederumu izmantošana, kurus ražotājs piedāvā kā standartaprīkojumu vai atsevišķi nopērkamu aprīkojumu, ļauj veikt šo darbu, izmantojot dažādas metodes, kas aprakstītas šajā rokasgrāmatā vai instrukcijās, kas tiek piegādātas kopā ar piederumiem.
Produkts darbojas, izmantojot satelīta signālu, un saņem satelīta korekcijas datus no STIGA mākoņa. Robotizētās pļaujmašīnas darbības tehnoloģija balstītās uz datu apmaiņu starp STIGA mākoni un robotu. Lai izmantotu izstrādājumu, ir nepieciešama arī mobilā ierīce (viedtālrunis/planšetdators), izņemot zāles pļaušanu manuālajā režīmā un piederumu izmantošana, kam ir nepieciešama tālvadības pults (kods 2RR001004/ST1), kas ir pieejama kā piederums un sastāv no raidītāja un uztvērēja.
Robotizētā pļaujmašīna ir aprīkota ar kameras moduli, Lidar un ultraskaņas sensoriem, kas ļauj izvairīties no iespējamiem šķēršļiem darba zonā un uzlabot navigāciju.
Pļaujmašīnas izmantošana citiem mērķiem var būt bīstama un var radīt ievainojumus un/vai bojāt mantu. Par nepareizu izmantošanu tiek uzskatīts (tikai piemēra labad, saraksts nav pilns): cilvēku, bērnu vai dzīvnieku pārvadāšana mašīnā; braukšana ar mašīnu; mašīnas izmantošana kravas vilkšanai vai stumšanai bez īpašiem, vilkšanai paredzētiem piederumiem; mašīnas izmantošana augu pļaušanai, kas nav zāle; ja to neveic, izmantojot īpašos, paredzētos un ieteiktos darbarīkus.

PIEZĪME: Iai robotizētā pļaujmašīna varētu darboties, uzstādīšanas vietā ir jābūt pieejamam mobilo sakaru tīkla pārklājumam. Jau iepriekš pārliecinieties, ka mobilo sakaru tīkla pārklājums ir pietiekams, izmantojot vietni stiga.com vai lietotni. Mobilo sakaru pakalpojuma sniedzējs var jebkurā laikā mainīties atbilstoši komerciāliem līgumiem.

PIEZĪME: Darbības nodrošināšanai robotizētā pļaujmašīna saņem satelīta korekcijas datus, kas tiek pārraidīti, izmantojot STIGA mākoņserveri. Satelīta korekcijas signāls ir pieejams daudzās valstīs. Jau iepriekš pārbaudiet, vai uzstādīšanas vietā ir pieejams satelīta korekcijas signāls, izmantojot vietni stiga.com vai lietotni. Ja satelīta korekcijas signāls uzstādīšanas vietā nav pieejams, ir jāinstalē atsauces satelītstacija, kas ir pieejama kā piederums.

2.3 MAŠĪNAS SASTĀVDAĻAS

a. Piedziņas riteņi (1.G att.)
b. Grozāmie riteņi (1.H att.)
c. Konsole (vadības panelis) (2.D att.)
d. Akumulatoru pārsegs (1.F att.)
e. Akumulatori (2.B att.)
f. Piederumu ātri atkabināmie stiprinājumi (1.E att.)
g. Lieljaudas savienotāji 56 V (1.C att.)
h. Zemas jaudas savienotāji 12 V (1.D att.)

i. Griezējierīču bloks (1.A att.)
j. Griezējierīces (asmeņi) (1.B att.)
k. Asmeņu motors (2.A att.)
l. Vilce (1.I att.)
m. Radiovadība (4.D att.) (piederums - nav iekļauts)
n. Signālindikatori (2.C att.)
o. Lidar sensori (2.G att.)
p. Ultraskaņa (2.H att.)
q. Kamera (2.F att.)
r. Poga STOP (2.E att.)
s. Lukturi (1.M att.)
t. Uzlādes savienotājs (1.N att.)
u. Vilkšanas āķis (2.I att.)

2.4 IZPAKOŠANA

Turpmāk ir norādītas visas darbības, kas nepieciešamas pareizai izpakošanai:
1. Atveriet robotizētas pļaujmašīnas kasti.
2. Noņemiet piederumus;
3. Izņemiet robotizētu pļaujmašīnu.

BRĪDINĀJUMS:
Pirms robotizētas pļaujmašīnas lietošanas obligāti noņemiet no tās visus iepakojuma materiālus.

UZMANĪBU:
Lai izvairītos no savainojumiem vai bojājumiem, esiet uzmanīgs robotizētas pļaujmašīnas izpakošanas laikā, izvairoties no saskares ar bīstamiem elementiem.

2.5 PIEDERUMU MONTĀŽA

Skat. atsevišķu montāžas rokasgrāmatu, kas ir piegādāta ar katru piederumu.

2.6 PRIEKŠĒJĀ PIEDERUMA MONTĀŽA

Skatiet piederumu montāžas instrukcijas (15. att., 24. att.).

PIEZĪME *Skatiet priekšējā piederuma rokasgrāmatu.*

2.7 SIMBOLI UN PLĀKSNĪTES (13. ATT.)



UZMANĪBU:
Pirms izstrādājuma ieslēgšanas izlasiet lietotāja instrukciju.



UZMANĪBU:
Priekšmetu izmešanas risks cilvēku virzienā.



UZMANĪBU:
Turieties drošā, vismaz 8 metru, attālumā no mašīnas, kamēr tā darbojas.



UZMANĪBU:
Nenovietojiet rokas vai kājas griešanas ierīces atveres tuvumā vai zem tās.



UZMANĪBU:
Nestāviet blakus karstām virsmām.



UZMANĪBU:
Pirms jebkādu tehniskās apkopes vai remonta darbu veikšanas noņemiet atslēgšanas ierīci un izlasiet instrukciju.



Maksimāli pieļaujamā vilkšanas slodze (100 kg) (13.C att.)
Norāda maksimālo svaru, ko var vilkt mašīna.



UZMANĪBU:
Saspiešanas risks (13.B att.).
Etiķete atrodas blakus piederumu turētājiem, kas paredzēti ātrai atkabināšanai.



UZMANĪBU:
Nekāpiet uz mašīnas.



AIZLIEGUMS:
Pārliecinieties, ka, kamēr mašīna darbojas, darba zonā nav cilvēku (īpaši bērnu, vecāka gadagājuma cilvēku vai invalīdu) un mājdzīvnieku.
Sekojiet tam, lai bērni, mājas dzīvnieki un citas personas atrastos drošā attālumā, kamēr mašīna darbojas.



AIZLIEGUMS:
Mašīnas tīrīšanai vai mazgāšanai neizmantojiet augstspiediena mazgātājus.



Izmantojiet oriģinālo barošanas bloku, kura raksturlielumi ir norādīti uz datu plāksnītes.



Līdzstrāvas barošanas avota simbols.

IPXX

Aizsardzības pakāpe pret cietu daļiņu un ūdens iekļūšanu.



Elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumi, kas nogādājami attiecīgajos pārstrādes un apglabāšanas centros.



Garantētais skaņas jaudas līmenis



Izmantojiet aizsargbrilles



Izmantojiet prettrokšņa līdzekļus



Izmantojiet aizsargcimdus



Izmantojiet aizsargapavus

2.8 ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS DROŠA APTURĒŠANA UN IZSLĒGŠANA



PIENĀKUMS:
Pirms jebkādu tīrīšanas, transportēšanas vai tehniskās apkopes darbu veikšanas vienmēr drošā veidā izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu.

Procedūra:

1. Ja mašīna kustās, automātiski aptur virzību uz priekšu un asmeņu rotāciju, ja attālums līdz šķērslim ir mazāks par 1,10 m. Ja mašīna neapstājas, nospiediet avārijas pogu (2.E att.).
2. Nospiediet pogu **"STOP"** (3.D att.), lai drošā veidā apturētu robotizētu pļaujmašīnu un atvērtu aizsargvāku (3.A att.).
3. Nospiediet izslēgšanas pogu (3.E att.) uz dažām sekundēm un uzgaidiet, līdz izdziest pogas indikators.
4. Tikai pēc indikatora (3.E att.) izslēgšanas atvienojiet drošības atslēgu (3.C att.), lai drošā veidā izslēgtu robotizētu pļaujmašīnu.
5. Aizveriet aizsargvāku (3.A att.).
6. Robotizēta pļaujmašīna ir apturēta vai izslēgta drošā veidā.

2.9 VILCES IESLĒGŠANAS/ATSLĒGŠANAS SVIRA

Vilces ieslēgšanas/atslēgšanas svira (1.L att.) ļauj pārvietot mašīnu manuāli, neiedarbinot to.
Šai vadības svirai ierīcei ir divas pozīcijas, kas apzīmētas ar šādiem simboliem:



1. Vilce ieslēgta: ja svira atrodas horizontālā stāvoklī, mašīnu var pārvietot, ja tā ir ieslēgta, izmantojot motorus.



2. Vilce izslēgta: ja svira ir pārvietota uz leju, mašīnu var pārvietot, stumjot ar rokām, neiedarbinot to.



BRĪDINĀJUMS:
Neatstājiet mašīnu bez uzraudzības, kamēr svira atrodas 2. pozīcijā (vilce izslēgta).



BRĪDINĀJUMS:
Manuāli pārvietojiet mašīnu tikai uz līdzenas virsmas.



DROŠĪBAS INSTRUKCIJA:
Ieslēgšanas/atslēgšanas svira nekad nedrīkst atrasties starp pozīcijām. Šāds stāvoklis izraisa vilces pārkaršanu un bojājumu.

3. UZSTĀDĪŠANA



UZMANĪBU:
Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenoņemiet uzstādītās drošības ierīces.



ELEKTRORISKS:
Ir jāsagatavo kontaktligzda, kas atbilst valstī spēkā esošajiem tiesību aktiem.



ELEKTRORISKS:
Piegādātajai ķēdei jābūt aizsargātai ar diferenciālo slēdzi (RCD), kas aktivizējas pie strāvas, kas nepārsniedz 30 mA.



ELEKTRORISKS:
Nepieslēdziet barošanas bloku kontaktligzdai, ja kontaktdakša vai kabelis ir bojāts.
Nepieslēdziet un nepieskarieties bojātam kabelim, kamēr tas nav atvienots no barošanas avota.
Bojāta vada dēļ jūs varat nonākt saskarē ar spriegumaktīvām daļām.



UZMANĪBU:
Barošanas kabelim, barošanas blokam, pagarinātājam un jebkuram citam elektrības kabelim, kas neietilpst izstrādājuma komplektā, jāatrodas ārpus pļaušanas zonas, lai tie būtu prom no bīstamām kustīgām daļām un lai izvairītos no kabeļu bojājumiem, kas var nonākt saskarē ar spriegumaktīvajām daļām.

PIEZĪME: Darbības nodrošināšanai robotizētā pļaujmašīna saņem satelīta korekcijas datus, kas tiek pārraidīti, izmantojot STIGA mākoņserveri. Satelīta korekcijas signāls ir pieejams daudzās valstīs. Jau iepriekš pārbaudiet, vai uzstādīšanas vietā ir pieejams satelīta korekcijas signāls, izmantojot vietni stiga.com vai lietotni. Ja satelīta korekcijas signāls uzstādīšanas vietā nav pieejams, ir jāinstalē atsauces satelītstacija, kas ir pieejama kā piederums (skat. 3.4. nod.).

3.1 UZSTĀDĪŠANAS PRASĪBU PĀRBAUDE

Zemāk ir norādīts, kā pārbaudīt nepieciešamās prasības un sagatavot dārzu pirms sistēmas instalēšanas.

3.1.1 Dārza pārbaude

- Pārbaudiet dārza stāvokli, lai noteiktu virtuālās robežas, šķēršļus un izslēdzamās zonas.
- Pārbaudiet, vai pļaujamais zāliens ir līdzens un ka tajā nav bedru, akmeņu vai citu šķēršļu un, ja nepieciešams, novāciet šķēršļus.
- Izlīdziniet zemi tā, lai pēc lietus neveidotos dubļainas peļķes.
- Pirmajā uzstādīšanas reizē zāles sākotnējam augstumam jābūt robotizētas pļaujmašīnas darbības diapazonā: 20-95 mm. Ja nepieciešams, sagatavojiet dārzu, izmantojot parasto zāles pļāvēju.

Robotizēta pļaujmašīna darbojas, izmantojot satelīta signālu. Satelīta signāla precizitāti var ietekmēt:
- Šķēršļu esamība visā uzstādīšanas perimetrā vai darbības zonā, piemēram: koki ar blīvu lapotni, dzīvžogi, robežsienas, metāla žogi, ēkas un atstarojošas virsmas, piemēram, stikla vai metāla sienas.
- Nelabvēlīgi laikapstākļi, piemēram: blīva migla, augsts mākoņainums, stiprs lietus vai snigšana.

Darbības traucējumu gadījumā izslēdziet šo zonu no robotizētas pļaujmašīnas darba zonas.

3.1.2 Pārbaudes, kas veicamas virtuālo robežu definēšanai

1. Pārbaudiet, vai darba zonas maksimālais slīpums ir mazāks vai vienāds ar 27% (skat. 8. par. "TEHNISKIE DATI"). Lai definētu virtuālās robežas, ievērojiet noteikumus, kas parādīti 5. att.

a. ja slīpums ir ≤ 15%, uz tā var izvietot virtuālo robežu, kā parādīts attēlā;
b. ja slīpums ir > 15%, montāžā jāiekļauj slīpā zona, ievērojot attēlā norādīto attālumu;
c. ja slīpums ir < 27% un slīpā zona neietilpst pļaujamajā dārza daļā, jāievēro attēlā norādītais attālums;
d. ja slīpums ir> 27%, slīpā zona jāizslēdz, ievērojot attēlā norādīto attālumu.



UZMANĪBU:
Robots var pļaut virsmas, kuru slīpumu nepārsniedz 27%.
Ja šie norādījumi netiek ievēroti, robots var izslīdēt un iziet no darba zonas



UZMANĪBU:
Apgabalus, kuros virsmas slīpums pārsniedz maksimālo pieļaujamo robežvērtību, nevar nopļaut. Novietojiet virtuālo robežu pirms slīpas zonas, izslēdzot to no pļaujamā zāliena apgabala.

2. Pārbaudiet visu darba virsmu: novērtējiet šķēršļus un zonas, kas jāizslēdz no darba zonas, kuras jāieprogrammē kā zonas, no kurām jāizvairās (7.B att.).

3.2 DARBA ZONU UN PĀRVEIDOŠANAS CEĻU NOROBEŽOŠANAS KRITĒRIJI



UZMANĪBU:
Plānojot virtuālās robežas, pārvietošanas maršrutus un zonas, no kurām jāizvairās, ir jāievēro vismaz 6 metru attālums no pļaujmašīnas.



UZMANĪBU:
Šajā rokasgrāmatā norādītie attālumi attiecas uz mašīnu pļaujmašīnas konfigurācijā. Ja ir dažādi piederumi, lūdzu, skatiet attiecīgo rokasgrāmatu.

3.2.1 Virtuālo robežu minimālie attālumi un norobežošanas attālumi

Procedūra:

1. Ja vienā līmenī ar zālienu ir virsma ar segumu vai celiņš, virtuālā robeža var sakrist ar seguma malu (6.A att.).
2. Virtuālā robeža jāieprogrammē vismaz 3 metru attālumā no peldbaseiniem, dīķiem vai grāvjiem (6.B att.). Ja baseins, dīķis vai grāvis atrodas slīpas virsmas malā, virtuālā robeža jāieprogrammē vismaz 5 metru attālumā (6.C att.).
3. Ja ir koki ar saknēm virs zemes, virtuālā robeža jāprogrammē tā, lai robotizētā pļaujmašīna nepārvietotos pa nelīdzenām virsmām (6.D att.).
4. Virtuālajai robežai jābūt ieprogrammētai tā, lai robotizētā pļaujmašīna atrastos vismaz 1,10 M attālumā no zonām ar grants vai šķembu segumu (6.E att.).
5. Slīpu apgabalu gadījumā ievērojiet 3.1.2. par. norādījumus.
6. Ja ir vienlaidu konstrukcijas elementi (sienas, žogi, dzīvžogi u.c.), kuru augstums pārsniedz 50 cm, virtuālā robeža jāprogrammē vismaz 1,10 m attālumā no tiem (6.F att.).
7. Visos pārējos gadījumos virtuālajai robežai jāatrodas vismaz 1,10 m attālumā starp robotizēto pļaujmašīnu un šķērsli (6.G/H att.).
8. Norobežojot šķēršļus, attālums starp kuriem ir mazāks par 150 cm, norobežojiet tos kā vienu šķērsli, ievērojot iepriekš norādītos attālumus (6.I att.).

BRĪDINĀJUMS:
Darba zona un vispār zonas, kurās robotizētā pļaujmašīna var pārvietoties, ir jānorobežo ar nepārvaramu fizisku barjeru.

UZMANĪBU:
Ja slīpums pārsniedz 27%, slīpais apgabals ir jāizslēdz no pļaušanas zonas laukuma (skat. 3.1.2. par.).

3.2.2 Šauras ejas

Procedūra:

1. Šauru eju gadījumā attālumam starp divām virtuālajām robežām jābūt Z ≥ 2 m (7.C att.).
2. Gadījumā, ja attālums starp virtuālajām robežām ir Z < 2 m, teritorijas daļa, kas atrodas aiz šaurās vietas (7.D att.) nav sasniedzama robotizētai pļaujmašīnai automātiskā veidā. Šajā gadījumā ir jāprogrammē divas atsevišķas virtuālās pļaušanas zonas (7.E att.) un jāsavieno tās ar virtuālo pārvietošanas ceļu (7.F att.).
3. Ja nav iespējams savienot abas zonas ar virtuālo maršrutu, zonas daļa aiz sašaurinājuma ir uzskatāma par "slēgto zonu" (skat. 3.2.3. par.).

3.2.3 Slēgtās zonas

Zonas, kuras robotizēta pļaujmašīna nevar sasniegt patstāvīgi, izmantojot virtuālo maršrutu, jāieprogrammē kā "slēgtās zonas" (opcija lietotnē).
Katrai slēgtajai zonai var būt maksimālā platība (skatīt tehnisko datu tabulu). Ja ir nepieciešams pārklāt lielāku teritoriju, kas pārsniedz maksimālo platību, ko var pārvaldīt vienā slēgtajā zonā, sadaliet teritoriju vairākās slēgtajās zonās.
Lai reģistrētu slēgtās zonas, ir jāievēro tie paši kritēriji, kas minēti 3.2.1. par.
Robotizēta pļaujmašīna katrā slēgtajā zonā ir jāpārnes un jāiedarbina manuāli.

3.2.4 Pārvietošanas ceļi

Dārza zonas, starp kurām ir apgabali, kas nav jāpļauj, jāsavieno ar pārvietošanas ceļiem. Pārvietošanas ceļu maksimālais slīpums nedrīkst pārsniegt 20%.

1. Starp iespējamiem ceļiem nosakiet vienkāršāko pārvietošanas ceļu, kas ļauj saglabāt vislielāko distanci no jebkādiem šķēršļiem un kas nešķērso apgabalus, kurus parasti izmanto automašīnu stāvēšanai vai braukšanai, kā arī kurā nav cilvēku plūsmas.
2. Pārvietošanas ceļš ietver manevrēšanas zonu, kas stiepjas 2 m pa labi un 2 m pa kreisi no reģistrētā ceļa (8.D att.). Jāievēro šādi minimālie attālumi starp manevrēšanas zonu un dažādiem dārza elementiem:

- 1,10 m no šķēršļiem, kas norobežoti ar virtuālo perimetru vai zonām, kuras nav paredzētas pļaušanai (8.A att.);
- 1,10 m no nekustīgiem, nenorobežotiem šķēršļiem vai nepārtrauktiem konstrukcijas elementiem (8.B att.);
- 1,10 m no koplietošanas ceļiem (8.C att.);
- 1,10 m no baseiniem (8.E att.);
- 1,10 m no gājēju celiņiem (8.F att.);
- 1,10 m no klintīm vai stāvām nogāzēm (8.G att.);
- 1,10 m no ietvēm (8.H att.).

3. Ja ir šauras ejas, kurās iepriekš minētos attālumus nav iespējams ievērot, eja ir jānorobežo ar nešķērsojamām barjerām, ja tādas vēl nav uzstādītas.

PIEZĪME: Pārvietošanas ceļi, kas reģistrēti šaurās ejās, var būt ar nepietiekamu satelīta signāla uztveršanas spēju, kas ietekmē robotizētas pļaujmašīnas darbības precizitāti.

3.3 SASTĀVDAĻU UZSTĀDĪŠANA



ELEKTRORISKS:
Izmantojiet tikai Ražotāja piegādāto akumulatoru lādētāju un barošanas bloku. Nepiemērota izmantošana var izraisīt elektrošoku un/vai pārkaršanu.



BRĪDINĀJUMS:
Roku un kāju sagriešanas risks.
Izmantojiet aizsargcimdus un aizsargapavus, lai izvairītos no roku un kāju savainošanas.



BRĪDINĀJUMS:
Putekļu nokļūšanas acīs risks.
Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.



ELEKTRORISKS:
Ieslēdziet elektrības padevi tikai pēc visu uzstādīšanas operāciju pabeigšanas. Nepieciešamības gadījumā uzstādīšanas laikā atslēdziet galveno elektrības avotu.



ELEKTRORISKS:
Lai ierīci varētu pieslēgt elektrībai, uzstādīšanas vietas tuvumā ir jābūt elektrības rozetei. Pārliecinieties, ka savienojums ar elektrības tīklu atbilst izmantošanas valstī spēkā esošo tiesību aktu prasībām.



BRĪDINĀJUMS:
Piegādātajai ķēdei jābūt aizsargātai ar diferenciālo slēdzi (RCD), kas aktivizējas pie strāvas, kas nepārsniedz 30 mA.

3.3.1 Robotizētas pļaujmašīnas uzlāde pēc uzstādīšanas

Pirms izstrādājuma pirmās izmantošanas reizes pilnībā uzlādējiet akumulatorus (skat. 4.5. par.).

3.4 ATSAUCES SATELĪTSTACIJAS UZSTĀDĪŠANA (JA TĀ IR NEPIECIEŠAMA)

Darbības nodrošināšanai robotizētā pļaujmašīna saņem satelīta korekcijas datus, kas tiek pārraidīti, izmantojot STIGA mākoņserveri. Satelīta korekcijas signāls ir pieejams daudzās valstīs. Jau iepriekš pārbaudiet, vai uzstādīšanas vietā ir pieejams satelīta korekcijas signāls, izmantojot vietni stiga.com vai lietotni. Ja satelīta korekcijas signāls uzstādīšanas vietā nav pieejams, ir jāinstalē atsauces satelītstacija, kas ir pieejama kā piederums.
Lai pārbaudītu satelīta korekcijas signāla esamību robotizētā zāles pļāvēja uzstādīšanas vietā, sekojiet vedņa norādījumiem, izmantojot lietotni.
Ja satelīta korekcijas signāls uzstādīšanas vietā nav pieejams, veiciet tālāk sniegtos norādījumus, lai uzstādītu atsauces satelītstaciju (nav iekļauta).



BRĪDINĀJUMS:
Drošības apsvērumu dēļ atsauces satelītstaciju nekādā gadījumā nedrīkst pārvietot pēc virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšanas. Robotizēta pļaujmašīna var iziet ārpus ieprogrammētās darba zonas. Ja atsauces stacija tiek pārvietota, programmēšana ir jāveic no jauna.



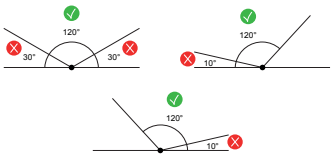
BRĪDINĀJUMS:
Drošības apsvērumu dēļ, ja virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un izslēdzamās zonas tika ieprogrammētas, izmantojot satelīta korekcijas signālu, un pēc tam vēlaties lietot robotizēto pļaujmašīnu, izmantojot atsauces satelītstaciju, ir nepieciešama pārprogrammēšana. Līdzīgi, ja virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un izslēdzamās zonas tika ieprogrammētas, izmantojot atsauces satelītstaciju, un pēc tam vēlaties lietot robotizēto pļaujmašīnu, izmantojot satelīta korekcijas signālu, ir nepieciešama pārprogrammēšana.

3.4.1 Atsauces satelītstacijas uzstādīšanas pārbaudes

ELEKTRORISKS: Izmantojiet tikai Ražotāja piegādāto akumulatoru lādētāju un barošanas bloku. Nepiemērota izmantošana var izraisīt elektrošoku un/vai pārkaršanu.	**ELEKTRORISKS:** Piegādātajai ķēdei jābūt aizsargātai ar diferenciālo slēdzi (RCD), kas aktivizējas pie strāvas, kas nepārsniedz 30 mA.
ELEKTRORISKS: Lai ierīci varētu pieslēgt elektrībai, uzstādīšanas vietas tuvumā ir jābūt elektrības rozetei. Pārliecinieties, ka savienojums ar elektrības tīklu atbilst izmantošanas valstī spēkā esošo tiesību aktu prasībām.	**ELEKTRORISKS:** Ieslēdziet elektrības padevi tikai pēc visu uzstādīšanas operāciju pabeigšanas. Nepieciešamības gadījumā uzstādīšanas laikā atslēdziet galveno elektrības avotu.
PIENĀKUMS VALKĀT CIMDUS: Izmantojiet aizsargcimdus, lai izvairītos no roku savainošanas.	**PIENĀKUMS IZMANTOT BRILLES:** Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.
ELEKTRORISKS: Nepieslēdziet barošanas bloku kontaktligzdai, ja kontaktdakša vai kabelis ir bojāts. Nepieslēdziet un nepieskarieties bojātam kabelim, kamēr tas nav atvienots no barošanas avota. Bojāta vada dēļ jūs varat nonākt saskarē ar sprieguma aktīvām daļām.	

Atsauces satelītstacija obligāti jānovieto vietā, kura debesis ir pilnībā redzamas. Atsauces satelītstacija jānovieto virs traucēkļiem, tādiem kā: koki ar blīvu lapotni, dzīvžogi, robežsienas, metāla žogi, ēkas un atstarojošas virsmas, piemēram, stikla vai metāla sienas. Ir nepieciešams savienojums ar elektrības kontaktligzdu(17. att.).

PIEZĪME: Tiek uzskatīts, ka debesis ir pilnīgi redzamas, ja tās nav aizsegtas vismaz 120° leņķī visos virzienos.



3.4.2 Atsauces satelītstacijas uzstādīšanas procedūra

Atbilstoši 16. att., atsauces satelītstacijas (A) uzstādīšana jāveic, izmantojot stiprināšanas kronšteinu (E). Strāvas padevei ir nepieciešams barošanas bloks (F) un savienojums ar elektrības kontaktligzdu.

Sagatavojiet barošanas bloka uzstādīšanas zonu (F) tā, lai tā būtu aizsargāta no saules starojuma un lai tā nekādos laika apstākļos nevarētu iegrimt ūdenī.



BRĪDINĀJUMS:
Barošanas kabelim, barošanas blokam, pagarinātājam un jebkuram citam elektrības kabelim, kas neietilpst izstrādājuma komplektā, jāatrodas ārpus pļaušanas zonas, lai tie būtu prom no bīstamām kustīgām daļām un lai izvairītos no kabeļu bojājumiem, kas var nonākt saskarē ar spriegumaktīvajām daļām.



BRĪDINĀJUMS:
Strāvas padeves kabelis un barošanas bloks ir jānovieto tā, lai tie neapdraudētu bērnus, cilvēkus vai dzīvniekus.



BRĪDINĀJUMS:
Drošības apsvērumu dēļ atsauces satelītstaciju nekādā gadījumā nedrīkst pārvietot pēc virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšanas. Robotizēta pļaujmašīna var iziet ārpus ieprogrammētās darba zonas. Ja atsauces stacija tiek pārvietota, programmēšana ir jāveic no jauna.

Prasības un pienākumi:

Jums būs nepieciešamas šādas sastāvdaļas (skatiet 16. att.):
(A) Atsauces satelītstacija;
(E) Stiprināšanas kronšteins;
(H) Skava kronšteina stiprināšanai pie masta vai skrūves stiprināšanai pie sienas (nav iekļautas komplektācijā);
(G) Nostiprinātājskrūves atsauces satelītstacijas uzstādīšanai uz kronšteina;
(F) Barošanas bloks;
(L) Pagarinātāja kabelis.

Procedūra (18. att.):

1. Pārbaudiet uzstādīšanas prasības 3.4.1. par.
2. Piestipriniet kronšteinu (E) pie sienas (N), izmantojot nostiprinātājskrūves (nav iekļautas komplektācijā), pārliecinoties, ka tas ir izlīdzināts. Montējot uz masta (M), izmantojiet komplektācijā iekļauto skavu (H), lai piestiprinātu kronšteinu (E).
3. Piestipriniet atsauces satelītstaciju (A) pie kronšteina (E) tā, lai savienotājs (C) būtu vērsts uz leju, izmantojot skrūves (G). Pārliecinieties, vai stacija ir pilnīgi horizontālā stāvoklī. Savienojiet atsauces satelītstaciju ar barošanas bloku (F) vai pagarinājuma vadu, izmantojot savienotāju (C), un pievelciet gredzenu.
4. Nostipriniet strāvas vadu tā, lai tas nevarētu gūt bojājumus vai radīt briesmas.
5. Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu (F) pie elektrības tīkla rozetes.

PIEZĪME: Atsauces satelītstacijas augšdaļai jābūt pēc iespējas tuvāk sienas vai masta augšdaļai (18./19. att.).

PIEZĪME: Ja nepieciešams, var pagarināt atsauces satelītstacijas barošanas kabeli, izmantojot pagarinājuma kabeļus, kas pieejami kā papildaprīkojums. Drīkst izmantot ne vairāk kā divus 5 metru pagarinājuma kabeļus vai 15 metru kabeli.

PIEZĪME: Lai izvairītos no traucējumiem, atsauces satelītstacija jāuzstāda vismaz 400 cm attālumā no citām atsauces satelītstacijām, kas var būt tās tuvumā.



UZMANĪBU:
Virsmai vai mastam, pie kura ir piestiprināta atsauces satelītstacija, jābūt stabilam un nedrīkst kustēties, šūpoties vai griezties, piemēram, spēcīga vēja vai sliktu laikapstākļu gadījumā. Atsauces satelītstacijas kustība ietekmē robotizētas pļaujmašīnas darbības precizitāti.



UZMANĪBU:
Atsauces satelītstacijas uzstādīšanas laikā rīkojieties piesardzīgi. Pastāv nokrišanas no liela augstuma vai priekšmetu kritiena risks.

UZMANĪBU:
Ja atsauces satelītstacija tiek pārvietota, ir jāpārprogrammē virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un izslēdzamās zonas, izmantojot lietotni.

UZMANĪBU:
Pārliecinieties, vai atsauces satelītstacija ir uzstādīta pilnīgi horizontālā stāvoklī.

3.5 PIRMS ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS IEDARBINĀŠANAS

Lai robotizētu pļaujmašīnu varētu izmantot automātiskajā darbības režīmā, ir nepieciešami vairāki iestatījumi, kurus var veikt, izmantojot mobilo ierīci (viedtālruni) ar iOS vai Android operētājsistēmu un ar instalētu lietotni "STIGA GO" (23. att.).
IOS lietotni var lejupielādēt no iOS App Store. Android lietotni var lejupielādēt no Google Play Store.
Pirmās uzstādīšanas laikā robotizēta pļaujmašīna ir jāsavieno ar lietotni "STIGA.GO". Sekojiet vedņa norādījumiem, izmantojot lietotni "STIGA.GO".

Install Stiga.GO App

Available on the App Store

GET IT ON Google Play

3.5.1 Iepriekšēja pieteikšanās

Pēc pirmās lietotnes atvēršanas var:
- Piekļūt informācijai par STIGA izplatītājiem un produktiem.
- Veikt pirmo reģistrāciju.
- Pieteikties, ja lietotājs ir jau reģistrēts.

3.5.2 Reģistrācija (sign up)

Sadaļa "Reģistrēties" ļauj piereģistrēt lietotāju, lai varētu piekļūt visām lietotnes funkcijām.
Lietotājs var pieteikties, izmantojot savu Google, Facebook un Apple kontus, vai izveidot jaunu kontu, aizpildot nepieciešamos laukus.
Reģistrācijas procedūrai ir nepieciešama e-pasta pārbaude.

3.5.3 Ierīces saistīšana (Pairing)

Sadaļa "Ierīces saistīšana" ļauj, izmantojot Bluetooth® savienojumu, saistīt jūsu mobilo ierīci ar robotizētu pļaujmašīnu, ar atsauces satelītstaciju (ja ir).

Lai veiktu saistīšanu, robotizētai pļaujmašīnai un atsauces satelītstacijai (ja ir) jābūt ieslēgtām un jāatrodas mazāk nekā 8 metru attālumā no mobilās ierīces.
Lai sasaistītu jaunu STIGA robotizētu pļaujmašīnu, nospiediet pogu "pievienot ierīci" (+) un sekojiet vednim.
Kad saistīšana ir pabeigta, tiek parādīta produkta galvenā lapa, no kuras var piekļūt dažādām pieejamajām izvēlnēm.

PIEZĪME: ja mobilā ierīce nespēj atrast robotizētu pļaujmašīnu, pārbaudiet, vai tā nav jau savienota ar citu mobilo ierīci, izmantojot Bluetooth®.

3.5.4 Attālinātā savienojamība un SIM kartes aktivizēšana

Robotizēta pļaujmašīna ir aprīkota ar mobilo sakaru moduli ar SIM karti, kas ļauj izveidot savienojumu ar STIGA mākoni un attālināti vadīt robotizētu pļaujmašīnu. Pēc tam, kad ir pabeigta ierīces saistīšana ar lietotāja kontu, ir jāaktivizē SIM karte.

Procedūra:

Sekojiet vedņa norādījumiem, izmantojot lietotni.

3.5.5 Garāža un produkta lapa (Device page)

Sadaļā "Garāža" ir redzami visi ar lietotāja profilu saistītie Stiga produkti.
Saistītie produkti tiek rādīti, ritinot dažādus ekrānus pa labi un pa kreisi.
Katrā no redzamajiem produktiem var piekļūt vairākām opcijām, kas ļauj:
- Pārdēvēt vai dzēst ierīci no lietotāja konta.
- Piekļūt produktu informācijai un rokasgrāmatām.
- Pārbaudīt robotizētas pļaujmašīnas un atsauces stacijas savienojuma stāvokli ar mobilo tīklu un GNSS signāla stāvokli (ja ir).
- Veikt aparātprogrammatūras atjaunināšanu.

No sadaļas "Garāža" var piekļūt katra saistītā produkta "Produkta lapai".
Robotizētas pļaujmašīnas produkta lapa ir sadalīta trīs sadaļās:
- Robots.
- Iestatījumi.
- Mans dārzs.

Sadaļa "Robots" ļauj:
- Pārbaudīt robotizētas pļaujmašīnas stāvokli (akumulatora uzlādes līmeni, darbības stāvokli, iestatīto pļaušanas režīmu).
- Iedarbināt un apturiet robotizētu pļaujmašīnu.
- Piespiedu kārtā pieprasīt robotizētas pļaujmašīnas atgriešanos sākuma punktā.
- Iedarbināt robotizētu pļaujmašīnu vietā, kas nav sasniedzama autonomi.

Sadaļa "Iestatījumi" ļauj:
- Izvēlēties pļaušanas režīmu "Atsevišķa pļaušana" vai "Ieplānota" (ja ir pieejams)
- Iestatīt vai mainīt darba programmu.
- Iestatīt vai mainīt pļaušanas augstumu.
- Palaist hibernācijas procedūru, lai sagatavotos ziemas uzglabāšanai.
- Aktivizēt un izvēlēties lietus sensora jutīgumu.
- Aktivizējiet papildu funkcijas.

Sadaļa "Mans dārzs" ļauj:
- Reģistrēt virtuālās robežas, pārvietošanas ceļus un izslēdzamo zonu, izmantojot lietotnes vedņus.
- Skatīt dārza karti ar reģistrētiem elementiem un robotizētas pļaujmašīnas reāllaika pozīciju.
- Iestatiet vēlamo pļaušanas virzienu.
- Ieslēdziet robotizēto pļaujmašīnu noteiktā dārza zonā.

3.5.6 Robotizētas pļaujmašīnas inicializācija

Robotizētas pļaujmašīnas inicializācija ir jāveic obligāti un lietotne to pieprasa:
- Iedarbinot izstrādājumu pirmo reizi.
- Ieslēdzot vai restartējot robotizētu pļaujmašīnu.
- Manuāli pārvietojot robotizētu pļaujmašīnu.

Izstrādājuma pirmā iedarbināšana:
1. Sāciet inicializāciju, kā to pieprasa lietotne, un gaidiet, līdz procedūra tiks pabeigta. Robotizēta pļaujmašīna virzās uz priekšu, veicot trīs apmēram 1 m garus soļus.

Procedūra robotizētas pļaujmašīnas manuālai ieslēgšanai vai pārvietošanai:

1. Novietojiet robotizētu pļaujmašīnu ieprogrammētā zonā tā, lai tā varētu bez traucējumiem virzīties uz priekšu par vismaz 3 m, paliekot virtuālajās robežās.
2. Sāciet inicializāciju, kā to pieprasa lietotne, un gaidiet, līdz procedūra tiks pabeigta. Robotizēta pļaujmašīna virzās uz priekšu, veicot trīs apmēram 1 m garus soļus.

3.5.7 Virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšana

Pirms turpināt programmēšanu, pārliecinieties, vai esat pabeidzis šādas darbības: ierīces saistīšana (3.5.3. par.) un robotizētas pļaujmašīnas inicializācija (3.5.6. par.).

Dažādu apgabalu un slēgto zona virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšana tiek veikta, izmantojot attiecīgos vedņus lietotnē "STIGA.GO". Procedūru ietvaros robotizēta pļaujmašīna ir manuāli jāvada, ejot tai blakus (3.2. par.).

Prasības un pienākumi:

- Android vai iOS mobilā ierīce, kas savienota ar internetu (nav iekļauta) (20.A att.).

Robotu var vadīt:

- Izmantojot virtuālo džoistiku lietotnē (20.B att.).

Turpmāk ir aprakstītas nepieciešamās darbības:

1. Lejupielādējiet lietotni "STIGA.GO" no Google Play veikala Android ierīcēm vai no App Store iOS ierīcēm.
2. Veiciet lietotnē norādīto robota palaišanas procedūru.
3. Ar virtuālo džoistiku virziet robotizētu pļaujmašīnu uz vietu, kurā vēlaties sākt programmēšanu.
4. Sāciet reģistrēt virtuālās robežas vai maršrutus, nospiežot attiecīgo pogu.
5. Manuāli vadiet robotizētu pļaujmašīnu, izmantojot virtuālo džoistiku, ap programmējamo perimetru vai maršrutu. Virtuālā perimetra sākuma punktam un beigu punktam jāsakrīt. Turklāt perimetru vai virtuālos maršrutus var reģistrēt, izmantojot "vairākpunktu" ("point to point") metodi. Šajā gadījumā robots reģistrē perimetru vai maršrutu kā taisnu nogriežņu virkni starp lietotāja definētajiem punktiem.

BRĪDINĀJUMS:
levērojiet minimālos attālumus līdz šķēršļiem un norādījumus, kas sniegti 3.2.1. par.

6. Apstipriniet reģistrētos datus.

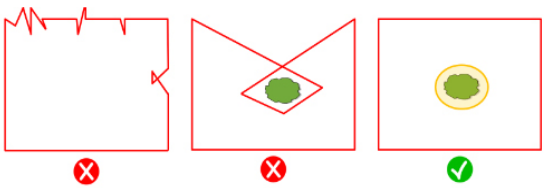
PIEZĪME: virtuālo robežu programmēšanas beigās robotizēta pļaujmašīna atkārtoti izbrauc visu virtuālo perimetru, lai pārbaudītu, vai programmēšana ir veikta pareizi.

PIEZĪME: lai neatkarīgi pārvaldītu dažādas dārza zonas, var ieprogrammēt vairākas virtuālās zonas.

PIEZĪME: virtuālās robežas ir jāieprogrammē pirms pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšanas.

PIEZĪME: nepārvietojiet robotizētu pļaujmašīnu ar rokām, pēc katras robotizētas pļaujmašīnas manuālas pārvietošanas ir jāatkārto inicializācijas procedūra.

PIEZĪME: lai robotizēta pļaujmašīna darbotos pareizi, izvairieties no virtuālā perimetra krustošanās un/vai pārklāšanās.



BRĪDINĀJUMS:
Plānojot virtuālās robežas, pārvietošanas maršrutus un zonas, no kurām jāizvairās, ir jāievēro vismaz 6 metru attālums no pļaujmašīnas.

BRĪDINĀJUMS:
Darba zona vai ceļi, kurus mašīna izmanto pārvietošanai, ir jāierīko tā, lai tajos netiktu iekļautas sabiedriskās vietas, zonas, kuras parasti izmanto stāvvietām, transportlīdzekļu kustībai, kā arī cilvēku plūsmas, lai izvairītos no cilvēku traumēšanas, mantas bojājumiem vai negadījumiem ar transportlīdzekļiem.

BRĪDINĀJUMS:
Savas drošības labad un, lai izvairītos no cilvēku vai dzīvnieku traumēšanas, kā arī mantas bojājumiem, operatoram vispirms ir jāiepazīst zona, kurā robotizēta pļaujmašīna tiek vadīta manuāli.
Vadot robotu, ejiet uzmanīgi, lai nenokristu.

BRĪDINĀJUMS:
Darba zona un vispār zonas, kurās robotizētā pļaujmašīna var pārvietoties, ir jānorobežo ar nepārvaramu fizisku barjeru.
Nodrošiniet, ka barjera atbilst šīm prasībām, vai darbības laikā uzraugiet robotizētu pļaujmašīnu.

3.5.8 Dārza karte

No sadaļas “Mans dārzs” var piekļūt dārza kartei un apskatīt:
- Virtuālās robežas.
- Izslēdzamās zonas.
- Pārvietošanas ceļus.
- Robotizētas pļaujmašīnas atrašanās vietu reālā laikā.
- Atbilstošais atgriešanās ceļš.

3.5.9 Atsevišķa pļaušana (spot cut).

Iestatot uz “Atsevišķa pļaušana”, robotizēta pļaujmašīna darbojas, izpildot vienu darba ciklu.

PIEZĪME: kad robotizētā pļaujmašīna pabeidz visa dārza pļaušanas ciklu, tas atgriežas savākšanas punktā.

PIEZĪME: kad robotizētā pļaujmašīna pabeidz vienas zonas pļaušanas ciklu, tā uzreiz turpina darbu nākamajā pļaušanas zonā.

3.5.10 Datu plāna pārvaldīšana

Pārbaudiet datu plāna lietošanas nosacījumus vietnē Stiga.com.

3.5.11 Tastatūras bloķēšana (App Lock)

Lai izvairītos no tā, ka bērni vai nepilnvarotas personas izmanto robotizētu pļaujmašīnu, pogu paneli var bloķēt. Rezultātā robotizētu pļaujmašīnu varēs vadīt tikai, izmantojot lietotni.

Procedūra:
1. Aktivizējiet vai deaktivizējiet tastatūras bloķēšanas/App Lock funkciju lietotnes iestatījumu izvēlnē.

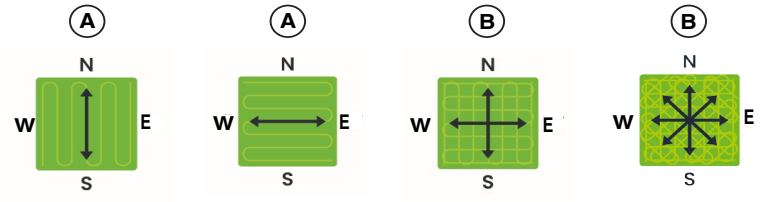
PIEZĪME: kamēr funkcija ir aktīva, tastatūras bloķēšana paliek aktīva pat tad, ja robotizēta pļaujmašīna tiek izslēgta.

3.5.12 Vēlamā navigācijas režīma iestatīšana

Funkcija ļauj iestatīt navigācijas režīmu, atbilstoši kuram robotizēta pļaujmašīna pārvietojas dārzā, veicot pļaušanu.

Var izvēlēties dažādus pļaušanas virzienus (A), vai to kombinētos režīmus (B). Turklāt var precīzi pielāgot izvēlēto pļaušanas virzienu, lai to saskaņotu ar dārzā esošajām konstrukcijām vai tā formu. Regulēšanu var veikt diapazonā no -90° līdz +90° ar precizitāti 0,1°.

Navigācijas režīma maiņa, ko lietotājs veic zonā, kurā pļaušana ir uzsākta, bet vēl nav pabeigta, kļūst aktīva pēc attiecīgā apgabala pļaušanas pabeigšanas.



Procedūra:
1. Lietotnes iestatījumu izvēlnē atlasiet vēlamo navigācijas režīmu.
2. Ja nepieciešams, ar pogām "+" un "-" regulējiet pļaušanas virzienu, līdz tiek sasniegts vēlamais iestatījums.

3.5.13 Malas appļaušana (Border Cut)

Sadaļa “Malas appļaušana”, ja tā ir aktivizēta, ļauj appļaut dārza un zonu, kuras nav paredzētas pļaušanai, malu. Robotizēta pļaujmašīna veic malas appļaušanu pēc tam, kad ir pabeigta ieprogrammētās zonas pļaušana.

Procedūra:

1. Aktivizējiet “Malas appļaušanas” funkciju lietotnes iestatījumu izvēlnē. Funkciju var aktivizēt atsevišķi katrai ieprogrammētajai virtuālajai zonai vai zonai, kura nav paredzēta pļaušanai.

3.5.14 Lietus devējs

Funkcija “Lietus devējs” ļauj iespējot vai atspējot lietus sensoru, ar kuru ir aprīkota robotizēta pļaujmašīna.

Procedūra:
1. Aktivizējiet funkciju lietotnes “iestatījumu” izvēlnē.

3.5.15 Programmatūras atjaunināšana (Firmware Update)

Ja ir pieejami izstrādājuma aparātprogrammatūras atjauninājumi, informācija par tiek norādīta izstrādājuma skata lapā sadaļā “Garāža”.

3.5.16 Profils / Izplatītāja izvēle / Ziņojumi

Sadaļā “Profils” var mainīt konta datus un paroli.

Sadaļā “Dealer” varat izvēlēties izmantojamo tehniskā atbalsta centru.

Sadaļā “Ziņojumi” var apskatīt ziņojumus/informāciju.

3.5.17 Virtuālā perimetra, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu izmaiņa vai dzēšana

Dažādu zonu virtuālo perimetru var mainīt divos veidos:
- Elementa dzēšana: elements tiek pilnībā dzēsts un ir nepieciešama jauna reģistrācija.
- var modificēt tikai daļu elementa, neizdzēšot to pilnībā.

Ja ir nepieciešams mainīt pārvietošanas maršrutus vai zonas, no kurām jāizvairās, tie ir jāizdzēš un pēc tam jāreģistrē no jauna.

Procedūra:
1. Lai dzēstu kartes elementu, izvēlieties to lietotnes izvēlnē "iestatījumi" un nospiediet pogu "dzēst".
2. Lai mainītu virtuālo perimetru, izvēlieties vēlamo virtuālo zonu lietotnes izvēlnē "Iestatījumi" un nospiediet pogu "Rediģēt". Pēc tam izpildiet lietotnes vedņa norādījumus.

3.5.18 Dārza zonu pļaušanas prioritātes noteikšana

Dažādās dārza virtuālās zonas tiek appļautas tādā secībā, kādā tās ir reģistrētas.

Var mainīt atsevišķu zonu pļaušanas prioritāti, lai mainītu to pļaušanas secību.

Procedūra:

1. Lietotnes izvēlnē "Iestatījumi" atlasiet vēlamo virtuālo pļaušanas zonu un pārvelciet to uz vēlamo pozīciju zonu sarakstā.

PIEZĪME: Katrai dārza zonai ir norādīta arī pļaušanas pabeigšanas procentuālā daļa, tādējādi norādot, kuras zonas jau ir pilnībā nopļautas un pašlaik pļaujamās zonas gaitu.

3.5.19 Pagaidu zona, kurā pļaušana netiek veikta (ja pieejama)

Funkcija "Pagaidu zona, kurā pļaušana netiek veikta" ļauj uz laiku izslēgt kādu dārza daļu no pļaujamā apgabala. Atlasītajam apgabalam jābūt perimetra daļai starp diviem lietotāja izvēlētajiem punktiem A un B un taisnu posmu, kas tos savieno. Izvēlētais apgabals nevar krustoties ar pārvietošanas ceļiem.
Robotizēta pļaujmašīna neiebrauks izslēgtajā zonā, kamēr nebūs pagājis iestatītais laiks, bet turpinās darboties citās dārza daļās.

Procedūra:

1. Atlasiet funkciju lietotnes iestatījumu izvēlnē.
2. Izpildiet lietotnes vedņa norādījumus, lai izvēlētos izslēdzamo dārza daļu un iestatītu vēlamo ilgumu.

3.5.20 Turieties prom (Stay Away) (ja pieejama)

Funkcija "Turieties prom" ļauj uz laiku izslēgt kādu dārza daļu no pļaujamā apgabala. Izvēlamā zona ir aplis ar lietotāja iestatīto rādiusu, kuras centrs ir mobilās ierīces GPS koordinātas vai virtuālajā kartē atlasīts punkts. Izvēlētais apgabals nevar krustoties ar pārvietošanas ceļiem.
Robotizēta pļaujmašīna neiebrauks izslēgtajā zonā, kamēr nebūs pagājis iestatītais laiks, bet turpinās darboties citās dārza daļās.

Procedūra:
1. Atlasiet funkciju lietotnes iestatījumu izvēlnē.
2. Izpildiet lietotnes vedņa norādījumus, lai izvēlētos izslēdzamo dārza daļu un iestatītu vēlamo ilgumu.

PIEZĪME: Ja apļa centra iestatīšanai tiek izmantotas mobilās ierīces GPS koordinātas, šī punkta un līdz ar to arī zonas, kurā pļaušana netiek veikta, atrašanās vieta ir atkarīga no GPS signāla precizitātes, kas parasti ir +/- 5 metri.

4. LIETOŠANAS NORĀDĪJUMI

Prasības un pienākumi:
- Atsauces satelītstacijas uzstādīšana, ja tā ir nepieciešama (skat. 3.4. par.).
- Sākotnējais zāles augstums robotizētas pļaujmašīnas darbības diapazonā: 20-95 mm.
- Akumulatori ir uzlādēti (skat. 4.5. par.).
- Virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšana (skat. 3.5.7. par.).
- Pļaušanas augstums ir pareizi noregulēts (skat. 4.7. par.).

4.1 IEDARBINĀŠANAS KOMPONENTI

1. Mobilā ierīce (nav iekļauta) (4.C att.).
2. Baterijas (ietilpst komplektācijā, iegādājoties mašīnu) (4.B att.).
3. Lādētājs (iekļauts mašīnas komplektācijā) (4.A att.).
4. Tālvadības pults (piederums - nav iekļauts komplektācijā) (4.D att.).

4.2 ROBOTIZĒTĀS PĻAUJMAŠĪNAS PALAIŠANAS DROŠĪBAS IERĪČU PĀRBAUDE

Lai izmantotu robotizētu pļaujmašīnu, ir jāieprogrammē virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un zonas, no kurām jāizvairās (skat. 3.5.7. par.).

Prasības un pienākumi:
- Drošības atslēga.

Procedūra:
1. Pārbaudiet, vai drošības atslēga ir ievietota. Ja tā ir izņemta, robotizētu pļaujmašīnu nevarēs palaist.
2. Pārbaudiet, vai apturēšanas poga **"STOP"** nav aktīva. Nospiežot to, robotizēta pļaujmašīna tiek apturēta un atveras vadības konsoles aizsargvāks.
3. Pārbaudiet, vai robotizēta pļaujmašīna ir pareizi novietota uz zemes. Pārmērīga slīpuma (≥ 27%) vai pacelšanas gadījumā slīpuma sensori (slīpuma mērītāji) aptur robotizētu pļaujmašīnu.

4.3 ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS MANUĀLA VADĪBA

Šajā režīmā robotizēta pļaujmašīna veic darba ciklu, atgriežas satikšanās punktā un paliek tajā līdz nākamajai manuālajai palaišanai.

Lai izmantotu mašīnu, ir jāieprogrammē virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un zonas, no kurām jāizvairās (skat. 3.5.7. par.).

Procedūra:
1. Novietojiet robotizētu pļaujmašīnu sistēmas perimetrā.
2. Nospiediet pogu **"STOP"** (2.D att.), lai atvērtu vāku (3.A att.) un piekļūtu vadības konsolei (3.B att.).
3. Nospiediet pogu **"ON/OFF"** (3.E att.) un turiet to 5 sekundes, lai ieslēgtu robotizētu pļaujmašīnu.
4. Spiediet pogu **"REŽĪMA IZVĒLE"** (3.F att.), līdz sāk mirgot tikai ikona **"VIENS DARBA CIKLS"** (3.L att.).
5. Nospiediet pogu **"APSTIPRINĀT"** (3.G att.). Ikona (3.L att.) iedegas nepārtraukti, apstiprinot darbību.
6. Aizveriet vāku (3.A att.).
7. Robotizēta pļaujmašīna sāk darboties.

PIEZĪME: ja pēc pogas **"APSTIPRINĀT"** nospiešanas tiek nospiesta poga **"REŽĪMA IZVĒLE"**, ikonas, kas attiecas uz atlasītajām funkcijām, atkal sāk mirgot, pieprasot apstiprināt tikko atlasīto funkciju. Nospiediet pogu **"APSTIPRINĀT"**. Ikonas atkal iedegas nepārtraukti.



UZMANĪBU:
Atverot vāku darba laikā, sāk mirgot ikonas, kas attiecas uz izvēlētajām funkcijām, norādot, ka pirms vāka aizvēršanas ir jāapstiprina darbība. Ja vāks tiek aizvērts, nenospiežot pogu "APSTIPRINĀT", robots neveiks nekādas darbības, kamēr lietotājs nepados jaunu komandu.

4.4 ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS VADĪBAS IERĪČU APRAKSTS

Komandu, indikatoru un to funkciju saraksts:

- Poga **"STOP"** (2.D att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas drošai apturēšanai.
- **SĒŅVEIDA AVĀRIJAS POGA** (2.E att.): ļauj nekavējoties apturēt mašīnu avārijas gadījumā.
  Šai pogai ir divi stāvokļi:



1. Aktivizēta: nospiežot avārijas pogu, tiek apturēti griezējierīču un vilces vadības ierīču motori.



2. Atkārtota aktivizēšana: pagrieziet avārijas pogu pulksteņrādītāja virzienā, lai atiestatītu visas funkcijas. Lai iedarbinātu mašīnu, jāatkārto iedarbināšanas procedūra, izmantojot atslēgu (4.2. par.).

PIEZĪME: Ja ir aktivizēta avārijas poga, mašīnu nevar iedarbināt.



BRĪDINĀJUMS:
Avārijas pogu nekādā gadījumā nedrīkst izmantot kā parastu mašīnas apturēšanas metodi.

- **"DROŠĪBAS ATSLĒGA"** (3.C att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas drošai izslēgšanai.
- Poga **"ON/OFF"** (3.E att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas ieslēgšanai un izslēgšanai, kā arī trauksmes signālu izslēgšanai.
- Poga **"REŽĪMA IZVĒLE"** (3.F att.): izmanto, lai izvēlētos robotizētās pļaujmašīnas darbības režīmu un piespiestu atgriezties sākumpunktā.
- Poga **"APSTIPRINĀT"** (3.G att.): izmanto, lai apstiprinātu iestatīto darbības režīmu.
- Gaismas ikona **"IEPLĀNOTĀ PROGRAMMA"** (3.I att.): izmanto, lai parādītu ieplānotās programmas iestatījumus.
- Gaismas ikona **"ATSEVIŠĶA PĻAUŠANA"** (3.L att.): izmanto, lai parādītu viena darba cikla iestatījumus.
- Gaismas ikona **"ATGRIEŠANĀS SĀKUMPUNKTĀ"** (3.H att.): izmanto, lai parādītu robotizētas pļaujmašīnas piespiedu atgriešanās sākumpunktā iestatījumu.
- Poga "BLUETOOTH®" (3.M att.): izmanto tikai servisa centri diagnostikas vajadzībām.
- Gaismas ikona **"TRAUKSME"** (3.N att.): izmanto trauksmes stāvokļu attēlošanai.
- Gaismas ikona **"AKUMULATORS"** (3.O att.): izmanto, lai parādītu akumulatora uzlādes līmeni.

4.4.1 Droša apturēšana - Apturēšanas poga

Poga **"STOP"**, ir vadības ierīce, kas var drošā veidā apturēt robotizētu pļaujmašīnu, neatkarīgi no tās darbības stāvokļa.

Procedūra:
1. Nospiediet pogu **"STOP"**, kamēr robotizēta pļaujmašīna pārvietojas vai ir nekustīga.
2. Nospiežot pogu **"STOP"**, robotizēta pļaujmašīna apstājas un tiek atvērts vāks, kas ļauj piekļūt citām robota vadības ierīcēm.

4.4.2 Droša izslēgšana - Drošības atslēga

Drošības atslēgas izņemšana ļauj drošā veidā izslēgt robotizētu pļaujmašīnu.

PIENĀKUMS:
Pirms ierīces tīrīšanas, transportēšanas un apkopes vienmēr izņemiet drošības atslēgu.

Procedūra:
1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai atvērtu vāku un piekļūtu vadības konsolei.
2. Nospiediet izslēgšanas pogu uz dažām sekundēm un uzgaidiet, līdz izdziest pogas indikators.
3. Tikai pēc indikatora izslēgšanas atvienojiet drošības atslēgu, lai drošā veidā izslēgtu robotizētu pļaujmašīnu. Glabājiet drošības atslēgu drošā vietā.
4. Pēc apkopes darbu pabeigšanas ievietojiet drošības atslēgu, lai varētu ieslēgt robotizētu pļaujmašīnu.

4.4.3 Ieslēgšana un izslēgšana - ON/OFF poga

Poga **"ON/OFF"** ļauj manuāli ieslēgt un izslēgt robotizētu pļaujmašīnu.

Procedūra:
1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai atvērtu vāku un piekļūtu vadības konsolei.
2. Nospiediet pogu **"ON/OFF"** un turiet to 5 sekundes, lai ieslēgtu vai izslēgtu robotizētu pļaujmašīnu.

PIEZĪME: Lai ieslēgtu robotizētu pļaujmašīnu, drošības atslēgai jābūt ievietotai.

PIEZĪME: Aktīvu trauksmes signālu gadījumā, divreiz nospiežot pogu **"ON/OFF"**, trauksmes signāli tiek atiestatīti.

4.4.4 Viena darba cikla izvēle / piespiedu atgriešanās satikšanās punktā – režīma izvēles poga

Robotizēta pļaujmašīna darbojas atbilstoši turpmāk aprakstītajiem iestatījumiem.

IZVĒLES AR TASTATŪRU UN ROBOTA DARBĪBA

VIENS DARBA CIKLS

Robotizēta pļaujmašīna veic vienu piespiedu darba ciklu un atgriežas satikšanās punktā.
Robotizēta pļaujmašīna paliek bāzē, kamēr lietotājs manuāli neatjaunos tā darbību.



ATGRIEŠANĀS SATIKŠANĀS PUNKTĀ

Robotizēta pļaujmašīna atgriežas satikšanās punktā.
Robotizēta pļaujmašīna paliek bāzē, kamēr lietotājs manuāli neatjaunos tā darbību.



Procedūra:
1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai atvērtu vāku un piekļūtu vadības konsolei.
2. Spiediet pogu **"REŽĪMA IZVĒLE"**, līdz sāk mirgot ikonas, kas attiecas uz funkcijām, kuras vēlaties aktivizēt. Ikonas, kas attiecas uz atlasītajām funkcijām, mirgo.
3. Nospiediet pogu **"APSTIPRINĀT"**. Ikonas, kas attiecas uz atlasītajām funkcijām, iedegas nepārtraukti, apstiprinot darbību.

4. Aizveriet vāku.
5. Robotizēta pļaujmašīna sāks darboties atbilstoši iestatītajam režīmam.

PIEZĪME: Ja pēc pogas **"APSTIPRINĀT"** nospiešanas tiek nospiesta poga **"REŽĪMA IZVĒLE"**, ikonas, kas attiecas uz atlasītajām funkcijām, atkal sāk mirgot, pieprasot apstiprināt tikko atlasīto funkciju. Nospiediet pogu **"APSTIPRINĀT"**. Ikonas atkal iedegas nepārtraukti.

UZMANĪBU:
Atverot vāku gan darba laikā, gan, kamēr robots atrodas satikšanās punktā, sāk mirgot ikonas, kas attiecas uz izvēlētajām funkcijām, norādot, ka pirms vāka aizvēršanas ir jāapstiprina darbība. Ja vāks tiek aizvērts, nenospiežot pogu "APSTIPRINĀT", robots neveiks nekādas darbības, kamēr lietotājs nepados jaunu komandu.

PIEZĪME: Ja robota akumulators ir izlādējies, akumulatora ikona mirgo sarkanā krāsā, norādot, ka atlasīto darbību nav iespējams veikt.

PIEZĪME: Robotizēta pļaujmašīna sāk darboties tikai pēc vāka aizvēršanas.

4.4.5 Bluetooth® stāvokļa attēlošana – Bluetooth® poga

Robotizēta pļaujmašīna automātiski pārvalda Bluetooth® savienojumu ar ārējām mobilajām ierīcēm. Bluetooth® savienojums ir pieejams vienmēr, kamēr robotizēta pļaujmašīna ir ieslēgta. Izmantojot Bluetooth®, robotizētai pļaujmašīnai vienlaikus var pievienot tikai vienu mobilo ierīci. Robotizēta pļaujmašīna automātiski atvienojas no ierīces pēc lietotnes aizvēršanas. Pogu "**BLUETOOTH®**" servisa centri izmanto tikai diagnostikas vajadzībām.

PIEZĪME: Informāciju par ierīces saistīšanu ar robotizētu pļaujmašīnu, izmantojot Bluetooth®, skat. 3.5.3. par. "Saistīšana".

4.4.6 Trauksmes stāvokļu attēlošana – Trauksmes ikona

Gaismas ikona **"TRAUKSME"** ziņo par darbības traucējumiem.

Procedūra:
1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai atvērtu vāku un piekļūtu vadības konsolei.
2. Pārbaudiet trauksmes stāvokli, izmantojot sarkano gaismas ikonu, kas var degt nepārtraukti vai mirgot:
3. Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu, nospiežot pogu **"ON/OFF"**, uzgaidiet dažas sekundes un pēc tam atkal ieslēdziet robotizētu pļaujmašīnu, izmantojot pogu **"ON/OFF"**. Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.

PIEZĪME: Sīkāku informāciju par traucējumiem var apskatīt lietotnē.

PIEZĪME: Dažu veidu kļūdas var attālināti atiestatīt, izmantojot lietotni.

PIEZĪME: Dažus kļūdu veidus nevar atiestatīt attālināti, bet tie ir jāatiestata, izmantojot robotizētas pļaujmašīnas tastatūru saskaņā ar Eiropas drošības standartu EN-50636.

4.5 AKUMULATORA UZLĀDE

PIEZĪME: Uzlāde jāveic tikai ar akumulatora lādētāju (4.A att.). Citas uzlādēšanas sistēmas var neatgriezeniski sabojāt akumulatoru.

PIEZĪME: Ieteicamā uzlādes temperatūra ir 4-40°C.

4.5.1 Akumulatora uzlādes līmeņa attēlošana – akumulatora ikona

Gaismas ikona **"AKUMULATORS"**: izmanto, lai parādītu akumulatora uzlādes līmeni.

Procedūra:

1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai atvērtu vāku un piekļūtu vadības konsolei.
2. Pārbaudiet akumulatora uzlādes stāvokli, izmantojot gaismas ikonu:
   - Zila ikona: akumulators ir uzlādēts (uzlādes līmenis > 40 %).
   - Sarkana ikona: akumulators lādējas ārā (uzlādes līmenis 15-40 %).
   - Sarkana mirgojoša ikona: akumulators ir izlādējies (uzlādes līmenis < 15 %).
3. Ja robotizēta pļaujmašīna lādējas, gaismas ikona (3.O att.) mirgo zilā krāsā.

PIEZĪME: Ja, nospiežot kādu pogu, akumulatora ikona (3.O att.) ātri mirgo ar sarkanu gaismu, darbību nevar veikt, un akumulatori būs jāuzlādē manuāli (skat. 4.5.3. par.).

4.5.2 Mašīnas iekšējo bateriju uzlāde

Procedūra **"AKUMULATORA UZLĀDE"** ļauj manuāli uzlādēt robotizētu pļaujmašīnu:

1. Novietojiet robotizēto pļaujmašīnu pie elektrības kontaktligzdas.
2. Nospiediet pogu **"STOP"** (2.D att.), lai atvērtu vāku (3.A att.) un piekļūtu vadības konsolei (3.B att.).
3. Izņemiet atslēgu (3.C att.).
4. Pievienojiet komplektācijā iekļauto akumulatoru lādētāju (4.A att.) uzlādes kontaktligzdai, nostiprinot attiecīgo savienotāju (9.A att.).
5. Pievienojiet akumulatoru lādētāju elektrotīkla kontaktligzdai, ievietojot attiecīgo kontaktdakšu (9.B att.).
6. Gaismas ikona **"AKUMULATORS"** (3.O att.) mirgo zilā krāsā, robotizēta pļaujmašīna tiek uzlādēta.
7. Aizveriet vāku (3.A att.).
8. Atstājiet robotizēto pļaujmašīnu uzlādēties, līdz akumulatori ir pilnībā uzlādēti.
9. Pēc pilnīgas uzlādes atvienojiet lādētāju no uzlādes kontaktligzdas.
   - Pagrieziet savienotāja gredzenu pretēji pulksteņrādītāja virzienam (9.C att.);
   - Izņemiet savienotāju (9.D att.).

Uzlādes laikā akumulatora indikatora lampiņa (3.O att.) mirgo. Sasniedzot katru nākamo uzlādes līmeni, attiecīgā gaismas diode turpina degt nepārtraukti, kamēr pārējie turpina mirgot.

PIEZĪME: Pirms ziemas uzglabāšanas akumulatori jāuzlādē, kā norādīts 6.2. par.

4.5.3 Akumulatoru droša uzlāde, kamēr tie ir izņemti no ierīces

Akumulatoru var uzlādēt atsevišķi, izmantojot to pašu akumulatoru lādētāju, kas tiek izmantots mašīnas uzlādei:

1. Izņemiet akumulatoru no mašīnas (11.E att.);
2. Novietojiet akumulatoru sausā, drošā un stabilā vietā;
3. Noņemiet gumijas aizsargvāciņu no savienotāja;
4. Pievienojiet akumulatoru lādētāju elektrotīkla kontaktligzdai, ievietojot attiecīgo kontaktdakšu;
5. Pievienojiet komplektācijā iekļauto akumulatoru lādētāju akumulatora uzlādes kontaktligzdai, nostiprinot attiecīgo savienotāju. Skatiet akumulatora izmantošanas rokasgrāmatu.

PIEZĪME: Uzlādes laikā visas mašīnas funkcijas ir atspējotas.



BRĪDINĀJUMS:
Nelādējiet vienīgo mašīnā uzstādīto akumulatoru.

PIEZĪME: Robotizētas pļaujmašīnas akumulatori ir nolietojamas detaļas, un laika gaitā to uzlādes kapacitāte samazinās, tādējādi samazinot robotizētas pļaujmašīnas spēju darboties autonomi, nepasliktinot tā darbību.

4.6 AKUMULATORU IEVIETOŠANA UN IZŅEMŠANA NO MAŠĪNAS



BRĪDINĀJUMS:
Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu drošā veidā (skat. 2.8. par.).

4.6.1 Akumulatora ievietošana

1. Atveriet akumulatoru pārsegu (10. att.). Ierīce automātiski izslēdzas, atverot akumulatoru pārsegu.
2. Ievietojiet akumulatoru nodalījumā (11.A att.).
3. Pievienojiet mašīnas savienotāju, iespiežot to līdz galam (11.B att.).
4. Aizveriet akumulatoru pārsegu (10. att.).
5. Lai strādātu, no jauna iedarbiniet mašīnu.

4.6.2 Akumulatoru izņemšana

1. Atveriet akumulatoru pārsegu (10. att.).
2. Pagrieziet savienotāja gredzenu pretēji pulksteņrādītāja virzienam (11.C att.).
3. Izņemiet savienotāju (11.D att.).
4. Izņemiet akumulatoru no nodalījuma (11.E att.).
5. Aizveriet akumulatoru pārsegu (10. att.).

4.7 PĻAUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA

Procedūrā **"PĻAUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA"** ir aprakstīts, kā regulēt pļaušanas asmeņu augstumu. Lai noregulētu pļaušanas augstumu, izmantojiet lietotnē pieejamo vedni.



BRĪDINĀJUMS:
Pļaušanas augstuma regulēšanas laikā nepieskarieties griezējierīcei.



BRĪDINĀJUMS:
Lai nodrošinātu pareizu asmens augstuma regulēšanas sistēmas darbību, pārliecinieties, ka asmeņu un asmeņu motora aizsargsilfona tuvumā neuzkrājas zāles vai netīrumu paliekas.

4.8 KAMERAS MODULIS, LIDAR SENSORA MODULIS UN ULTRASKAŅAS MODULIS

Izmantojot kameras moduli (22.A att.), Lidar moduli un ultraskaņas moduli (skat. 2.2. par.), robotizēta pļaujmašīna spēj atpazīt šķēršļus darba zonā un noteikt pļaušanas zonas malu, lai izvairītos no iespējamiem šķēršļiem, kas var būt darba zonā, un uzlabojot navigācijas veiktspēju (22. att.).

Procedūra:

1. Izpildiet lietotnes "Stiga.GO" vedni, lai pielāgotu kameras moduļa, Lidar moduļa un ultraskaņas moduļa darbības parametrus un aktivizētu papildu funkcijas

PIEZĪME: Lai aizsargātu jūsu privātumu, kameras moduļa darbības laikā uzņemtos attēlus un video robotizēta pļaujmašīna apstrādā reāllaikā, un tie netiek saglabāti robotizētas pļaujmašīnas iekšējā atmiņā.

PIEZĪME: Šķēršļu un darba zonas malu atpazīšanas veiktspēja ir atkarīga no daudziem faktoriem: priekšmeta formas un izmēra, apgaismojuma apstākļiem, objektīva tīrības un nodiluma, zāles stāvokļa, laika apstākļiem utt.

PIEZĪME: Ja zāliens ir pārāk augsts, kameras modulis var interpretēt veģetāciju kā šķērsli. Ja robotizēta pļaujmašīna turpina apstāties vai mainīt virzienu augstas zāles dēļ, ir nepieciešams samazināt zāles augstumu, izmantojot parastu zāles pļāvēju.

PIEZĪME: Vienmēr uzturiet kameras moduļa lēcu tīru, lai nodrošinātu precīzu redzes sistēmas darbību.



BRĪDINĀJUMS:
Kameras modulim var neizdoties noteikt priekšmetus, ja tos pilnībā ieskauj vai nosedz veģetācija, piemēram, augsta, bieza zāle.



BRĪDINĀJUMS:
Neskatieties tieši uz kameras moduļa LED prožektoru, lai izvairītos no acu bojājumiem.

4.9 ATSAUCES SATELĪTSTACIJAS DARBĪBA - STATUSA INDIKATORA LAMPIŅA (JA TĀDA IR)

Atsauces satelītstacijas apakšdaļā (21. att.) ir uzstādīta indikatorlampiņa (R), kas iedegas šādos gadījumos:

- Indikatorlampiņa izslēgta: atskaites stacija ir izslēgta vai arī indikatorlampiņa ir atslēgta lietotnē.
- Mirgo zaļā indikatorlampiņa: notiek satelītu skenēšana, uzgaidiet dažas minūtes, līdz stacija būs gatava. Šajā posmā nav iespējams reģistrēt virtuālo perimetru vai palaist robotizētu pļaujmašīnu. Ja lampiņa turpina ilgstoši mirgot (ilgāk par 30 minūtēm), stacija nav pareizi uzstādīta. No jauna uzstādiet staciju, ievērojot norādījumus, kas aprakstīti 3.4.2. par.
- Zaļā indikatorlampiņa deg nepārtraukti: atsauces stacija ir gatava lietošanai. Var reģistrēt virtuālo perimetru un palaist robotizētu pļaujmašīnu.
- Mirgo dzeltenā indikatorlampiņa: atsauces stacija nav savienota ar mobilo sakaru tīklu. Nav iespējams reģistrēt virtuālo perimetru vai palaist robotizētu pļaujmašīnu. Pārliecinieties, ka esat veicis produkta saistīšanas procedūru, izmantojot lietotni (skat. 3.5. par.). Ja problēma nepazūd, restartējiet atsauces staciju (atvienojiet to no elektrotīkla un pēc 30 sek. atkal pievienojiet)

Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.

- Mirgo sarkanā indikatorlampiņa: ir konstatēta atsauces stacijas kļūme. Sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.

5. TEHNISKĀ APKOPE



BRĪDINĀJUMS:
Izmantojiet tikai oriģinālās rezerves daļas.



BRĪDINĀJUMS:
Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenoņemiet uzstādītās drošības ierīces.



BRĪDINĀJUMS:
Roku un kāju sagriešanas risks.
Lai izvairītos no negadījumiem, izmantojiet aizsargcimdus un aizsargapavus.



BRĪDINĀJUMS:
Putekļu nokļūšanas acīs risks.
Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.



UZMANĪBU:
Pārāk liela ūdens daudzuma lietošana var izraisīt to nokļūšanu uz elektriskajām sastāvdaļām, sabojājot tās.



AIZLIEGUMS:
Neizmantojiet augstspiediena ūdens mazgāšanas iekārtas.



AIZLIEGUMS:
Lai izvairītos no elektrisko un elektronisko komponentu neatgriezeniska bojājuma, neiegremdējiet (daļēji vai pilnīgi) robotizētu pļaujmašīnu ūdenī.



AIZLIEGUMS:
Nemazgājiet robotizētas pļaujmašīnas iekšējās daļas, lai nesabojātu elektriskās un elektroniskās sastāvdaļas.



AIZLIEGUMS:
Neizmantojiet šķīdinātājus vai benzīnu, lai nesabojātu krāsotas virsmas un plastmasas elementus.



AIZLIEGUMS:
Kameras moduļa objektīva un pārējo sensoru tīrīšanai izmantojiet tikai mīkstu, viegli samitrinātu drānu. Nekādā gadījumā nelietojiet birstes, skrāpjus, abrazīvus sūkļus vai ķīmiskos šķīdinātājus.

5.1 PLĀNOTĀ TEHNISKĀ APKOPE

Lai nodrošinātu labāku darbību un ilgāku kalpošanas laiku, regulāri tīriet izstrādājumu un mainiet nodilušas detaļas.
Veiciet darbus ar tabulā norādīto biežumu.

BIEŽUMS	SASTĀVDAĻA	APKOPES DARBU VEIDS	ATSAUCE
Pirms katras lietošanas reizes un vismaz ik pēc 8 darba stundām	Asmens	Iztīriet un pārbaudiet griešanas ierīces asmens efektivitāti.	Skat. 5.3. par.
		Ja griezējierīces asmens deformējas trieciena dēļ vai, ja tas ir nodilis, nomainiet to.	Sazinieties ar pilnvarotu servisa centru
	Uzlādes kontakti	Iztīriet un novāciet iespējamas oksidēšanas pazīmes.	Skat. 5.3. par.
	Kameras un sensoru modulis	Notīriet objektīvu	Skat. 5.3. par.
Katru mēnesi vai ik pēc 100 pļaušanas stundām	Robotizēta pļaujmašīna	Iztīriet	Skat. 5.3. par.
	Barošanas kabelis	Pārbaudiet nodilumu un bojājumus, nepieciešamības gadījumā nomainiet tos	Sazinieties ar pilnvarotu servisa centru
Pļaušanas sezonas beigās vai ik pēc sešiem mēnešiem, ja robotizēta pļaujmašīna netiek izmantota	Akumulatori	Veiciet uzlādi, kas paredzēta pirms akumulatoru uzglabāšanas	Skat. 5.4. par.

Reizi gadā ir jāveic tehniskā apkope pilnvarotajā servisa centrā, lai uzturētu robotizētas pļaujmašīnas labu darba stāvokli.
Apkopes ietvaros jāveic virkne pārbaužu, tostarp:

- robotizētas pļaujmašīnas iekšējā un ārējā daļas tīrīšana;
- robotizētas pļaujmašīnas vispārējā stāvokļa pārbaude;
- nodilušu detaļu nomaiņa;
- akumulatoru stāvokļa pārbaude;
- pievilkšanas momentu pārbaude;
- trieciena un pacelšanas kinemātisko mehānismu un to aizsargsilfonu pārbaude un nomaiņa, ja tas ir nepieciešams;
- asmens motora gumijas aizsargsilfona pārbaude un nomaiņa, ja tas ir nepieciešams, lai saglabātu nepieciešamo aizsardzību pret ūdens iekļūšanu;
- akumulatoru pārsega blīvju nomaiņa, lai saglabātu nepieciešamo aizsardzību pret ūdens iekļūšanu.

PIEZĪME: garantija neattiecas uz iespējamiem defektiem, kas radās ikgadējas tehniskās apkopes neveikšanas dēļ.

5.2 GRIEZĒJIERĪCES TEHNISKĀ APKOPE

BRĪDINĀJUMS:
Nepieskarieties griezējierīcei, kamēr aizdedzes atslēga nav izņemta un griezējierīce nav pilnībā apstājusies. Ņemiet vērā, ka griezējierīce var izkustēties arī tajā gadījumā, ja atslēga ir izņemta (modeļiem ar akumulatoru).

UZMANĪBU:
Visas ar griezējierīcēm veicamās darbības (noņemšana, asināšana, balansēšana, remonts, atkārtota uzstādīšana un/vai maiņa) ir svarīgas operācijas, kuru veikšanai ir nepieciešamas speciālas iemaņas un atbilstošs aprīkojums; tāpēc drošības nolūkos tās vienmēr ir jāveic specializētajos servisa centros.

UZMANĪBU:
Vienmēr mainiet griezējierīci, ja tā ir bojāta, deformēta vai nodilusi, kopā ar tās skrūvēm, lai saglabātu līdzsvaru.

SVARĪGI *Izmantojiet tikai oriģinālās griezējierīces ar kodu, kas ir norādīts tehnisko datu tabulā vai nodaļā "Piederumi piederumi pēc pasūtījuma".*

5.3 TĪRĪŠANA

5.3.1 Izstrādājuma tīrīšana

BRĪDINĀJUMS:
Roku un kāju sagriešanas risks.
Lai izvairītos no negadījumiem, izmantojiet aizsargcimdus un aizsargapavus.

BRĪDINĀJUMS:
Putekļu nokļūšanas acīs risks.
Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.

• Prasības un pienākumi:

- Sūklis
- Neitrālas ziepes
- Birste
- Ūdens
- Sausa lupata
- Cimdi
- Brilles



PIENĀKUMS VALKĀT CIMDUS:
Izmantojiet aizsargcimdus, lai izvairītos no roku savainošanas.



PIENĀKUMS IZMANTOT BRILLES:
Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.

• Vispārīgie norādījumi:

Katru reizi pēc izmantošanas veiciet tīrīšanu, ievērojot šādus norādījumus: (12. att.)

- Nemazgājiet mašīnu ar ūdens strūklas palīdzību, lai izvairītos no akumulatoru un elektrisko sastāvdaļu samitrināšanas.
- Novāciet zāles atliekas un netīrumus no šasijas iekšpuses.
- Vienmēr pārbaudiet, vai gaisa ieņēmējos nav zāles atlieku.

- Šasijas tīrīšanai neizmantojiet agresīvus šķidrumus.
- Lai samazinātu ugunsgrēka risku, novāciet no mašīnas zāles atliekas, lapas un lieku smērvielu.
- Paceliet pārsegu un iztīriet ar saspiesto gaisu visus netīrumus vai zāles paliekas, kas uzkrājās virs akumulatoriem.

• Procedūra:

1. Nospiediet pogu **"STOP"**, lai apturētu robotizētu pļaujmašīnu un atvērtu aizsargvāku.
2. Atvienojiet no elektrības tīkla.
3. Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu drošā veidā (skat. 2.8. par.).
4. Iztīriet visas robotizētas pļaujmašīnas ārējās virsmas ar sūkli, izmantojot siltu ūdeni un neitrālas ziepes.
5. Uzmanīgi notīriet kameras moduļa lēcu, Lidar un ultraskaņas sensorus ar mīkstu drānu, lai nesaskrāpētu stikla virsmu.



UZMANĪBU:
Pārāk liela ūdens daudzuma lietošana var izraisīt to nokļūšanu uz elektriskajām sastāvdaļām, sabojājot tās.



UZMANĪBU:
Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenoņemiet uzstādītās drošības ierīces.



AIZLIEGUMS:
Neizmantojiet augstspiediena ūdens mazgāšanas iekārtas.



AIZLIEGUMS:
Lai izvairītos no elektrisko un elektronisko komponentu neatgriezeniska bojājuma, neiegremdējiet (daļēji vai pilnīgi) robotizētu pļaujmašīnu ūdenī.



AIZLIEGUMS:
Nemazgājiet robotizētas pļaujmašīnas iekšējās daļas, lai nesabojātu elektriskās un elektroniskās sastāvdaļas.



AIZLIEGUMS:
Neizmantojiet šķīdinātājus vai benzīnu, lai nesabojātu krāsotas virsmas un plastmasas elementus.



AIZLIEGUMS:
Kameras moduļa lēcas, Lidar un ultraskaņas sensoru tīrīšanai nekādā gadījumā nelietojiet birstes, skrāpjus, abrazīvus sūkļus vai ķīmiskos šķīdinātājus, jo tie var saskrāpēt vai sabojāt stikla virsmu.

6. Novāciet dubļus un netīrumus no piedziņas riteņiem.
7. Iztīriet robotizētas pļaujmašīnas apakšējo daļu (pļaušanas asmens zona, priekšējie un aizmugurējie riteņi). Izmantojiet piemērotu birsti, lai noņemtu netīrumus un/vai paliekas, kas var traucēt robotizētas pļaujmašīnas normālai darbībai. Tīrīšanas beigās noslaukiet ar mitru sūkli.
8. Iztīriet akumulatora uzlādes savienotāju.

5.4 APKOPE ZIEMĀ UN AKUMULATORA GLABĀŠANA

Procedūra:

1. Iztīriet robotizētu pļaujmašīnu (skat. 5.3. par.).
2. Uzglabājiet robotizētu pļaujmašīnu horizontālā stāvoklī vietā, kas pasargāta no sala, pārliecinoties, ka tā ir izslēgta, un ka drošības atslēga ir izņemta no robotizētas pļaujmašīnas.
3. Atvienojiet atsauces satelītstaciju (ja ir) no elektrotīkla.

PIEZĪME: Ja ziemas sezonā vēlaties noņemt atsauces satelītstaciju no uzstādīšanas vietas, ir jānodrošina, lai to novietojums pēc atkārtotas montāžas paliktu tieši tāds pats. Ja ir uzstādīta atsauces satelītstacija, un tā tiek pārvietota, ir jāpārprogrammē virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un izslēdzamās zonas, izmantojot lietotni.

5.5 AKUMULATORU MAIŅA

Akumulatoru darbības laiks ir atkarīgs no pļaušanas sezonas ilguma un robotizētās pļaujmašīnas lietošanas stundu skaita dienā. Ilga pļaušanas sezona vai daudzas lietošanas stundas prasīs biežāku akumulatora nomaiņu. Akumulatoru nomaiņu drīkst veikt tikai STIGA TEHNISKĀ ATBALSTA DIENESTA PERSONĀLS.
Ja akumulatori ir jānomaina, sazinieties ar tehniskā atbalsta dienestu vai tuvāko izplatītāju.

PIEZĪME: Robotizētas pļaujmašīnas akumulatori ir nolietojamas detaļas, un laika gaitā to uzlādes kapacitāte samazinās, tādējādi samazinot robotizētas pļaujmašīnas spēju darboties autonomi, nepasliktinot tā darbību.

6. TRANSPORTĒŠANA, UZGLABĀŠANA UN UTILIZĀCIJA

6.1 TRANSPORTĒŠANA



PIENĀKUMS:
Pirms robotizētas pļaujmašīnas pacelšanas vai transportēšanas tā ir jāizslēdz un jāuzstāda drošā stāvoklī.



UZMANĪBU:
Pārbaudiet, vai zālienā nav rotaļlietu, instrumentu, zaru, apģērba vai citu priekšmetu, kas var bojāt ierīci.

PIEZĪME: Transportējot lielos attālumos, iesakām izmantot oriģinālo iepakojumu.

Procedūra:
Manuāli pārvietojot mašīnu, jāievēro šādi norādījumi:
1. Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu drošā veidā (skat. 2.8. par.).
2. Tīrīšana robotizētu pļaujmašīnu (skat. 5.3.1. par.).
3. Pārvietojiet griezējierīču bloku visaugstākajā pozīcijā.
4. Izslēdziet mašīnu un izņemiet iedarbināšanas atslēgu.
5. Pārliecinieties, ka robots ir horizontālā stāvoklī.
6. Atvienojiet vilci, izmantojot 2.9. par. norādījumus (1.L att.).
7. Lai pārvietotu mašīnu, izmantojiet aizmugurējos stiprinājumu rokturus (14. att.).



BRĪDINĀJUMS:
Neizmantojiet šos punktus ierīces pacelšanai.

Transportējot mašīnu transportlīdzeklī vai piekabē, jāievēro šādi norādījumi:
1. Izmantojiet piekļuves rampas, kuru platums, garums un izturība ir piemērota mašīnas svaram un izmēriem.
2. Paceliet griešanas kupolu maksimālajā pļaušanas augstumā, izmantojot lietotni.
3. Kad mašīna ir uzlādēta, izslēdziet to, izņemot atslēgu.
4. Piestipriniet mašīnu pie transportlīdzekļa, izmantojot divus āķus priekšpusē un divus āķus aizmugurē (13. att.). Nepiestipriniet mašīnu pie elementiem, kas var tikt bojāti.

DROŠĪBAS INSTRUKCIJA:
Ja uzskatāt, ka nevarat droši veikt pārvietošanu vai transportēšanu, sazinieties ar servisa centru.

6.2 UZGLABĀŠANA

Robotizēta pļaujmašīna ir jāuzglabā horizontālā stāvoklī ar izņemtu drošības atslēgu sausā vietā, kas aizsargāta no sala, vispirms iztīrot akumulatoru un veicot tā uzlādi, kas paredzēta pirms ziemas sezonas. Ilgstošas dīkstāves laikā atvienojiet atsauces satelītstaciju (ja ir) no elektrotīkla.

Ja ir paredzēts, ka mašīna tiks uzglabāta ilgāk par 30 dienām:
- ļaujiet mašīnai atdzist.
- izņemiet akumulatorus un novietojiet tos vēsā un sausā vietā.
- rūpīgi notīriet mašīnu.
- pārbaudiet, vai mašīnā nav bojājumu.

Nepieciešamības gadījumā sazinieties ar pilnvaroto tehniskā atbalsta centru.

Atsākot mašīnas izmantošanu:
- Sagatavojiet mašīnu, kā aprakstīts 4.2. nodaļā.

6.3 UTILIZĀCIJA

Procedūra:
1. Utilizējiet izstrādājuma iepakojumu videi draudzīgā veidā, izmantojot piemērotus savākšanas konteinerus vai speciālus atkritumu savākšanas centrus.
2. Utilizējiet robotizētu pļaujmašīnu saskaņā ar vietējo tiesību aktu prasībām.
3. Ņemot vērā to, ka robotizēta pļaujmašīna ir klasificēta kā EEIA (elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumi), sazinieties ar piemērotu atkritumu pārstrādes un utilizācijas uzņēmumu.
4. Utilizējiet vecās vai nolietotās baterijas videi draudzīgā veidā, izmantojot piemērotus savākšanas konteinerus vai speciālus atkritumu savākšanas centrus.

7. PROBLĒMU NOVĒRŠANA

BRĪDINĀJUMS:
Apturiet robotizētu pļaujmašīnu un uzstādiet to drošā stāvoklī (skat. 2.8. par.).

Zemāk ir atrodams saraksts ar galvenajām kļūmēm, kas var rasties darba laikā.

PIEZĪME: Papildu padomi un problēmu novēršanas procedūras ir pieejamas lietotnē Stigo.GO.

TRAUCĒJUMS	CĒLOŅI	RISINĀJUMI
Neparastas vibrācijas. Trokšņi robotizētas pļaujmašīnas darbības laikā.	Bojāta griezējierīce	Nomainiet bojātas sastāvdaļas (skat. 5.1. par.).
	Pļaušanas ierīce iesprūda netīrumos (lentēs, trosēs, plastmasas daļās u.c.).	Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu drošā veidā (skat. 2.8. par.). Atbloķējiet pļaušanas ierīci.
	Robotizēta pļaujmašīna tika iedarbināta neparedzēto šķēršļu klātbūtnē (nokrituši zari, aizmirstas mantas u.c.).	Izslēdziet robotizētu pļaujmašīnu drošā veidā (skat. 2.8. par.). Izņemiet šķēršļus un restartējiet robotizētu pļaujmašīnu.
	Elektromotora avārija.	Nomainiet dzinēju, vērsieties tehniskā atbalsta centrā.
	Zāle ir pārāk augsta.	Palieliniet pļaušanas augstumu (skat. 4.7. par.).
Pogu panelī deg brīdinājuma ikona.	Norāda uz darbības traucējumiem/ defektiem.	Lai iegūtu plašāku informāciju, skatiet lietotni.

TRAUCĒJUMS	CĒLOŅI	RISINĀJUMI
Robotizēta pļaujmašīna īslaicīgi apstājas darba zonā.	Vājš GPS signāls	Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehnisko atbalsta centru.
Darba zona netiek pilnībā nopļauta.	Pļaušanas ierīce ar netīrumiem un/vai paliekām.	Izslēdziet robotu drošā veidā (skat. 2.8. par.). Iztīriet pļaušanas ierīci.
	Pārāk liels darba zonas laukums attiecībā pret robotizētas pļaujmašīnas darbības raksturlielumiem.	Samaziniet darba zonu (skat. tehniskos datus 8. nod.).
	Ir beidzies akumulatoru kalpošanas laiks.	Nomainiet akumulatorus, izmantojot oriģinālas rezerves daļas (skat. 5.5. par.).
	Akumulatori netiek pilnībā uzlādēti.	Notīriet un novāciet oksīdu no kontaktiem (skat. 5.3. par.). Atkārtoti uzlādējiet akumulatorus.

8. TEHNISKIE DATI

RAKSTURLIELUMI	modelis SRHB01 (skatīt produkta etiķeti)	
Izmēri (G x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robots bez griešanas kupola	
	1012 x 725 x 2300 robots ar griešanas kupolu	
Robotizētas pļaujmašīnas svars [kg]	330 (ņemot vērā 6 akumulatorus un pļaušanas kupolu)	
Pļaušanas augstums (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Pļaušanas ātrums [rpm]	3800	
Pārvietošanas ātrums [km/h]	5	
Maksimālais slīpums	27%	
Maksimālais slīpums garām perimetram	20%	
Pļaušanas sistēmas tips	3 pļaušanas asmeņi	
Izmērītais skaņas jaudas līmenis [dB (A)]	98,68	
Trokšņa emisijas kļūda [dB (A)]	0,83	
Garantētais skaņas jaudas līmenis [dB (A)]	100	
Pļaušanas ierīces kods	182004385/0	
Robotizētas pļaujmašīnas IP klasifikācija	IP64	
Robotizētas pļaujmašīnas darba vides temperatūra [°C]	0 ÷ 50	
Akumulatora modelis	Tips: BT 40 Li 56 (*) Modelis: 40 Ah ePower Pro akumulators P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Šūnu topoloģija: 14S8P	
Akumulatoru lādētājs Modelis: 18 A - ES kontaktdakša P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (ieeja)	100-240 VAC
	V (Izeja)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimālais uzlādes ilgums (viens akumulators)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimālais uzlādes ilgums (divi akumulatori)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Akumulatoru lādētājs Modelis: 18 A - Lielbritānijas kontaktdakša P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (ieeja)	100-240 VAC
	V (Izeja)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimālais uzlādes ilgums (viens akumulators)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimālais uzlādes ilgums (divi akumulatori)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

RAKSTURLIELUMI	modelis SRHB01 (skatīt produkta etiķeti)	
Akumulatoru lādētājs Modelis: 30 A - ES kontaktdakša P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (ieeja)	200-240 VAC
	V (Izeja)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimālais uzlādes ilgums (viens akumulators)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimālais uzlādes ilgums (divi akumulatori)	h (@ V)	~ 3 (220)
Akumulatoru lādētājs Modelis: 30 A - Lielbritānijas kontaktdakša P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (ieeja)	200-240 VAC
	V (Izeja)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimālais uzlādes ilgums (viens akumulators)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimālais uzlādes ilgums (divi akumulatori)	h (@ V)	~ 3 (220)
Savienojamība	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigācijas tehnoloģija	AGS, GNSS-RTK	

RAKSTURLIELUMI	modelis SRHB01
Jaudas klase RF moduļi	Bluetooth LE izejas jauda - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - 4. klase - 33 dBm; 2G DCS / PCS - 1. klase - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - E2 klase - 27 dBm; 2G DCS / PCS - E2 klase - 26 dBm; 4G - 3. klase - 23 dBm
Frekvenču diapazons - Bluetooth®	Bluetooth LE - frekvenču diapazons 2400 - 2483,5 MHz
Frekvenču diapazons - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvenču diapazons - 4G	1. josla (2100 MHz); 2. josla (1900 MHz); 3. josla (1800 MHz); 4. josla (2100 MHz); 5. josla (850 MHz); 7. josla (2600 MHz); 8. josla (900 MHz); 12. josla (700 MHz); 13. josla (750 MHz); 17. josla (700 MHz); 18. josla (850 MHz); 19. josla (850 MHz); 20. josla (800 MHz); 26. josla (850 MHz); 28. josla (800 MHz); 34. josla (2000 MHz); 38. josla (2500 MHz); 39. josla (1900 MHz); 40. josla (2300 MHz); 41. josla (2500 MHz); 66. josla (2100 MHz).
Frekvenču diapazons - Wi-Fi	Wi-Fi - frekvenču diapazons 2412 - 2484 MHz Maksimālā vilces jauda < 20 dBm

Bluetooth® vārdiskā zīme un logotips ir reģistrētas preču zīmes, kas pieder Bluetooth SIG, inc., un STIGA šīs zīmes izmanto saskaņā ar licenci.

9. PIEDERUMI PĒC PASŪTĪJUMA

PIEZĪME: šādus piederumus nevar izmantot autonomās vadības režīmā. Tie jāizmanto tikai ar tālvadības pulti.

1	Piekabe	✓
2	Lapu un zāles savācējs	✓
3	Mēslojuma izkliedētājs	✓
4	Plastmasas rullītis	✓
5	Elektriskās pļaušanas ierīces bloka kods (deck)	110CE E QF

10.GARANTIJA

10.1 GARANTIJAS SEGUMS

Garantija attiecas uz visiem materiāla kvalitātes un ražošanas defektiem, kurus garantijas darbības laikā ir apliecinājis izplatītājs vai specializētais servisa centrs.
Garantijas piemērošana tiek ierobežota ar remontu vai detaļas nomaiņu, kura ir atzīta par defektīvu.
Iesakām vienu reizi gadā nogādāt mašīnu autorizētajā servisa centrā, lai veiktu tehnisko apkopi, remontu un drošības ierīču pārbaudi.
Garantijas piemērošanas priekšnosacījums ir mašīnas pareiza tehniskā apkope.

Garantija neattiecas uz bojājumiem, kas radušies šādu iemeslu dēļ:

- Lietotājs nav iepazinies ar pievienoto dokumentāciju (ekspluatācijas rokasgrāmatu).
- Neuzmanība, nolaidība.
- Ārējais iemesls (zibens trieciens, trieciens, nepiederošu priekšmetu esamība mašīnas iekšpusē) vai negadījums.
- Nepareizs vai ražotāja neatļautais lietošanas veids vai montāža.
- Nepareizi veikta tehniskā apkope.
- Mašīnas modifikācija.
- Neoriģinālu rezerves daļu (pielāgotu daļu) izmantošana.
- Ar mašīnu nepiegādātu vai ražotāja apstiprinātu piederumu lietošana (piem., pļaušanas ierīces).

Turklāt garantija nesedz:

- Tehniskās apkopes operācijas (tādas, kuras ir aprakstītas ekspluatācijas rokasgrāmatā).
- Nolietojamo materiālu normālu nodilumu, tādu kā pļaušanas ierīces un riteņi.
- Normālu nodilumu.
- Mašīnas estētiskā stāvokļa pasliktināšanu izmantošanas dēļ.
- Pļaušanas ierīču balstus.
- Bojājumi, kas radušies uzstādīšanas dēļ, kas neatbilst norādījumiem lietotāja rokasgrāmatā.
- Bojājumi, kas radušies virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu nepareizas programmēšanas dēļ.
- Bojājumi, kurus izraisīja ūdens iekļūšana augstspiediena mazgāšanas ierīces izmantošanas dēļ vai ierīces iegremdēšana ūdenī, piemēram, ja intensīva lietus laikā veidojas ūdens peļķes.
- Bojājumi, kurus izraisa nepareiza akumulatora uzglabāšana vai nepareiza izmantošana.
- Bojājumi, kurus izraisīja neoriģinālu akumulatoru izmantošana.
- Jebkādi papildu izdevumi, kas var būt saistīti ar garantijas remontu, tādi kā piegāde lietotājam, mašīnas transportēšana līdz izplatītājam, maiņas aprīkojuma noma vai ārējo uzņēmumu piesaistīšana dārza uzkopšanai mašīnas dīkstāves laikā.

Lietotāja tiesības aizsargā attiecīgajā valstī spēkā esošie likumi. Šī garantija nekādā veidā neierobežo nacionālajā likumdošanā noteiktās lietotāja tiesības.

11.REĢISTRĒTĀS PREČU ZĪMES UN LICENCES

Bluetooth® vārdiskā zīme un logotips ir reģistrētas preču zīmes, kas pieder Bluetooth SIG, inc., un STIGA šīs zīmes izmanto saskaņā ar licenci.

MK

ВНИМАНИЕ!: ПРОЧИТАЈТЕ ГО ВНИМАТЕЛНО ОВА УПАТСТВО ПРЕД ДА ЈА КОРИСТИТЕ КОСИЛКАТА. Зачувајте за секоја идна потреба.

СОДРЖИНА

1. БЕЗБЕДНОСНИ МЕРКИ 2
   - 1.1 Општи предупредувања за безбедност на електричните алатки 2
   - 1.2 Информации за безбедноста 4
   - 1.3 Безбедни оперативни процедури 6
2. ВОВЕД 7
   - 2.1 Општ вовед 7
   - 2.2 Опис на производот 8
   - 2.3 Компоненти на косилката 8
   - 2.4 Распакување 9
   - 2.5 Поставување на додатоците 9
   - 2.6 Поставување на преден додаток 9
   - 2.7 Симболи и ознаки (Сл. 13) 9
   - 2.8 Запирање и исклучување на роботската косилка во безбедни услови 11
   - 2.9 Рачка за вклучување/исклучување на погонот 11
3. МОНТАЖА 12
   - 3.1 Проверете ги барањата за инсталација 12
   - 3.2 Критериуми за одредување на работните површини и патеките за движење 13
   - 3.3 Инсталација на компонентите 15
   - 3.4 Инсталација на сателитска референтна станица (ако е потребно) 15
   - 3.5 Прво активирање на роботската косилка 18
4. ФУНКЦИОНИРАЊЕ 24
   - 4.1 Компоненти за пуштање во функција 24
   - 4.2 Проверка на безбедносните мерки пред пуштање на роботската косилка 24
   - 4.3 Рачно работење на роботската косилка 24
   - 4.4 Опис на командите на роботската косилка 25
   - 4.5 Полнење на батеријата 27
   - 4.6 Вметнување и вадење на батериите од косилката 29
   - 4.7 Регулација на висината на сечењето 29
   - 4.8 Модул за камера, модул за LIDAR сензори и ултразвучен модул 29
   - 4.9 Работа на сателитската референтна станица – светлосен индикатор на состојба (ако е присутен) 30
5. ОДРЖУВАЊЕ 30
   - 5.1 Закажано одржување 31
   - 5.2 Одржување на уредот со сечилото 32
   - 5.3 Чистење 32
   - 5.4 Зимска одржување и складирање на батеријата 33
   - 5.5 Замена на батериите 34
6. ТРАНСПОРТ, СКЛАДИРАЊЕ И ОТСТРАНУВАЊЕ 34
   - 6.1 Транспорт 34
   - 6.2 Одлагање 35
   - 6.3 Фрлање 35
7. РЕШАВАЊЕ ПРОБЛЕМИ 35
8. ТЕХНИЧКИ ПОДАТОЦИ 36
9. ДОПОЛНИТЕЛНА ОПРЕМА ПО ИЗБОР 37
10. ГАРАНЦИЈА 38
    - 10.1 Опсег на гаранцијата 38
11. РЕГИСТРИРАНИ ТРГОВСКИ МАРКИ И ЛИЦЕНЦИ 38

БЕЛЕШКА: Насоките во ова упатство важат за автономниот робот во конфигурација на косачка за трева. Бројките, освен ако не е поинаку наведено, се однесуваат на моделот SRHB01.

1. БЕЗБЕДНОСНИ МЕРКИ



ОБВРСКА:
Внимателно прочитајте пред употреба и зачувајте го за во иднина.

1.1 ОПШТИ ПРЕДУПРЕДУВАЊА ЗА БЕЗБЕДНОСТ НА ЕЛЕКТРИЧНИТЕ АЛАТКИ

⚠ **Прочитајте ги сите безбедносни предупредувања, сите упатства, сите илустрации и спецификации испорачани со оваа машина.** *Непридржувањето кон упатствата дадени во продолжение може да предизвика електричен удар, изгореници и/или сериозни повреди.*

Сочувајте ги предупредувањата заедно со упатството за идна консултација.

Терминот „електричен апарат“ наведен во предупредувањата се однесува на вашата електрична алатка со напојување на електричната мрежа (со кабел) или електричната алатка со напојување на батерии (без кабел).

1) Обезбедување на работната средина

a) **Одржувајте ја работната средина чиста и добро осветлена.** *Несредените или слабо осветлени области полесно доведуваат до несреќи.*
b) **Не користете ја електричната алатка во средина каде постои ризик од експлозија, на пример во присуство на запаливи материи, гасови или нечистотија.** *Електричните делови предизвикуваат искри што може да ги запалат нечистотиите или испарувањата.*
c) **Децата и другите кои што се во близина треба да се оддалечат додека се користи електричната алатка.** *Одвлекувањето на внимание може да предизвика губење контрола над уредот.*

2) Електрична безбедност

a) **Приклучокот на кабелот на полначот на батерија треба да биде компатибилен со електричниот довод. Никогаш не преправајте го приклучокот на каков било начин. Не користете адаптери со кабелот на полначот за батерии кој е опремен со заземјување.** *Приклучокот што не претрпел измена или не е адаптиран го намалува ризикот од електричен удар.*
b) **Избегнувајте контакт на телото со заземјени површини како цевки, радијатори, кујнски апарати, фрижидери.** *Ризикот од електричен удар се поттикнува ако телото се најде во контакт со заземјување.*
c) **Не изложувајте ја електричната алатка на дожд или на влажни услови.** *Водата што може да навлезе во електричниот дел го зголемува ризикот од електричен удар.*
d) **Не користете го кабелот несоодветно. Не користете го кабелот за транспортирање, влечење или исклучување на електричната алатка. Чувајте го кабелот подалеку од извори на топлина, масло, отворен оган или предмети во движење.** *Оштетен или пресечен кабел го зголемува ризикот од електричен удар.*
e) **Користете соодветен продолжен кабел кога ја користите електричната алатка во надворешни услови.** *Користењето на продолжен кабел за надворешна употреба го намалува ризикот од електричен удар.*
f) **Доколку ракувањето со електричната алатка на влажни места е неизбежно, користете штекер заштитен со уред за диференцијална струја (RCD).** *Користењето на RCD уред го намалува ризикот од електричен удар.*

3) Лична заштита

a) **Бидете внимателни, контролирајте што се случува и ракувајте со косилката со целосно внимание. Не користете го уредот кога сте под дејство на дрога алкохол или лекови.** *Еден момент на невнимание додека се користи електричната алатка може да предизвика тешки телесни повреди.*
b) **Користете лична заштитна опрема (СЛЗ). Секогаш ставајте заштитни очила.** *Носењето на лична заштитна опрема, како што се маска против прав, чевли против лизгање, заштитен шлем и заштита за уши, го намалува ризикот од телесни повреди.*

c) **Спречете ненамерно стартување. Проверете дали прекинувачот е во исклучена положба пред поврзување со извор на енергија, кревање или носење на алатот.** *Носењето на електричниот алат со прстот на прекинувачот или неговото приклучување во штекер кога прекинувачот е во положба „ON“ го зголемува ризикот од несреќи.*

d) **Отстранете ги сите клучеви или алатки за регулација пред да ја вклучите косилката.** *Доколку некој клуч или алатка останат во контакт со некој ротирачки дел на електричната алатка може да предизвикаат тешки телесни повреди.*

e) **Не наведнувајте се нанадвор. Секогаш имајте сигурна потпора и соодветна рамнотежа.** *На тој начин најдобро ќе ја контролирате електричната алата во непредвидени ситуации.*

f) **Облечете се соодветно. Не носете широка облека или накит. Држете ги косата и облеката подалеку одподвижните делови.** *Долга облека, накит или долга коса може да се закачат за деловите во движење.*

g) **Доколку се поврзани уреди за вшмукување и собирање прашина, проверете дали се добро наместени.** *Употребата на овие уреди може да ги намали ризиците поврзани со прашината.*

h) **Никогаш не дозволувајте поради познавањето на косилката стекнато со честата употреба да бидете невнимателни и да ги игнорирате безбедносните принципи за електричната алатка.** *Невнимателно дејство може да предизвика сериозни повреди за дел од секундата.*

4) Употреба и одржување на електричната алатка

a) **Не напрегајте ја електричната алатка. Користете ја соодветната електрична алатка за конкретната намена.** *Соодветното користење на електричната алатка обезбедува најдобра и најсигурна работа според моќноста за која е создадена.*

b) **Не користете ја електричната алата доколку прекинувачот не може да се вклучи или исклучи.** *Електричната алатка што не може да се контролира со прекинувачот е опасна и мора да се поправи.*

c) **Извадете го приклучокот од изворот на енергија и/или извадете ја батеријата од електричната алатка пред да правите какви било приспособувања, да менувате додатоци или да ја складирате електричната алатка.** *Овие безбедносни мерки го намалуваат ризикот од случајно вклучување на електричната алатка.*

d) **Складирајте ја електричната алатка кога не ја користите подалеку од дофат на деца и не дозволувајте да ја користат лица што не се запознале со неа и не го прочитале ова упатство.** *Електричните алатки се опасни во рацете на необучени корисници.*

e) **Грижете се за одржување на косилката и на додатоците. Проверете дали подвижните делови се наместени правилно и слободно се движат, дали има оштетени делови и каква било друга состојба што може да влијае на работењето на електричната алатка. Во случај на оштетувања, електричната алатка треба да се поправи пред повторна употреба.** *Многу несреќи се предизвикани од лошо одржување.*

f) **Одржувајте го апаратот наострен и исчистен од остатоци при сечењето.** *Соодветното одржување на сечилата, со остри рабови, го намалува ризикот од заглавување и го олеснува контролирањето.*

g) **Користете ја косилката и дополнителната опрема согласно дадените упатства, имајќи ги предвид работните услови и типот на работа што треба да се изврши.** *Употребата на оваа електрична алатка за работи што се разликуваат од предвидените може да предизвика опасни ситуации.*

h) **Одржувајте ги рачките и сите површини за фаќање суви, чисти и без траги од масло и маснотии.** *Лизгавите рачки и површини за фаќање не дозволуваат безбедно движење и контрола на апаратот во непредвидени ситуации.*

5) Употреба и одржување на алатката со батерии

a) **Користете само полначи за полнење на батериите што ги препорачува производителот.** *Полнач погоден за еден тип батерии може да предизвика ризик од пожар, струен удар, прегревање или истекување на корозивна течност од батеријата кога се користи со друг тип батерии.*

b) **Користете само батерии со спецификации што се предвидени за вашата електрична алатка.** *Употребата на каква било друга група батерии може да биде причина за повреди или инциденти.*

c) **Чувајте ја батеријата што не ја користите подалеку од канцелариски прибор, пари, клучеви, игли, навртки и други мали метални предмети што може да предизвикаат краток спој на контактите.** *Краток спој на контактите на батеријата може да доведе до експлозија и пламен.*

d) **Батерија во неисправна состојба може да предизвика истекување на течноста. Избегнувајте контакт со течноста. Во случај на случаен контакт, исплакнете со вода. Во случај на контакт на течноста со очите, консултирајте се со лекар.** *Истечената течност од батеријата може да предизвика иритација на кожата иизгореници.*

e) **Не користете оштетена или изменета батерија или електрична алатка.** *Оштетените или изменетите батерии може да се однесуваат непредвидливо, со што се зголемува ризикот од пожар, експлозија или повреда.*
f) **Не изложувајте ги батериите или електричната алатка на оган или прекумерна температура.** *Изложеност на оган или на температура над 130 °C може да предизвика експлозија.*
g) **Следете ги сите упатства за полнење и не полнете ја батеријата или електричната алатка надвор од температурниот опсег наведен во упатствата.** *Неправилното полнење или полнење на температури што се надвор од наведениот опсег може да ја оштети батеријата и да го зголеми ризикот од пожар.*

6) Помош

a) **Косилката треба да ја поправа квалификувано лице, користејќи исклучиво оригинални резервни делови.** *На тој начин се одржува безбедноста на електричната алатка.*
b) **Не вршете поправки на батеријата.** *Поправките мора да ги спроведува производителот или специјализиран сервисен центар.*

1.2 ИНФОРМАЦИИ ЗА БЕЗБЕДНОСТА

При проектирањето на уредот особено внимание е посветено на аспектите што можат да предизвикаат ризици за безбедноста и здравјето на луѓето. Целта на овие информации е да ги поттикне корисниците да спречат каков било ризик, избегнувајќи однесувања што не се во согласност со наведените упатства.



ОПАСНОСТ:
Пред користење на роботската косилка потребно е да се запознаете со сите информации содржани во овој документ.



ОПАСНОСТ:
Оваа роботска косилка не е наменета за употреба од деца и од лица со намалени физички, сензорни или ментални способности или со недостаток на искуство и знаење.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Пред да извршите каква било регулација или одржување, исклучете ја струјата и активирајте го безбедносниот уред.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Не користете ја роботската косилка ако кабелот за напојување на трансформаторот е оштетен. Оштетениот кабел може да доведе до контакт со делови под напон. Кабелот треба да биде заменет од производителот или од неговиот сервис, или од лице со соодветна стручност, за да се спречи секој ризик.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Користете ги само полначот и напојувачот обезбедени од производителот. Употребата на несоодветен полнач или напојувач може да предизвика електричен удар и/или прегревање.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Во случај на истекување на течност од батеријата, погодените компоненти треба да се измијат со вода или неутрализатор.
Избегнувајте директен контакт со течноста од батеријата.
Ако дојде до контакт со очите, консултирајте се со лекар.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
За време на работењето на роботската косилка, уверете се дека во работната област нема луѓе, особено деца, или домашни миленици. Во спротивно, закажете ја активноста на роботската косилка во часови кога во таа зона нема присутни луѓе.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Работната област и воопшто зоните низ кои роботската косилка може да се движи треба да бидат оградени со непроодна физичка бариера.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Работната област или патеките што ги користи машината за своето движење треба да бидат поставени така што да не вклучуваат јавни простори, за да се избегнат повреди на луѓе, предмети или незгоди со возила.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Поради безбедносни причини, сателитската референтна станица никогаш не смее да се поместува по програмирањето на виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат. Роботската косилка може да излезе од програмираната работна област. Ако се помести референтната станица, потребно е повторно програмирање.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не допирајте го сечилото за време на регулирањето на висината на сечење.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
За сопствена безбедност и за да се избегнат повреди на луѓе, животни или предмети, операторот претходно треба да ја запознае областа во која роботската косилка се управува рачно (на пример, за време на инсталацијата). Кога го управувате роботот, одете внимателно за да избегнете паѓање.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Користете само оригинални резервни делови.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не менувајте, не манипулирајте, не деактивирајте и не отстранувајте ги инсталираните безбедносни уреди.



ВНИМАНИЕ:
Проверете дали на тревникот има играчки, алати, гранки, облека или други предмети што можат да ја оштетат опремата.



ЗАБРАНА:
Да не се седи врз роботската косилка.



ЗАБРАНА:
Да не се подига роботската косилка за да се прегледа сечилото или за транспорт додека е вклучена. Да не се стават рацете или нозете под уредот.



ЗАБРАНА:
Да не се користи роботската косилка кога работи наводнувач.



ЗАБРАНА:
Да не се мие роботската косилка со силни водени млазови и да не се потопува делумно или целосно во вода.



ЗАБРАНА:
Да не се користи роботската косилка ако не е целосна со сите свои делови. Во случај на оштетувања, заменете ги погодените делови.



ЗАБРАНА:
Апсолутно е забрането користење и полнење на роботската косилка во експлозивни и запаливи средини.



ОБВРСКА:
Редовно вршете визуелна проверка на роботската косилка за да се уверите дека сечилата и механизмот за сечење не се изабени или оштетени. Уверете се дека роботската косилка е во добра работна состојба.



ОБВРСКА:
Прочитајте го внимателно целото упатство, особено сите информации што се однесуваат на безбедноста и уверете се дека го разбирате целосно. Строго придржувајте се кон упатствата за работење, одржување и поправки.



ОБВРСКА:
Операторите кои извршуваат одржување и поправки треба целосно да ги познаваат специфичните карактеристики и безбедносните норми на уредот.



ЗАДОЛЖИТЕЛНО НОСЕЊЕ РАКАВИЦИ:
Користете ги личните заштитни средства предвидени од производителот, особено при интервенција на механизмот за сечење, користејќи заштитни ракавици.

1.3 БЕЗБЕДНИ ОПЕРАТИВНИ ПРОЦЕДУРИ

Обука



Строго е забрането да се користи косилката без поставен преден додаток.

a. Внимателно прочитајте ги упатствата, запознајте се со контролите и правилната употреба на машината.
b. Никогаш не дозволувајте деца, лица со намалени физички, сензорни или ментални способности, или лица на кои им недостасува искуство и знаење, или лица кои не се запознаени со овие упатства, да ја користат машината. Локалните прописи може да ја ограничат возраста на операторот.
c. Операторот или корисникот е одговорен за несреќи или опасности во кои се вклучени трети лица или опрема од трети страни.

Подготовка

a. Проверете дали системот за автоматска периметарска ограда е правилно програмиран како што е наведено.
b. Периодично проверувајте го просторот каде што се користи машината и отстранувајте камења, стапчиња, жици и сите други туѓи предмети што можат да го попречат работењето.
c. Периодично вршете визуелна проверка на сечилата, завртките на сечилата и склопот за сечење за да се уверите дека не се изабени или оштетени. Заменете ги истрошените или оштетените сечила и завртки во парови за да ја одржите рамнотежата на машината.
d. Предупредувачките знаци мора да бидат поставени околу работната површина на машината, доколку таа се користи на јавни места или во области отворени за јавноста. Знаците мора да го содржат следниов текст: „Внимание! Автоматска косачка за трева! Држете се подалеку од машината! Надгледувајте ги децата!“

1.3.1 Функционирање

Општи информации

a. Не ракувајте со машината со оштетени заштитни елементи или кога безбедносните уреди недостасуваат, на пример без штитници.
b. Не ставајте ги рацете или нозете близу или под ротирачките делови. Секогаш држете се подалеку од отворот за издувни гасови.
c. Не допирајте ги подвижните делови од машината додека не застанат целосно.
d. Секогаш носете цврсти чевли и долги панталони кога работите со машината.
e. Никогаш не кревајте ја и не носете ја машината додека работи електричниот мотор.

f. Отстранете го уредот за оневозможување од единицата:
- Пред чистење на блокада;
- Пред проверка, чистење или работа врз машината;
- Доколку е погодена од туѓ предмет, проверете дали машината е оштетена;
- Ако машината почне да вибрира абнормално, проверете дали има оштетувања пред да ја рестартирате.

g. Не оставајте ја машината да работи без надзор ако во близина има домашни миленици, деца или други луѓе.

Одржување и чување

a. Затегнете ги сите навртки, завртки и шрафови за безбедно работење на машината.
b. Често проверувајте ја роботската косилка за абење или оштетување.
c. Од безбедносни причини, истрошените или оштетените делови мора да се заменат.
d. Осигурајте се дека сечилата се заменуваат само со соодветни резервни делови.
e. Уверете се дека батериите се полнат со соодветниот полнач препорачан од производителот. Неправилната употреба може да предизвика електричен удар, прегревање или истекување на корозивна течност од батеријата.
f. Во случај на истекување на електролити, измијте со вода/неутрализирачко средство и консултирајте се со лекар во случај на контакт со очите итн.
g. Одржувањето на машината мора да се врши во согласност со упатствата на производителот.

Преостанати ризици

- Производот е во согласност со сите безбедносни прописи. Може да постојат дополнителни ризици поради неправилна инсталација и/или непредвидливи ситуации. Затоа е потребно да се осигура дека просторот во кој работи производот е ослободен од предмети, луѓе и животни, и да се информираат сите луѓе кои можат да имаат пристап, дури и повремено, до работната површина за можните опасности.
- Опасност од фрлање предмети врз тело, животни и други предмети. Држете безбедно растојание од најмалку 8 метри од машината за време на работата.
- Во случај на невреме со ризик од грмотевици и воопшто при очекувани неповолни временски услови, се препорачува да не се користи производот и да се исклучат сите приклучоци од електричната мрежа. За да го користите производот, повторно поврзете ги периферните уреди со електричната мрежа според упатствата во упатството.

2. ВОВЕД

2.1 ОПШТ ВОВЕД

2.1.1 Цел на упатството

БЕЛЕШКА: Ова упатство подлежи на периодични ажурирања и ревизии. Пред да ја користите машината, уверете се дека ја имате преземено најновата достапна верзија.

Ова упатство е составен дел од опремата и има за цел да обезбеди сите потребни информации за нејзино користење. Чувајте го упатството за целиот период на користење на опремата, така што секогаш ќе биде достапно во случај на потреба. Упатството е наменето за корисникот на опремата, кој е должен внимателно да ги прочита информациите содржани во него и да ги применува строго, за да се заштити безбедноста на луѓето и да се избегнат оштетувања.
За да се нагласат текстовите со значајна важност, се користат следниве симболи:



ОПАСНОСТ / ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ / ВНИМАНИЕ:
Пиктограмите содржани во триаголник со жолта позадина и црна линија укажуваат на опасност, предупредување или внимание.



ЗАБРАНА:
Пиктограмите содржани во прецртан круг со бела позадина и црвена линија укажуваат на забрана.



ОБВРСКА:
Пиктограмите содржани во круг со сина позадина укажуваат на обврска.

БЕЛЕШКА: Текстовите прикажани во овој облик укажуваат на техничка информација од особено значење, која не смее да се занемари.

2.2 ОПИС НА ПРОИЗВОДОТ

Роботската косилка (Сл. 1 и 2) е дизајнирана и изградена за автоматско косење тревници во кое било време од денот или ноќта.
Во зависност од различните карактеристики на површината што треба да се коси, роботската косилка може да се програмира да работи на повеќе области ограничени со виртуелна граница и поврзани со виртуелни патеки за движење. За време на работата, роботската косилка ја коси површината ограничена со виртуелната граница (Сл. 7.A). Кога роботската косилка е блиску до виртуелната граница (Сл. 7.A) или наиде на пречка (Сл. 7.B) ја менува траекторијата според избраната навигациска стратегија.
Роботската косилка врши автоматско и целосно косење на ограденият тревник.
Употребата на посебни додатоци, предвидени од производителот како оригинална опрема или достапни за посебна набавка, овозможува извршување на работата на различни начини, прикажани во ова упатство или во упатствата што ги придружуваат поединечните додатоци.
Производот функционира преку сателитски сигнал и прима податоци за сателитска корекција од Cloud STIGA. Технологијата на работа на роботската косилка се базира на комуникација на податоци помеѓу Cloud STIGA и самиот робот. За употреба на производот, потребен е и мобилен уред (паметен телефон/таблет), со исклучок на рачното косење на тревникот и користењето на додатоците, за кои е потребно далечинско управување (код 2RR001004/ST1), достапно како додаток, составено од предавател и приемник.
Роботската косилка е опремена со модул за камера, LIDAR сензори и ултразвучни сензори со цел да се избегнат можни пречки во работната област и да се подобрат перформансите на навигацијата.
Секоја друга употреба може да предизвика опасност и повреди на лица и/или предмети. Неправилната употреба вклучува (на пример, но не ограничувајќи се на): носење луѓе, деца или животни на машината; да се пренесувате со машината; користење на машината за влечење или туркање товар без користење на специфичниот додаток обезбеден за влечење; користење на машината за косење вегетација освен трева; освен ако не се користат предвидените и препорачани алатки.

БЕЛЕШКА: Присуството на мобилна мрежна конекција на местото на инсталација е задолжително за работата на роботската косилка. Проверете однапред дали имате доволна покриеност на мобилната мрежа на stiga.com или преку апликацијата. Давателот на мрежна конекција може да се промени во секое време врз основа на комерцијални договори.

БЕЛЕШКА: За работење, роботската косилка прима податоци за сателитска корекција, кои се пренесуваат преку Cloud STIGA. Сигналот за сателитска корекција е достапен во многу земји. Проверете однапред дали сигналот за сателитска корекција е достапен на местото на инсталација преку stiga.com или преку апликацијата. Во случај сигналот за сателитска корекција да не е достапен на местото на инсталација, потребно е да се инсталира Сателитска референтна станица, достапна како додаток.

2.3 КОМПОНЕНТИ НА КОСИЛКАТА

a. Погонски тркала (Сл. 1.G)
b. Ротирачки тркала (Сл. 1.H)
c. Конзола (контролна табла) (Сл. 2.D)
d. Капак на батеријата (Сл. 1.F)
e. Батерии (Сл. 2.B)
f. Држачи за додатоци за брзо отклучување (Сл. 1.E)
g. Конектори со голема моќност 56 V (Сл. 1.C)
h. Конекторсо мала моќност 12 V (Сл. 1.D)

i. Склопување на уреди за сечење (Сл. 1.A)
j. Уреди за косење (сечила) (Сл. 1.B)
k. Мотор со сечило (Сл. 2.A)
l. Влечење (Сл. 1.I)
m. Радиоконтрола (Сл. 4.D) (додаток – не е вклучен)
n. Сигнална светилка (Сл. 2.C)
o. Лидар сензори (Сл. 2.G)
p. Ултразвук (Сл. 2.H)
q. Камера (Сл. 2.F)
r. Копче СТОП (Сл. 2.E)
s. Фарови (Сл. 1.M)
t. Конектор за полнење (Сл. 1.N)
u. Кука за влечење (Сл. 2.I)

2.4 РАСПАКУВАЊЕ

Подолу се наведени сите чекори за правилно распакување:
1. Отворете ја кутијата на роботската косилка;
2. Извадете ги додатоците;
3. Извадете ја роботската косилка.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Осигурете се дека целиот материјал од пакувањето е отстранет од роботската косилка пред да ја користите.



ВНИМАНИЕ:
За да се избегнат повреди или оштетувања, бидете внимателни при распакувањето на роботската косилка и избегнувајте контакт со опасни елементи.

2.5 ПОСТАВУВАЊЕ НА ДОДАТОЦИТЕ

Погледнете го посебниот водич за поставување кој се доставува со секој додаток.

2.6 ПОСТАВУВАЊЕ НА ПРЕДЕН ДОДАТОК

Погледнете ги упатствата за поставување на додатокот (Сл. 15, Сл. 24).

БЕЛЕШКА *Погледнете го упатството за предниот додаток.*

2.7 СИМБОЛИ И ОЗНАКИ (СЛ. 13)



ВНИМАНИЕ:
Прочитајте ги упатствата за употреба пред да ракувате со производот.



ВНИМАНИЕ:
Опасност од фрлање предмети врз телото.



ВНИМАНИЕ:
Држете безбедно растојание од најмалку 8 метри од машината за време на работата.



ВНИМАНИЕ:
Не ставајте ги рацете или нозете близу или под отворот на уредот за сечење.



ВНИМАНИЕ:
Држете растојание од топлите површини.



ВНИМАНИЕ:
Отстранете го уредот за оневозможување и прочитајте ги упатствата пред да вршите какво било одржување или поправки.



Максимално дозволено влечење на товар (100 кг) (Сл. 13.C).
Ја означува максималната тежина што машината може да ја влече.



ВНИМАНИЕ:
Ризик од гмечење (Сл. 13.B).
Етикетата се наоѓа во близина на држачите за додатоци за брзо отклучување.



ВНИМАНИЕ:
Не качувајте се на машината.



ЗАБРАНА:
Уверете се дека нема луѓе (особено деца, постари лица или лица со попреченост) или домашни миленици во работната област кога машината работи.
Држете ги децата, домашните миленици и другите луѓе на безбедно растојание кога машината работи.



ЗАБРАНА:
Не користете средства за чистење под висок притисок на машината за чистење или миење.



Користете го оригиналното напојување со карактеристиките прикажани на ознаката.



Симбол за еднонасочна струја.

IPXX

Степен на заштита од навлегување на цврсти предмети и вода.



Отпад од електрична и електронска опрема, да се достави до соодветни капацитети за рециклирање и отстранување.



Ниво на гарантирана звучна моќност



Носете заштитни очила



Носете акустична заштита



Носете заштитни ракавици



Носете заштитни обувки

2.8 ЗАПИРАЊЕ И ИСКЛУЧУВАЊЕ НА РОБОТСКАТА КОСИЛКА ВО БЕЗБЕДНИ УСЛОВИ



ОБВРСКА:
Секогаш исклучувајте ја роботската косилка во безбедни услови пред какво било чистење, транспорт или одржување.

Постапка:

1. Ако машината е во движење, автоматски ги запира сечилата да се движат и да ротираат ако растојанието од пречката е помало од 1,10 м. Ако машината не застане, притиснете го копчето за итни случаи (Сл. 2.E).
2. Притиснете го копчето **„STOP“** (Сл. 3.D) за да ја запрете роботската косилка во безбедни услови и да го отворите заштитниот капак (Сл. 3.A).
3. Притиснете го копчето за исклучување (Сл. 3.E) неколку секунди и почекајте LED-диодата на истото копче да се изгаси.
4. Само откако LED-диодата ќе се исклучи (Сл. 3.E), извадете го безбедносниот клуч (Сл. 3.C) за безбедно исклучување на роботската косилка.
5. Затворете го заштитниот капак (Сл. 3.A).
6. Роботската косилка е запрена или исклучена во безбедни услови.

2.9 РАЧКА ЗА ВКЛУЧУВАЊЕ/ИСКЛУЧУВАЊЕ НА ПОГОНОТ

Рачката за вклучување/исклучување на погонот (Сл. 1.L) ви овозможува рачно да ја поместувате машината, без да ја вклучувате.
Оваа контролна рачка има две позиции, означени со следните симболи:



1. **Вклучен погон: кога рачката е во хоризонтална положба, уредот може да се движи со вклучена машина преку моторите.**



2. **Исклучен погон: кога рачката е спуштена надолу, уредот може да се движи рачно без да се вклучува.**



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не оставајте ја машината без надзор со рачката во положба 2 (погонот е исклучен).



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Косилката поместувајте ја рачно само на рамна површина.



БЕЗБЕДНОСНИ УПАТСТВА:
Рачката за вклучување/исклучување не треба никогаш да биде во позиција на средина. Оваа состојба предизвикува прегревање и оштетување на погонскиот систем.

3. МОНТАЖА



ВНИМАНИЕ:
Не менувајте, не манипулирајте, не деактивирајте и не отстранувајте ги инсталираните безбедносни уреди.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Потребно е да се обезбеди штекер за струја што е во согласност со важечките закони во земјата.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Напојуваното коло мора да биде заштитено со уред за диференцијална струја (RCD) со струја на активирање што не надминува 30 mA.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Не поврзувајте го напојувањето со електричен штекер ако приклучокот или кабелот се оштетени.
Не поврзувајте и не допирајте оштетен кабел пред да биде исклучен од напојувањето.
Оштетениот кабел може да доведе до контакт со делови под напон.



ВНИМАНИЕ:
Кабелот за напојување, адаптерот, продолжниот кабел и сите други електрични кабли што не припаѓаат на производот мора да останат надвор од зоната за косење за да се држат подалеку од опасните подвижни делови и да се избегне оштетување на каблите што би можело да доведе до контакт со деловите под напон.

БЕЛЕШКА: За работење, роботската косилка прима податоци за сателитска корекција, кои се пренесуваат преку Cloud STIGA. Сигналот за сателитска корекција е достапен во многу земји. Проверете однапред дали сигналот за сателитска корекција е достапен на местото на инсталација преку stiga.com или преку апликацијата. Во случај сигналот за сателитска корекција да не е достапен на местото на инсталација, потребно е да се инсталира Сателитска референтна станица, достапна како додаток (видете Погл. 3.4).

3.1 ПРОВЕРЕТЕ ГИ БАРАЊАТА ЗА ИНСТАЛАЦИЈА

Подолу е објаснето како да се проверат потребните услови и како да се подготви градината пред да се пристапи кон инсталацијата.

3.1.1 Проверка на градината

- Проверете ја состојбата на вашата градина за да откриете виртуелни граници, пречки и зони за исклучување.
- Проверете дали тревникот што ќе се коси е рамномерен, без дупки, камења или други пречки и, ако е потребно, извршете соодветни поправки.
- Израмнете ја земјата за да не се формираат вирови по дождот.
- При првата инсталација, почетната висина на тревата треба да биде во работниот опсег на роботската косилка: 20-95 mm. Ако е потребно, подгответе ја градината користејќи традиционална косилка.

Роботската косилка работи преку сателитски сигнал. Прецизноста на сателитскиот сигнал може да биде нарушена од:
- Присуство на пречки околу периметарот на инсталацијата или во работната област, како што се: густи дрвја, живи огради, ѕидови, метални огради, згради или рефлектирачки површини како стакла или метални ѕидови.
- Неповолни временски услови, како што се: густа магла, голема облачност, обилни дождови или снежни врнежи.

Во случај на неправилно функционирање, исклучете ја зоната од работната област на роботската косилка.

3.1.2 Проверки за дефинирање на виртуелните граници

1. Проверете дали максималниот наклон на работната површина е помал или еднаков на 27 % (видете пасус 8 „ТЕХНИЧКИ ПОДАТОЦИ“). За да дефинирате виртуелни граници, следете ги правилата прикажани на Сл. 5.

a. Ако наклонот е ≤ 15 %, можете да поставите виртуелна граница како што е прикажано на сликата;
b. Ако наклонот е > 15 %, инсталацијата мора да ја вклучи зоната со наклон, почитувајќи го растојанието прикажано на сликата;
c. Ако наклонот е < 27 % и наклонетата површина не е дел од тревникот што ќе се коси, треба да се почитува растојанието прикажано на сликата;
d. Ако наклонот е > 27 %, треба да се исклучи зоната со наклон, почитувајќи го растојанието прикажано на сликата.

ВНИМАНИЕ:
Роботот може да коси површини со максимален наклон од 27 %.
Доколку не се следат упатствата, роботот може да се лизне и да ја напушти работната површина.

ВНИМАНИЕ:
Површините со наклон поголем од дозволениот не можат да се косат. Поставете ја виртуелната граница пред наклонот, исклучувајќи ја таа област од тревникот од косење.

2. Проверете ја целата работна површина: проценете ги пречките и областите што треба да се исклучат од работната површина, а кои ќе треба да се програмираат како области што треба да се избегнуваат (Сл. 7.B).

3.2 КРИТЕРИУМИ ЗА ОДРЕДУВАЊЕ НА РАБОТНИТЕ ПОВРШИНИ И ПАТЕКИТЕ ЗА ДВИЖЕЊЕ

ВНИМАНИЕ:
Кога програмирате виртуелни граници, патеки за движење и зони за избегнување, мора да се држите на растојание од најмалку 6 метри од косилката.

ВНИМАНИЕ:
Растојанијата прикажани во ова упатство се однесуваат на машината во конфигурација за косилка. Доколку има различни додатоци, погледнете го конкретното упатство.

3.2.1 Минимални растојанија на виртуелните граници и растојанија за ограничување

Постапка:

1. Во присуство на тротоар или патека на исто ниво со тревникот, виртуелната граница може да се совпадне со работ на тротоарот (Сл. 6.A).
2. Доколку има базен, езерце или ископ, виртуелната граница мора да биде поставена на растојание од најмалку 3 метри (Сл. 6.B). Ако базенот, езерцето или ископот се наоѓа на крајот од наклонот, виртуелната граница мора да се програмира на растојание од најмалку 5 метри (Сл. 6.C).
3. Во случај на дрвја со испакнати корени, виртуелната граница мора да биде програмирана за да се спречи роботската косачка да поминува по нерамни површини (Сл. 6.D).
4. Виртуелната граница мора да биде програмирана така што роботската косилка ќе одржува растојание од најмалку 1,10 m од површини со чакал или каменчиња (Сл. 6.E).
5. Во случај на наклонети површини, следете ги упатствата дадени во пасус 3.1.2.
6. Во случај на континуирани структурни елементи (ѕидови, огради, жива ограда итн.) со висина поголема од 50 cm, виртуелната граница мора да се програмира на растојание од најмалку 1,10 m од нив (Сл. 6.F).
7. Во сите други случаи, виртуелната граница мора да почитува минимално растојание од 1,10 m помеѓу роботската косилка и пречката (Сл. 6.G/H).
8. Кога означувате пречки на растојание помало од 150 cm, означете ги како една пречка, почитувајќи ги растојанијата наведени погоре (Сл. 6.I).

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Работната област и воопшто зоните низ кои роботската косилка може да се движи треба да бидат оградени со непроодна физичка бариера.

ВНИМАНИЕ:
Ако наклонот е поголем од 27 %, наклонетата зона треба да се исклучи од работната површина за косење (Видете пасус 3.1.2).

3.2.2 Тесни премини

Постапка:

1. Во случај на тесни премини, растојанието помеѓу две виртуелни граници мора да биде Z ≥ 2 m (Сл. 7.C).
2. Во случај на премин каде што растојанието помеѓу виртуелните граници би било Z < 2 m, делот од површината надвор од тесниот премин (Сл. 7.D) не може автоматски да се достигне од страна на роботската косилка. Во овој случај, потребно е да се програмираат две различни виртуелни зони за косење (Сл. 7.E) и да се поврзат со виртуелна патека за движење (Сл. 7.F).
3. Ако не е можно да се поврзат двете зони со виртуелна патека за движење, делот од површината надвор од тесниот премин треба да се смета за „Затворена зона“ (видете пасус 3.2.3).

3.2.3 Затворени зони

Зоните до кои роботската косилка не може самостојно да пристапи преку виртуелна патека за движење треба да се програмираат како „Затворена зона“ (опција достапна во апликацијата).
Секоја затворена зона може да има максимална површина (погледнете ја табелата со технички податоци). Ако е потребно да се покрие површина поголема од максимално дозволената за една затворена зона, поделете ја површината на повеќе затворени зони.
За регистрирање на затворените зони, потребно е да се следат истите критериуми наведени во пасус 3.2.1.
Роботската косилка треба да се однесе рачно во секоја затворена зона и да се вклучи рачно.

3.2.4 Патеки за движење

Градинарските површини што вклучуваат површини што не треба да се косат мора да бидат поврзани со патеки за движење. Патеките за движење треба да ја почитуваат максималниот дозволен наклон од 20 %.

1. Од можните премини, одберете ја патеката за движење што е најлесна и овозможува најголемо растојание од потенцијални пречки и не поминува низ зони што обично се користат за паркирање, движење на возила или каде има голем проток на луѓе.
2. Патеката за движење вклучува зона за маневрирање која се протега 2 m десно и 2 m лево од регистрираната патека (Сл. 8.D). Следните минимални растојанија мора да се почитуваат помеѓу маневрирањето и различните елементи на градината:

- 1,10 m од пречки означени со виртуелни периметри или зони каде не се коси (Сл. 8.A).
- 1,10 m од фиксни пречки што не се означени или од континуирани структурни елементи (Сл. 8.B);
- 1,10 m од јавни патишта (Сл. 8.C);
- 1,10 m од базени (Сл. 8.E);
- 1,10 m од пешачки патеки (Сл. 8.F);
- 1,10 m од провалии или стрмнини (Сл. 8.G);
- 1,10 m од тротоари (Сл. 8.H).

3. Во случај на тесни премини каде горенаведените растојанија не можат да се почитуваат, преминот треба да се огради со непроодни бариери, доколку веќе не постојат.

БЕЛЕШКА: Патеките за движење регистрирани во тесни премини можат да имаат недоволен прием на сателитскиот сигнал, што може да влијае на прецизноста на работењето на роботската косилка.

3.3 ИНСТАЛАЦИЈА НА КОМПОНЕНТИТЕ



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Користете само полнач и адаптер обезбедени од производителот. Неправилната употреба може да предизвика електричен удар и/или прегревање.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Ризик од сечење на рацете и нозете.
Користете заштитни ракавици и чевли за да го избегнете ризикот од посекотини на рацете и нозете.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Опасност од прав во очите.
Користете заштитни очила за да избегнете прав во очите.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
Поврзете го напојувањето само откако ќе ги завршите сите инсталациски операции. Доколку е потребно, исклучете го главното напојување за време на инсталацијата.



ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:
За поврзување на електричната инсталација, потребно е во близина на зоната за инсталација да биде обезбеден штекер. Осигурајте се дека приклучувањето на мрежата за напојување е во согласност со законите што важат во земјата каде што се користи.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Напојуваното коло мора да биде заштитено со уред за диференцијална струја (RCD) со струја на активирање што не надминува 30 mA.

3.3.1 Полнење на роботската косилка по инсталацијата

Пред првото користење на производот, целосно наполнете ги батериите (Видете пасус 4.5).

3.4 ИНСТАЛАЦИЈА НА САТЕЛИТСКА РЕФЕРЕНТНА СТАНИЦА (АКО Е ПОТРЕБНО)

За работење, роботската косилка прима податоци за сателитска корекција, кои се пренесуваат преку Cloud STIGA. Сигналот за сателитска корекција е достапен во многу земји. Проверете однапред дали сигналот за сателитска корекција е достапен на местото на инсталација преку stiga.com или преку апликацијата. Во случај сигналот за сателитска корекција да не е достапен на местото на инсталација, потребно е да се инсталира Сателитска референтна станица, достапна како додаток. За да се провери присуството на сигналот за сателитска корекција на местото на инсталација на роботската косилка, следете ја процедурата преку апликацијата.
Ако сигналот за сателитска корекција не е достапен на местото на инсталација, следете ги упатствата подолу за инсталација на сателитска референтна станица (не е вклучена).



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Поради безбедносни причини, сателитската референтна станица никогаш не смее да се поместува по програмирањето на виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат. Роботската косилка може да излезе од програмираната работна област. Ако се помести референтната станица, потребно е повторно програмирање.



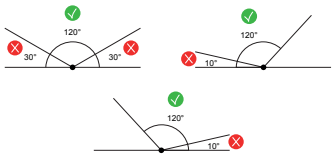
ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Поради безбедносни причини, ако виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат се програмирани преку сигнал за сателитска корекција, а подоцна сакате да го користите роботот преку сателитска референтна станица, потребно е повторно програмирање. Исто така, ако виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат се програмирани преку сателитска референтна станица, а подоцна сакате да го користите роботот со сигнал за сателитска корекција, потребно е повторно програмирање.

3.4.1 Проверки за инсталација на сателитската референтна станица

ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ: **Користете само полнач и адаптер обезбедени од производителот. Неправилната употреба може да предизвика електричен удар и/или прегревање.**	**ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:** **Напојуваното коло мора да биде заштитено со уред за диференцијална струја (RCD) со струја на активирање што не надминува 30 mA.**
ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ: **За поврзување на електричната инсталација, потребно е во близина на зоната за инсталација да биде обезбеден штекер. Осигурајте се дека приклучувањето на мрежата за напојување е во согласност со законите што важат во земјата каде што се користи.**	**ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ:** **Поврзете го напојувањето само откако ќе ги завршите сите инсталациски операции. Доколку е потребно, исклучете го главното напојување за време на инсталацијата.**
ЗАДОЛЖИТЕЛНО НОСЕЊЕ РАКАВИЦИ: **Користете заштитни ракавици за да избегнете повреди од сечење на рацете.**	**ЗАДОЛЖИТЕЛНИ ОЧИЛА:** **Користете заштитни очила за да избегнете прав во очите.**
ЕЛЕКТРИЧНА ОПАСНОСТ: **Не приклучувајте го напојувањето со електричен штекер ако приклучокот или кабелот се оштетени. Не приклучувајте и не допирајте оштетен кабел пред да биде исклучен од напојувањето.** **Оштетениот кабел може да доведе до контакт со делови под напон.**	

Сателитската референтна станица мора да се постави во зона каде небото е целосно видливо. Станицата мора да се постави над потенцијални пречки како: густи дрвја, живи огради, ѕидови, метални огради, згради и рефлектирачки површини како стакла или метални ѕидови. Потребно е поврзување со електричен штекер (Сл. 17).

БЕЛЕШКА: Небото се смета за целосно видливо кога е слободно во агол од најмалку 120° во сите правци.



3.4.2 Процедура за инсталација на сателитската референтна станица

Според Сл. 16, инсталацијата на сателитската референтна станица (A) треба да се изврши со помош на држачите за прицврстување (E). За напојување е потребен адаптер (F) и приклучок на електрична мрежа.

Подгответе ја зоната за инсталација на адаптерот (F) така што ќе биде заштитен од сончева радијација и да не може да дојде во контакт со вода во какви било временски услови.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Кабелот за напојување, адаптерот, продолжниот кабел и сите други електрични кабли што не припаѓаат на производот мора да останат надвор од зоната за косење за да се држат подалеку од опасните подвижни делови и да се избегне оштетување на каблите што би можело да доведе до контакт со деловите под напон.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Кабелот за напојување и адаптерот мора да се постават така што нема да претставуваат опасност за деца, лица или животни.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Поради безбедносни причини, сателитската референтна станица никогаш не смее да се поместува по програмирањето на виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат. Роботската косилка може да излезе од програмираната работна област. Ако се помести референтната станица, потребно е повторно програмирање.

Барања и обврски:

Ќе бидат потребни следниве компоненти (Види Сл. 16):
(A) Сателитска референтна станица;
(E) Држачи за прицврстување;
(H) Стега за прицврстување на држачот на столб или завртки за прицврстување на sид (не се вклучени);
(G) Завртки за прицврстување на сателитската референтна станица на држачот;
(F) Адаптер;
(L) Продолжен кабел.

Постапка (Сл. 18):

1. Проверете ги барањата за инсталација во пасус 3.4.1.
2. Зацврстете го држачот (E) на sид (N) користејќи завртки за прицврстување (не се вклучени), осигурувајќи се дека е точно хоризонтално поставен. Ако монтирањето се извршува на столб (M), користете ја вклучената стега (H) за да го прицврстете држачот (E).
3. Зацврстете ја сателитската референтна станица (A) на држачот (E) со конекторот (C) свртен надолу, користејќи ги завртките (G). Осигурајте се дека станицата е поставена целосно хоризонтално. Поврзете ја сателитската референтна станица со адаптерот (F) или со продолжниот кабел преку конекторот (C) и завртете го навртувачкиот прстен.
4. Зацврстете го кабелот за напојување така што нема да се оштети и нема да создава опасност.
5. Приклучете ја приклучницата на адаптерот (F) во електричниот штекер.

БЕЛЕШКА: Горниот дел на сателитската референтна станица треба да биде колку што е можно поблиску до врвот на sидот или столбот (Сл. 18/19).

БЕЛЕШКА: Ако е потребно, кабелот за напојување на сателитската станица може да се продолжи со користење на продолжни кабли, достапни како додатоци. Се дозволува користење максимум на два продолжни кабли од 5 m или еден кабел од 15 m.

БЕЛЕШКА: За да се избегнат интерференции, сателитската референтна станица треба да се инсталира на најмалку 400 cm растојание од други сателитски референтни станици што можат да се наоѓаат во близина.

ВНИМАНИЕ:
Површината или столбот на кој е зацврстена сателитската станица мора да бидат стабилни и да не се движат, тресат или вртат, на пример при силен ветер или лоши временски услови. Движењето на сателитската референтна станица влијае на прецизноста на работењето на роботската косилка.

ВНИМАНИЕ:
При инсталацијата на сателитската референтна станица, работете со претпазливост. Постои ризик од паѓање од голема висина или од паѓање на предмети.

ВНИМАНИЕ:
Ако сателитската референтна станица се премести, потребно е повторно да се програмираат виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат преку апликацијата.

ВНИМАНИЕ:
Осигурајте се дека сателитската референтна станица е инсталирана целосно хоризонтално.

3.5 ПРВО АКТИВИРАЊЕ НА РОБОТСКАТА КОСИЛКА

Автоматското работење на роботската косилка бара низа поставки кои се извршуваат преку мобилен уред (паметен телефон) со iOS или Android со инсталирана апликација „STIGA GO“ (Сл. 23).
iOS апликацијата може да се симне од iOS App Store. Android апликацијата може да се симне од Google Play Store.
За време на првата инсталација, потребно е да ја поврзете роботската косилка со апликацијата „STIGA.GO“. Следете ја процедурата во апликацијата „STIGA GO“.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Пред најава

При прва најава во апликацијата, можете да:
- Пристапите до информативните страници за дистрибутерите и производите на STIGA.
- Извршите прва регистрација.
- Се најавите ако веќе сте регистриран корисник.

3.5.2 Регистрација (Sign up)

Делот „Регистрирај се“ овозможува регистрација на корисникот и пристап до сите функции на апликацијата.
Корисникот може да се најави преку својата сметка на Google, Facebook или Apple или да создаде нова сметка пополнувајќи ги барани полиња.
Процедурата за регистрација бара потврда преку е-пошта.

3.5.3 Поврзување на уредот (Pairing)

Делот „Поврзување на уредот“ овозможува, преку Bluetooth®, поврзување на вашиот мобилен уред со роботската косилка и со сателитската референтна станица (ако е присутна).

За да се изврши поврзувањето, потребно е роботската косилка и сателитската референтна станица (ако е присутна) да бидат вклучени и да се наоѓаат на растојание помало од 8 метри од мобилниот уред.
За да поврзете нова роботска косилка STIGA, притиснете го копчето „додај уред“ (+) и следете ја процедурата.
Откако ќе се заврши поврзувањето, ќе се прикаже главната страница на производот од каде можете да пристапите до различните достапни менија.

ЗАБЕЛЕШКА: Ако мобилниот уред не ја открие роботската косилка, проверете дали таа веќе не е поврзана преку Bluetooth® со друг мобилен уред.

3.5.4 Далечинска поврзаност и активирање на SIM-картичката

Роботската косилка е опремена со модул за мобилна поврзаност со SIM-картичка, што овозможува поврзување со cloud STIGA и далечинска контрола на роботската косилка. По завршувањето на поврзувањето на уредот со корисничката сметка, потребно е да се активира SIM-картичката.

Постапка:

Следете ја процедурата преку апликацијата.

3.5.5 Гаража и страница на производот (Device page)

Во делот „Гаража“ се прикажани сите производи Stiga поврзани со корисничкиот профил.
Поврзаните производи се прикажуваат со лизгање десно и лево помеѓу различните екрани.
За секој прикажан производ можете да пристапите до различни опции кои овозможуваат:
- Преименување или бришење на уредот од корисничката сметка.
- Пристап доинформации за производот и упатства.
- Проверка на состојбата на мобилната мрежа и на сигналот GNSS на роботската косилка и на сателитската референтна станица (ако е присутна).
- Извршување на ажурирања на фирмверот.

Од делот „Гаража“ можете да пристапите до „Страницата на производот“ за секој поврзан производ.
Страницата на производот за роботската косилка е поделена на три секции:
- Робот.
- Поставки.
- Мојата градина.

Делот „Робот“ овозможува:
- Проверка на состојбата на роботската косилка (ниво на батерија, статус на работење, поставен режим на косење).
- Пуштање и запирање на роботската косилка.
- Присилно враќање на роботската косилка до почетната точка.
- Пуштање на роботската косилка за работа во област која не може да се достигне самостојно.

Делот „Поставки“ овозможува:
- Избор на режим на косење „Еднократно косење“ или „Програмирано“ (ако е достапно).
- Поставување или менување на работниот распоред.
- Поставување или менување на висината на косење.
- Пуштање на процедурата за хибернација за зимско складирање.
- Вклучување и избор на чувствителноста на сензорот за дожд.
- Вклучување на дополнителни помошни функции.

Делот „Мојот двор“ овозможува:
- Регистрирање на виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат преку процедури во апликацијата.
- Прикажување на мапата на градината со регистрираните елементи и позицијата на роботската косилка во реално време.
- Поставување на посакуваната насока на косење.
- Пуштање на роботската косилка за работа во одредена зона од градината.

3.5.6 Иницијализација на роботската косилка

Иницијализацијата на роботската косилка е задолжителна и се бара во апликацијата во следниве случаи:
- При првото вклучување на производот.
- Кога роботската косилка се вклучува или рестартира.
- Кога роботската косилка се поместува рачно.

Процедура при прво вклучување на производот:
1. Почнете ја иницијализацијата како што бара апликацијата и почекајте да заврши процедурата. Роботската косилка ќе се движи напред изведувајќи три чекори од околу 1 m.

Процедура при вклучувањеили рачно поместување на роботската косилка:

1. Поставете ја роботската косилка во програмирана зона, така што таа може да се движи напред најмалку 3 m, останувајќи внатре во виртуелната граница без да наидува на пречки.
2. Почнете ја иницијализацијата како што бара апликацијата и почекајте да заврши процедурата. Роботската косилка ќе се движи напред изведувајќи три чекори од околу 1 m.

3.5.7 Програмирање на виртуелните граници, патеките за движење и зоните за избегнување

Пред да продолжите со програмирањето, осигурајте се дека ги завршивте следните фази: поврзување на уредот (Пасус 3.5.3) и иницијализација на роботската косилка (Пасус 3.5.6).

Програмирањето на виртуелните граници на различните зони и затворени површини, патеките за движење и зоните за избегнување се извршува преку соодветните процедури присутни во апликацијата „STIGA GO". Процедурите бараат рачно да ја водите роботската косилка, одејќи покрај неа (Пасус 3.2).

Барања и обврски:

- Мобилен уред со Android или iOS поврзан на интернет (не е вклучен) (Сл. 20.A).

Со роботот може да се управува:

- Преку виртуелен џојстик на апликацијата (Сл. 20.B).

Подолу се наведени најважните чекори:

1. Преземете ја апликацијата „STIGA.GO" од Google Play Store за уреди со Android или од App Store за уреди со iOS.
2. Следете ја постапката за стартување на роботот прикажана во апликацијата.
3. Управувајте со роботската косилка со виртуелниот џојстик до местото каде што сакате да започне програмирањето.
4. Започнете со снимање на виртуелните граници или патеки со притискање на соодветното копче.
5. Управувајте со роботската косилка со виртуелниот џојстик по целиот периметар или по патеката што треба да се програмира. Почетната и крајната точка на виртуелниот периметар мора да се совпаднат. Периметарот или виртуелните патеки може да се снимаат и со методот „point to point". Во тој случај, роботот го снима периметарот или патеката како низа праволиниски делови меѓу точките што ги избрал корисникот.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Почитувајте ги минималните растојанија од пречките и упатствата наведени во пасус 3.2.1.

6. Потврдете го снимањето.

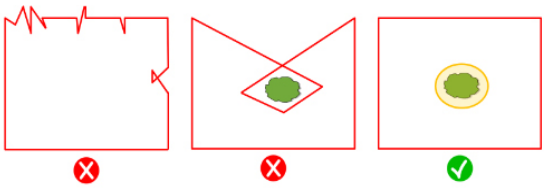
ЗАБЕЛЕШКА: По завршување на програмирањето на виртуелните граници, роботската косилка го поминува целиот виртуелен периметар за да провери дали програмирањето е извршено правилно.

ЗАБЕЛЕШКА: За различно управување со одделни делови од градината, можно е да се програмираат повеќе виртуелни зони.

ЗАБЕЛЕШКА: Пред програмирањето на патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат, најпрво мора да се програмираат виртуелните граници.

ЗАБЕЛЕШКА: Не преместувајте ја роботската косилка рачно; секое рачно преместување бара повторување на постапката за иницијализација.

ЗАБЕЛЕШКА: За правилно функционирање на роботската косилка, избегнувајте вкрстувања и/или преклопувања во виртуелниот периметар.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Кога програмирате виртуелни граници, патеки за движење и зони за избегнување, мора да се држите на растојание од најмалку 6 метри од косилката.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Работната област или рутите што ги користи машината за нејзино движење мора да бидат поставени така што да не вклучуваат јавни простори, области што обично се користат за паркирање, транзит на возила или се засегнати од проток на луѓе, со цел да се избегне оштетување на луѓе, имот или несреќи со возила.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
За сопствена безбедност и за да се избегне оштетување на луѓе, животни или предмети, операторот прво мора да ја знае областа во која роботската косилка се управува рачно.
Кога го управувате роботот, одете внимателно за да избегнете паѓање.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Работната област и воопшто зоните низ кои роботската косилка може да се движи треба да бидат ограден со непроодна физичка бариера.
Направете ја бариерата соодветна или надгледувајте ја роботската косилка за време на работењето.

3.5.8 Мапа на градината

Од делот „Мојата градина“ може да се пристапи до мапата на градината и да се прикажат:
- Виртуелните граници.
- Зоните што треба да се избегнуваат.
- Патеките за движење.
- Позицијата на роботската косилка во реално време.
- Соодветната патека за враќање.

3.5.9 Еднократно косење (spot cut)

Ако е поставено на „Еднократно косење“, роботската косилка извршува само еден работен циклус.

ЗАБЕЛЕШКА: кога роботската косилка ќе заврши циклус на покривање на целата градина, се враќа на почетното место.

ЗАБЕЛЕШКА: кога роботската косилка ќе заврши циклус на покривање на една зона, продолжува директно кон следната зона за косење.

3.5.10 Управување со пакет на податоци

Проверете ги условите за користење на пакетот на податоци на Stiga.com.

3.5.11 Заклучување на тастатурата (App Lock)

За да се спречи користење на роботската косилка од страна на деца или неовластени лица, може да се заклучи функционирањето на тастатурата. На овој начин со роботската косилка може да се управува само преку апликацијата.

Постапка:
1. Активирајте или деактивирајте ја функцијата Заклучување на тастатурата/App Lock од менито „Поставки“ на апликацијата.

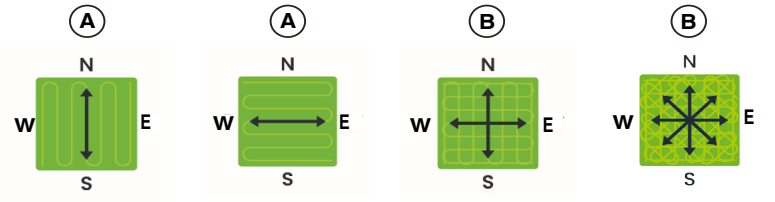
ЗАБЕЛЕШКА: Кога функцијата е активна, заклучувањето на тастатурата останува активно и кога роботската косилка ќе се исклучи.

3.5.12 Поставување на саканиот режим на навигација

Оваа функција овозможува да се постави режимот на навигација според кој роботската косилка се движи низ градината за време на косењето на тревата.

Може да се изберат различни насоки на косење (A) или комбинирани режими од нив (B). Исто така, може да се направи прецизно приспособување на избраната насока на косење, за да се усогласи со евентуални структури или форми на градината. Приспособувањето може да се изврши во опсег од -90° до +90°, со прецизност од 0,1°.

Промената на режимот на навигација што ја направил корисникот во зона каде што косењето е започнато, но не е завршено, ќе стане активна дури по завршување на косењето на таа зона.



Постапка:

1. Изберете го саканиот режим на навигација од менито „Поставки“ во апликацијата.
2. Доколку е потребно, приспособете ја насоката на косење со копчињата „+“ и „–“ додека не ја добиете посакуваната поставка.

3.5.13 Косење на рабовите (Border Cut)

Ако се активира делот „Косење на рабовите“, се овозможува косење на рабовите на градината и на зоните каде што не се коси. Косењето на рабовите се извршува од страна на роботската косилка по завршување на косењето на програмираната зона.

Постапка:

1. Активирајте ја функцијата „Косење на рабовите“ од менито „Поставки“ во апликацијата. Функцијата може да се активира посебно за секоја виртуелна зона или програмирана зона каде што не се коси.

3.5.14 Сензор за дожд

Функцијата „Сензор за дожд“ овозможува да се вклучи или исклучи сензорот за дожд кој е вграден во роботската косилка.

Постапка:

1. Активирајте ја функцијата од менито „Поставки“ во апликацијата.

3.5.15 Ажурирање на софтверот (Firmware Update)

Ако има достапни ажурирања на фирмверот на производот, тие се прикажуваат на страницата за преглед на производот во „Гаража“.

3.5.16 Профил / Избор на омилен продавач / Пораки

Во делот „Профил“ може да ги менувате податоците од сметката и да ја промените лозинката.

Делот „Продавач“ овозможува избор на центар за техничка поддршка.

Делот „Пораки“ овозможува преглед на пораки и информации.

3.5.17 Промена или бришење на виртуелниот периметар, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат

Виртуелниот периметар на различните зони може да се менува на два начина:
- Бришење на елементот: елементот се брише целосно и е потребно повторно снимање.
- Промена на елементот: можно е да се измени само дел од елементот без целосно бришење.

Ако е потребно да се променат патеките за движење или зоните што треба да се избегнуваат, тие мора да се избришат и потоа повторно да се снимат.

Постапка:
1. За бришење на елемент од мапата, изберете го од менито „Поставки“ во апликацијата и притиснете го копчето „Избриши“.
2. За промена на виртуелниот периметар, изберете ја саканата виртуелна зона од менито „Поставки“ и притиснете го копчето „Промени“. Потоа следете ја процедурата преку апликацијата.

3.5.18 Поставување приоритет на косење на зоните во градината

Различните виртуелни зони во градината се косат според редоследот на нивното снимање.

Може да се промени приоритетот на косење на поединечните зони за да се смени редоследот на косење.

Постапка:

1. Изберете ја саканата виртуелна зона за косење од менито „Поставки“ во апликацијата и повлечете ја на посакуваната позиција во листата на зоните.

БЕЛЕШКА: За секоја зона во градината е прикажан и процентот на завршеност на косењето, што овозможува да се идентификуваат зоните кои се целосно искосени и прогресот на зоната која се коси во моментот.

3.5.19 Привремена зона без косење (ако е достапна)

Функцијата „Привремена зона без косење“ овозможува привремено исклучување на дел од градината од областа за косење. Избраната област мора да биде дел од периметарот помеѓу две точки A и B избрани од корисникот и праволинискиот сегмент што ги поврзува. Избраната област не смее да се сече со патеките за движење.
Роботската косилка нема да влезе во исклучената зона додека не истече поставеното време, но ќе продолжи да работи во останатите делови од градината.

Постапка:

1. Изберете ја функцијата од менито „Поставки“ во апликацијата.
2. Следете ја процедурата во апликацијата за да го изберете делот од градината што сакате да се исклучи и поставете го посакуваното времетраење.

3.5.20 Остани настрана (Stay Away) (ако е достапна)

Функцијата „Остани настрана“ (Stay Away) овозможува привремено исклучување на дел од градината од областа за косење. Избраната област е круг со радиус избран од корисникот и има за центар GPS позицијата на мобилниот уред или точка избрана на виртуелната мапа. Избраната област не смее да се сече со патеките за движење.
Роботската косилка нема да влезе во исклучената зона додека не истече поставеното време, но ќе продолжи да работи во останатите делови од градината.

Постапка:
1. Изберете ја функцијата од менито „Поставки“ во апликацијата.
2. Следете ја процедурата во апликацијата за да го изберете делот од градината што сакате да се исклучи и поставете го посакуваното времетраење.

БЕЛЕШКА: Ако за поставување на центарот на кругот се користи GPS позицијата на мобилниот уред, положбата на таа точка, а со тоа и на областа без косење, зависи од прецизноста на GPS сигналот што го прима мобилниот уред, која обично е +/- 5 метри.

4. ФУНКЦИОНИРАЊЕ

Барања и обврски:
- Инсталација на сателитската референтна станица, ако е потребно (Видете пасус 3.4).
- Почетна висина на тревата во работниот опсег на роботската косилка: 20-95 mm.
- Наполнети батерии (Видете пасус 4.5).
- Програмирање на виртуелните граници, патеките за пренос и зоните што треба да се избегнуваат (Видете пасус 3.5.7).
- Приспособена висина на косење (Видете пасус 4.7).

4.1 КОМПОНЕНТИ ЗА ПУШТАЊЕ ВО ФУНКЦИЈА

1. Мобилен уред (не е вклучен) (Сл. 4.C).
2. Батерии (испорачани при купување на машината) (Сл. 4.B).
3. Полнач (вклучен во машината) (Сл. 4.A).
4. Радио-управувач (додаток – не е вклучен) (Сл. 4.D).

4.2 ПРОВЕРКА НА БЕЗБЕДНОСНИТЕ МЕРКИ ПРЕД ПУШТАЊЕ НА РОБОТСКАТА КОСИЛКА

За пуштање на роботската косилка, потребно е да се изврши програмирање на виртуелните граници, патеките за движење и зоните што треба да се избегнуваат (Видете пасус 3.5.7).

Барања и обврски:
- Безбедносен клуч.

Постапка:
1. Проверете дали безбедносниот клуч е вметнат. Ако не е вметнат, роботската косилка нема да стартува.
2. Проверете да не е активно копчето за запирање **„STOP“**. Ако е притиснато, роботската косилка се запира и се отвора заштитниот капак на контролната конзола.
3. Проверете го правилното поставување на роботската косилка на земја. Во случај на прекумерна наклонетост (≥ 27 %) или подигнување, сензорите за наклон (инклинометар) ја запираат роботската косилка.

4.3 РАЧНО РАБОТЕЊЕ НА РОБОТСКАТА КОСИЛКА

Во овој режим, роботската косилка извршува еден работен циклус, се враќа на почетното место и останува таму до следното рачно стартување.

За да ја користите машината, потребно е да ги програмирате виртуелните граници, патеките за движење и областите што треба да се избегнуваат (Видете пасус 3.5.7).

Постапка:
1. Поставете ја роботската косачка за трева во рамките на периметарот на инсталацијата.
2. Притиснете го копчето **„STOP“** (Сл. 2.D) за да го отворите капакот (Сл. 3.A) и да пристапите до контролната конзола (Сл. 3.B).
3. Притиснете го копчето **„ON/OFF“** (Сл. 3.E) 5 секунди за да ја вклучите роботската косилка за трева.
4. Притиснете го копчето **„ИЗБОР НА РЕЖИМ“** (Сл. 3.F) додека не почне да трепка само иконата **„ЕДНОКРАТЕН РАБОТЕН ЦИКЛУС“** (Сл. 3.L).
5. Притиснете го копчето **„ПОТВРДИ“** (Сл. 3.G). Иконата (Сл. 3.L) свети постојано за да ја потврди операцијата.
6. Затворете го капакот (Сл. 3.A).
7. Роботската косилка ќе почне да работи.

ЗАБЕЛЕШКА: ако по притискањето на копчето **„ПОТВРДИ“** се притисне копчето **„ИЗБОР НА РЕЖИМ“**, иконите за избраните функции повторно ќе почнат да трепкаат, барајќи потврда на функцијата што штотуку е избрана. Притиснете го копчето **„ПОТВРДИ“**. Иконите ќе се вклучат со стандардно светло без трепкање.



ВНИМАНИЕ:
Ако капакот се отвори за време на работењето, иконите за избраните функции трепкаат за да укажат дека е потребна потврда пред да се затвори капакот. Ако капакот се затвори без притискање на копчето „ПОТВРДИ“, роботската косилка нема да изврши никаква операција додека не добие нова команда од корисникот.

4.4 ОПИС НА КОМАНДИТЕ НА РОБОТСКАТА КОСИЛКА

Список на команди, индикатори и нивните функции:

- Копче **„СТОП“** (Сл. 2.D): се користи за безбедносно запирање на роботската косилка.
- **„БЕЗБЕДНОСНО КОПЧЕ“ – КОПЧЕ ЗА ИТНИ СЛУЧАИ** (Сл. 2.E): овозможува моментално запирање на машината во итен случај.
  Копчето има две позиции:



1. **Активирано**: со притискање на копчето за итни случаи се запираат моторите на уредите за сечење и контролата на погонот.



2. Повторно активирање: завртете го копчето за итни случаи во правец на стрелките на часовникот за да го исклучите. За палење на машината повторете ја постапката за палење со клуч (пасус 4.2).

БЕЛЕШКА: Кога копчето за итни случаи е активирано косилката не може да се запали.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Копчето за итни случаи никогаш не треба да се користи како вообичаен метод за запирање на косилката.

- **„БЕЗБЕДНОСЕН КЛУЧ“** (Сл. 3.C): се користи за безбедно исклучување на роботската косилка.
- Копче **„ON/OFF“** (Сл. 3.E): се користи за вклучување и исклучување на роботската косилка и за ресетирање на алармите.
- Копче **„ИЗБОР НА РЕЖИМ“** (Сл. 3.F): се користи за избор на режим на работа на роботската косачка за трева и за нејзино принудување да се врати на почетната точка.
- Копче **„ПОТВРДИ“** (Сл. 3.G): се користи за потврдување на поставениот режим на работа.
- Светлосната икона **„ЗАКАЖАНА ПРОГРАМА“** (Сл. 3.I): се користи за прикажување на поставките на закажаната програма (ако е достапна).
- Светлосна икона **„ЕДНОКРАТНО КОСЕЊЕ“** (Сл. 3.L): се користи за прикажување на поставките на еднократниот работен циклус.
- Светлосна икона **„ВРАЌАЊЕ НА ПОЧЕТНА ТОЧКА“** (Сл. 3.H): се користи за прикажување на поставката за принудно враќање на почетната точка на роботската косилка.
- Копче **„BLUETOOTH®“** (Сл. 3.M): се користи само од центарот за помош за дијагностички активности.
- Светлосна икона **„АЛАРМ“** (Сл. 3.N): се користи за прикажување на состојбите на алармот.
- Светлосна икона **„БАТЕРИЈА“** (Сл. 3.O): се користи за прикажување на полнењето на батеријата.

4.4.1 Безбедносно запирање – Копче Stop

Копчето **„STOP“** е команда која безбедно ја запира роботската косилка, без разлика во каква состојба се наоѓа при работење.

Постапка:
1. Притиснете го копчето **„STOP“** додека роботската косилка е во движење или веќе е застаната.
2. По притискањето на копчето, роботската косилка се запира и се отвора капакот кој овозможува пристап до другите команди на роботот.

4.4.2 Безбедносно исклучување – Безбедносен клуч

Преку вадење на безбедносниот клуч, се овозможува безбедно исклучување на роботската косилка.



ОБВРСКА:
Секогаш извадете го безбедносниот клуч пред секоја операција на чистење, транспорт или одржување.

Постапка:
1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да го отворите капакот и да пристапите до контролната конзола.
2. Притиснете го копчето за исклучување неколку секунди и почекајте да се исклучи LED-диодата на истото копче.
3. Само по исклучувањето на LED-диодата, извадете го безбедносниот клуч за безбедно исклучување на роботската косилка. Чувајте го клучот на сигурно место.
4. По завршување на одржувањето, вметнете го безбедносниот клуч за да може да ја вклучите роботската косилка.

4.4.3 Вклучување и исклучување – Копче ON/OFF

Копчето **„ON/OFF“** овозможува рачно вклучување и исклучување на роботската косилка.

Постапка:
1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да го отворите капакот и да пристапите до контролната конзола.
2. Притиснете го копчето **„ON/OFF“** 5 секунди за вклучување или исклучување на роботската косилка.

БЕЛЕШКА: За да се вклучи роботската косилка, безбедносниот клуч мора да биде вметнат.

БЕЛЕШКА: Во случај на активни аларми, двојно притискање на копчето **„ON/OFF“** ги ресетира алармите.

4.4.4 Избор на еднократен работен циклус / принудно враќање на почетната точка – Копче за избор на режим

Роботската косилка ќе се однесува според можните избори опишани подолу:

ИЗБОР НА ТАСТАТУРА И РАБОТА НА РОБОТОТ

ЕДНОКРАТЕН РАБОТЕН ЦИКЛУС

Роботската косилка извршува еден принуден работен циклус и се враќа на почетната точка.
Роботот останува во базата додека не се изврши рачна интервенција од корисникот.



ВРАЌАЊЕ НА ПОЧЕТНАТА ТОЧКА

Роботската косилка се враќа на почетната точка.
Роботот останува во базата додека не се изврши рачна интервенција од корисникот.



Постапка:
1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да го отворите капакот и да пристапите до контролната конзола.
2. Притиснете го копчето **„ИЗБОР НА РЕЖИМ“** додека не почнат да трепкаат иконите за функциите што сакате да ги активирате. Иконите на избраните функции ќе почнат да трепкаат.
3. Притиснете го копчето **„ПОТВРДИ“**. Иконите за избраните функции се вклучуваат со постојано светло за да се потврди извршената операција.

4. Затворете го капакот.
5. Роботската косилка ќе започне со работа според поставениот режим.

БЕЛЕШКА: Ако по притискањето на копчето **„ПОТВРДИ“** се притисне копчето **„ИЗБОР НА РЕЖИМ“**, иконите за избраните функции повторно ќе почнат да трепкаат, барајќи потврда за функцијата што штотуку е избрана. Притиснете го копчето **„ПОТВРДИ“**. Иконите повторно се вклучуваат со постојано светло.



ВНИМАНИЕ:
Ако капакот се отвори, без разлика дали роботот работи или е на почетната точка, иконите за избраните функции ќе почнат да трепкаат за да укажат дека е потребно да се потврди операцијата пред повторно затворање на капакот. Ако капакот се затвори без притискање на копчето „ПОТВРДИ“, роботската косилка нема да изврши никаква операција додека не добие нова команда од корисникот.

БЕЛЕШКА: Ако батеријата на роботската косилка е празна, иконата за батерија трепка со црвена боја, што укажува дека не може да се изврши избраната операција.

БЕЛЕШКА: Роботската косилка започнува со работа само по затворањето капакот.

4.4.5 Прикажување на состојбата на Bluetooth® – Копче Bluetooth®

Роботската косилка автоматски ја управува конекцијата Bluetooth® со надворешните мобилни уреди. Конекцијата Bluetooth® е достапна секогаш кога роботската косилка е вклучена. Може да се поврзе само еден мобилен уред одеднаш со роботската косилка преку Bluetooth®. Роботската косилка автоматски се исклучува од уредот при затворање на апликацијата. Копчето **„BLUETOOTH®“** се користи само од центарот за поддршка за дијагностички активности.

БЕЛЕШКА: За поврзување на уредот со роботската косилка преку Bluetooth®, видете пасус 3.5.3 „Pairing“.

4.4.6 Прикажување на состојбите на аларм – Икона аларм

Светлосната икона **„АЛАРМ“** покажува аномалија во работењето.

Постапка:
1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да го отворите капакот и да пристапите до контролната конзола.
2. Проверете ја состојбата на алармот преку црвената светлосна икона, која може да биде постојано вклучена или да трепка.
3. По решавање на аномалијата, исклучете ја роботската косилка преку копчето **„ON/OFF“**, почекајте неколку секунди и потоа вклучете ја повторно со копчето **„ON/OFF“**. Ако проблемот продолжи, контактирајте го сервисниот центар.

БЕЛЕШКА: Деталите за аномалиите се прикажуваат преку апликацијата.

БЕЛЕШКА: Некои видови грешки можат да се ресетираат далечински преку апликацијата.

БЕЛЕШКА: Некои видови грешки не можат да се ресетираат далечински, туку мора да се ресетираат со тастатурата на роботската косилка, во согласност со Европската безбедносна норма EN-50636.

4.5 ПОЛНЕЊЕ НА БАТЕРИЈАТА

БЕЛЕШКА: Полнењето мора да се одвива исклучиво преку полначот за батерии (Сл. 4.A). Други системи за полнење можат трајно да ја оштетат батеријата.

БЕЛЕШКА: Препорачаната температура за полнење е 4-40 °C.

4.5.1 Прикажување на полнењето на батеријата – Икона за батерија

Светлосната икона **„БАТЕРИЈА“** овозможува прикажување на состојбата на полнење на батеријата.

Постапка:

1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да го отворите капакот и да пристапите до контролната конзола.
2. Проверете ја состојбата на полнење на батеријата преку светлосната икона:
   - Сина икона: батеријата е наполнета (ниво на полнење > 40 %);
   - Црвена икона: батеријата се празни (ниво на полнење 15-40 %);
   - Црвена трепкачка икона: батеријата е празна (ниво на полнење < 15 %).
3. Ако роботската косилка е во фаза на полнење, светлосната икона (Сл. 3.O) трепка со сина боја.

БЕЛЕШКА: Ако при притискање на команда, иконата за батерија (Сл. 3.O) брзо трепка со црвена боја, операцијата не може да се изврши и ќе биде потребно рачно полнење на батериите (Видете пасус 4.5.3).

4.5.2 Полнење на батериите вградени во машината

Процедурата **„ПОЛНЕЊЕ НА БАТЕРИЈАТА“** овозможува рачно полнење на роботската косилка:

1. Поставете ја роботската косилка во близина на штекер.
2. Притиснете го копчето **„STOP“** (Сл. 2.D) за да го отворите капакот (Сл. 3.A) и да пристапете до контролната конзола (Сл. 3.B).
3. Извадете го клучот (Сл. 3.C).
4. Поврзете го испорачаниот полнач со приклучокот за полнење (Сл. 4.A) со специјален бајонет за фиксирање на соодветниот конектор (Сл. 9.A).
5. Поврзете го полначот со штекерот со вметнување на соодветниот приклучок (Сл. 9.B).
6. Светлосна икона **„БАТЕРИЈА“** (Сл. 3.O) трепка сино, роботската косилка се полни.
7. Затворете го капакот (Сл. 3.A).
8. Оставете ја роботската косилка да се полни додека батериите не се целосно наполнат.
9. Откако целосно ќе се наполнат, исклучете го полначот од приклучокот за полнење.
   •Завртете го прстенот на конекторот налево (Сл. 9.C);
   •Отстранете го конекторот (Сл. 9.D).

За време на полнењето, LED-диодите за батеријата (Сл. 3.O) трепкаат прогресивно. При достигнување на секој поединечен праг на полнење, соодветната ЛЕД-диода останува осветлена, додека другите продолжуваат да трепкаат.

БЕЛЕШКА: Полнењето на батериите пред зимско складирање треба да се изврши според упатствата во пасус 6.2.

4.5.3 Полнење на батериите надвор од машината во безбедни услови

Батеријата може да се полни независно со користење на истиот полнач што се користи за полнење на машината:

1. Отстранете ја батеријата од косилката (Сл. 11.E).
2. Ставете ја батеријата на суво, безбедно и стабилно место.
3. Отстранете го гумениот заштитник на конекторот.
4. Поврзете го полначот со штекерот со вметнување на соодветниот приклучок.
5. Поврзете го испорачаниот полнач за батерии со приклучокот за полнење на батеријата, користејќи го соодветниот додаток за фиксирање за да го прицврстите соодветниот конектор. Погледнете го упатството за употреба на батеријата.

БЕЛЕШКА: За време на полнењето, сите функции на машината се оневозможени.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не полнете ја единствената батерија во машината.

БЕЛЕШКА: Батериите на роботската косилка се потрошни елементи, и со текот на времето нивниот капацитет за полнење се намалува, што ја намалува автономијата на работа на роботот, но не ја нарушува неговата функционалност.

4.6 ВМЕТНУВАЊЕ И ВАДЕЊЕ НА БАТЕРИИТЕ ОД КОСИЛКАТА

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Исклучете ја роботската косилка во безбедни услови (видете пасус 2.8).

4.6.1 Вметнување на батериите

1. Отворете го капакот на батериите (Сл. 10). Машината се исклучува автоматски при отворање на капакот на батериите.
2. Вметнете ја батеријата во куќиштето (Сл. 11.A).
3. Поврзете го конекторот на машината со целосно притискање (Сл. 11.B).
4. Затворете го капакот на батеријата (Сл. 10).
5. За да работите, рестартирајте ја машината.

4.6.2 Вадење на батериите

1. Отворете го капакот на батериите (Сл. 10).
2. Завртете го прстенот на конекторот налево (Сл. 11.C).
3. Отстранете го конекторот (Сл. 11.D).
4. Извадете ја батеријата од куќиштето (сл. 11.E).
5. Затворете го капакот на батеријата (Сл. 10).

4.7 РЕГУЛАЦИЈА НА ВИСИНАТА НА СЕЧЕЊЕТО

Процедурата **„ПРИСПОСОБУВАЊЕ НА ВИСИНАТА НА КОСЕЊЕ“** опишува како да се приспособи висината на сечилата на косилката.
За да ја приспособите висината на сечење, следете ја постапката во апликацијата.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не допирајте го сечилото за време на регулирањето на висината на сечење.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
За да се обезбеди правилно функционирање на системот за приспособување на висината на сечилата, осигурајте се дека нема насобрани остатоци од трева или нечистотии околу сечилата и заштитниот дел на моторот на сечилата.

4.8 МОДУЛ ЗА КАМЕРА, МОДУЛ ЗА LIDAR СЕНЗОРИ И УЛТРАЗВУЧЕН МОДУЛ

Преку модулот за камера (Сл. 22.A), модулот за LIDAR и ултразвучниот модул (видете пасус 2.2) роботската косилка е способна да ги препознава пречките во работната област и да го идентификува работ на зоната за косење, со цел да се избегнат пречките и да се подобрат перформансите на навигацијата (Сл. 22).

Постапка:

1. Следете ја процедурата во апликацијата „Stiga.GO“ за да ги приспособите работните параметри на модулот за камера, модулот LIDAR и ултразвучниот модул и да ги активирате дополнителните функции.

БЕЛЕШКА: За заштита на приватноста, сликите и видеата снимени од модулот за камера за време на работа се обработуваат во реално време од роботската косилка и не се чуваат во внатрешната меморија на роботот.

БЕЛЕШКА: Перформансите за препознавање на пречки и рабови на работната површина зависат од многу фактори: обликот и големината на објектот, условите на осветлување, чистотата и абењето на леќите, видот на трева, временските услови итн.

БЕЛЕШКА: Ако висината на тревата е превисока, модулот на камерата може да ја протолкува вегетацијата како пречка. Ако роботската косачка за трева постојано запира или ја менува насоката поради високата трева, потребно е да се намали висината на тревата со употреба на традиционална косилка за трева.

БЕЛЕШКА: Секогаш одржувајте ја чиста леќата на модулот за камера за да се овозможи прецизно работење на видниот систем.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Модулот на камерата можеби нема да може да детектира објекти ако се целосно опкружени или покриени со вегетација, на пример во висока, густа трева.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не гледајте директно во LED-осветлувачот на модулот на камерата за да избегнете оштетување на видот.

4.9 РАБОТА НА САТЕЛИТСКАТА РЕФЕРЕНТНА СТАНИЦА – СВЕТЛОСЕН ИНДИКАТОР НА СОСТОЈБА (АКО Е ПРИСУТЕН)

Сателитската референтна станица има светлосен индикатор (R) на долната страна (Сл. 21), кој светка според следното:

- Индикаторот е исклучен: Референтната станица е без напојување или индикаторот е оневозможен преку апликацијата.
- Трепка зелено: Се врши скенирање на сателитите, почекајте неколку минути додека станицата не биде подготвена. Во оваа фаза не е можно да се регистрира виртуелен периметар или да се стартува роботската косилка. Ако индикаторот трепка долго време (повеќе од 30 минути), станицата не е правилно инсталирана. Повторно инсталирајте ја станицата следејќи ги упатствата дадени во пасус 3.4.2.
- Постојано зелено светло: Референтната станица е подготвена за употреба. Може да се регистрира виртуелен периметар и да се стартува роботската косилка.
- Трепка жолто светло: Референтната станица не е поврзана на мобилната мрежа. Не може да се регистрира виртуелен периметар или да се стартува роботската косилка. Осигурајте се дека е завршена фазата на поврзување на производот преку апликацијата (видете пасус 3.5). Ако проблемот продолжи, рестартирајте ја станицата (исклучете ја од електричната мрежа и повторно вклучете по 30 секунди).
- Ако проблемот продолжи, контактирајте сервисен центар.
- Трепка црвено светло: Има дефект во референтната станица. Контактирајте сервисен центар.

5. ОДРЖУВАЊЕ



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Користете само оригинални резервни делови.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не менувајте, не манипулирајте, не деактивирајте и не отстранувајте ги инсталираните безбедносни уреди.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Ризик од сечење на рацете и нозете.
Користете заштитни ракавици и обувки за да избегнете несреќи.



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Опасност од прав во очите.
Користете заштитни очила за да избегнете прав во очите.



ВНИМАНИЕ:
Прекумерната употреба на вода може да предизвика протекување и оштетување на електричните компоненти.



ЗАБРАНА:
Не користете млазници за вода под притисок.

ЗАБРАНА:
За да избегнете неповратно оштетување на електричните и електронските компоненти, не потопувајте ја роботската косилка, делумно или целосно, во вода.

ЗАБРАНА:
Не мијте ги внатрешните делови на роботската косилка за да избегнете оштетување на електричните и електронските компоненти.

ЗАБРАНА:
Не користете растворувачи или бензин за да избегнете оштетување на обоените површини и пластичните компоненти.

ЗАБРАНА:
За чистење на леќата на модулот на камерата и сензорите воопшто, користете само мека, малку влажна крпа. Не користете четки, стругалки, абразивни сунѓери или хемиски растворувачи под никакви околности.

5.1 ЗАКАЖАНО ОДРЖУВАЊЕ

За подобро работење и подолг век на траење, редовно чистете го производот и заменете ги истрошените делови. Извршете ги интервенциите со фреквенцијата наведена во табелата.

ФРЕКВЕНЦИЈА	ДЕЛОВИ	ВИД НА ИНТЕРВЕНЦИЈА	РЕФЕРЕНЦА
Пред секоја употреба и најмалку на секои 8 часа работа	Сечила	Исчистете и проверете ја ефикасноста на сечилото на уредот за косење.	Видете пасус 5.3
		Ако сечилото е свиткано поради удар или истрошено, заменете го.	Обратете се на овластен сервисен центар.
	Контакти за полнење	Исчистете и отстранете ја секоја оксидација.	Видете пасус 5.3
	Модул за камера и сензор	Исчистете го објективот	Видете пасус 5.3
Месечно или на секои 100 часа работа	Роботска косилка	Извршете чистење	Видете пасус 5.3
	Кабли за напојување	Проверете за истрошеност или оштетување и, ако е потребно, заменете ги	Обратете се на овластен сервисен центар
На крајот од сезоната на косење или полугодишно ако роботската косилка не се користи	Батерии	Извршете полнење на батериите пред складирање	Видете пасус 5.4

Потребно е да се врши годишно одржување во овластен сервисен центар за да се одржи роботската косилка во добра работна состојба.
Сервисниот преглед вклучува низа проверки, меѓу кои:

- Внатрешно и надворешно чистење на роботската косилка;
- Општа проверка на состојбата на роботската косилка;
- Замена на истрошени делови;
- Проверка на состојбата на батериите;
- Проверка на затегнатоста на завртките;
- Проверка и евентуална замена на механизми за удар и подигнување и нивните заштитни делови;
- Проверка и евентуална замена на гумениот заштитен дел на моторот на сечилото за да се одржи заштитата од продор на вода.
- Замена на заптивките на капакот на батеријата за одржување на заштитата од продор на вода.

БЕЛЕШКА: Сите дефекти предизвикани од неизвршување на годишниот сервис нема да бидат покриени со гаранцијата.

5.2 ОДРЖУВАЊЕ НА УРЕДОТ СО СЕЧИЛОТО

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не допирајте го уредот со сечилото ако не сте го извадиле клучот за палење и ако уредот со сечило не е застанат докрај. Внимавајте поради тоа што уредот со сечилото може да се придвижи и покрај тоа што клучот е изваден (за модели со батерија).

ВНИМАНИЕ:
Сите операции поврзани со уредите за косење (вадење, острење, баланс, поправка, повторно сравање и/или замена) се сложени и бараат специфично знаење и употреба на соодветна опрема; поради безбедност, тие секогаш треба да се извршуваат во овластен сервисен центар.

ВНИМАНИЕ:
Секогаш заменувајте го оштетениот, искривен или истрошен уред за косење, заедно со неговите завртки, за да се одржи балансот

ВАЖНО *Секогаш користете оригинални уреди со сечила, дадени со код во табелата „Технички податоци“ или во поглавјето „Додатоци по барање“.*

5.3 ЧИСТЕЊЕ

5.3.1 Чистење на производот

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Ризик од сечење на рацете и нозете.
Користете заштитни ракавици и обувки за да избегнете несреќи.

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Опасност од прав во очите.
Користете заштитни очила за да избегнете прав во очите.

- **Барања и обврски:**
  - Сунѓер
  - Неутрален сапун
  - Четка
  - Вода
  - Сува крпа
  - Ракавици
  - Очила



ЗАДОЛЖИТЕЛНО НОСЕЊЕ РАКАВИЦИ:
Користете заштитни ракавици за да избегнете повреди од сечење на рацете.



ЗАДОЛЖИТЕЛНИ ОЧИЛА:
Користете заштитни очила за да избегнете прав во очите.

- **Општи упатства:**

По секоја употреба, извршете чистење според следниве упатства: (Сл. 12)

- Не полевајте вода и избегнувајте влажнење на батериите и на електричните делови.
- Отстранете ги остатоците од трева и кал собрани во внатрешноста на шасијата.
- Секогаш проверувајте дали отворите за вентилација се ослободени од остатоци од косењето.

- Не користете агресивни течности за чистење на рамката.
- За намалување на ризикот од запалување, одржувајте ја косилката без остатоци од трева, листови и прекумерно масло.
- Подигнете ја хаубата и исчистете со компримиран воздух од остатоци или трева што се наталожила над батериите.

• Постапка:

1. Притиснете го копчето **„STOP“** за да ја запрете роботоската косилка и отворете го заштитниот капак.
2. Исклучете од електричната мрежа.
3. Исклучете ја роботската косилка во безбедни услови (видете пасус 2.8).
4. Исчистете ги сите надворешни површини на роботската косилка со сунѓер навлажнет со млака вода и неутрален сапун.
5. Исчистете ја леќата на модулот за камера, сензорите LIDAR и ултразвучните сензори со мека крпа, внимавајќи да не ја изгребете стаклената површина.



ВНИМАНИЕ:
Прекумерната употреба на вода може да предизвика протекување и оштетување на електричните компоненти.



ВНИМАНИЕ:
Не менувајте, не манипулирајте, не деактивирајте и не отстранувајте ги инсталираните безбедносни уреди.



ЗАБРАНА:
Не користете млазници за вода под притисок.



ЗАБРАНА:
За да избегнете неповратно оштетување на електричните и електронските компоненти, не потопувајте ја роботската косилка, делумно или целосно, во вода.



ЗАБРАНА:
Не мијте ги внатрешните делови на роботската косилка за да избегнете оштетување на електричните и електронските компоненти.



ЗАБРАНА:
Не користете растворувачи или бензин за да избегнете оштетување на обоените површини и пластичните компоненти.



ЗАБРАНА:
За чистење на леќата на модулот за камера, сензорите LIDAR и ултразвучните сензори, не користете четки, стругачи, абразивни сунѓери или хемиски растворувачи, за да не ја изгребете или оштетите стаклената површина.

6. Отстранете ја калта и нечистотијата од погонските тркала.
7. Исчистете ја долната страна на роботската косилка (област околу сечилото, предните и задните тркала). Користете соодветна четка за отстранување на наслаги и/или остатоци кои можат да го попречат правилното работење на роботската косилка. Завршете го чистењето со сунѓер навлажнет со вода.
8. Исчистете го конекторот за полнење на батеријата.

5.4 ЗИМСКА ОДРЖУВАЊЕ И СКЛАДИРАЊЕ НА БАТЕРИЈАТА

Постапка:

1. Исчистете ја роботската косилка (Видете пасус 5.3).
2. Чувајте ја роботската косилка во хоризонтална положба, на суво место и заштитено од мраз, осигурувајќи се дека е исклучена и дека безбедносниот клуч е изваден од роботската косилка.
3. Исклучете ја сателитската станица за референца (ако е присутна) од електричната мрежа.

БЕЛЕШКА: Ако сакате да ја отстраните сателитската станица од местото на инсталација за време на зимата, при повторно поставување нејзината позиција треба да остане точно иста. Ако сателитската станица е преместена, потребное повторно да се изврши програмирање на виртуелните граници, преносните патеки и зоните за избегнување прекуапликацијата.

5.5 ЗАМЕНА НА БАТЕРИИТЕ

Животниот век на батериите зависи од должината на сезоната на косење и бројот на часови на дневна употреба на роботската косилка. Подолга сезона на косење или повеќе часови на работа бараат почеста замена на батериите.
Замена на батериите е исклучиво во надлежност на СЕРВИСНИОТ ПЕРСОНАЛ НА STIGA.
Ако е потребна замена на батериите, контактирајте сервисен центар или вашиот препродавач.

БЕЛЕШКА: Батериите на роботската косилка се потрошни елементи, и со текот на времето нивниот капацитет за полнење се намалува, што ја намалува автономијата на работа на роботот, но не ја нарушува неговата функционалност.

6. ТРАНСПОРТ, СКЛАДИРАЊЕ И ОТСТРАНУВАЊЕ

6.1 ТРАНСПОРТ



ОБВРСКА:
Роботската косилка мора да се исклучи безбедно пред да се подигне или транспортира.



ВНИМАНИЕ:
Проверете дали на тревникот има играчки, алати, гранки, облека или други предмети што можат да ја оштетат опремата.

БЕЛЕШКА: Се препорачува користење на оригиналната амбалажа за транспорт на долги растојанија.

Постапка:
Кога рачно ја поместувате машината, мора:
1. Исклучете ја роботската косилка во безбедни услови (Видете пасус 2.8).
2. Исчистете ја роботската косилка (Видете пасус 5.3.1).
3. Поставете ја плочата со уредот со сечилото во највисоката позиција.
4. Исклучете ја машината со вадење на клучот за палење.
5. Бидете сигурни дека сте на рамна површина.
6. Исклучете го погонскиот систем, според упатството во пасус 2.9 (Сл. 1.L).
7. За да ја поместите машината, користете ги задните рачки за прицврстување (Сл. 14).



ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Не користете ги овие места за подигање на машината.

Кога ја носите машината со возило или на приколка:
1. Користете пристапни рампи со соодветна ширина, должина и јачина за тежината и димензиите на.
2. Подигнете ја плочата за косење на најголема висина на косење преку апликацијата.
3. Откако ќе се наполни, исклучете ја машината со вадење на клучот.
4. Прицврстете ја машината на возилото користејќи ги двете куки на предната страна и двете куки на задната страна (Сл. 13). Не прицврстувајте ја машината на елементи што може да се оштетат.

БЕЗБЕДНОСНИ УПАТСТВА:
Ако сметате дека не можете да извршите преместување или транспорт во безбедни услови, контактирајте го Центарот за помош.

6.2 ОДЛАГАЊЕ

Роботската косилка мора да се чува во хоризонтална положба, со изваден безбедносен клуч, на суво место и заштитено од мраз, по извршеното чистење и зимско полнење на батеријата. За време на подолги периоди на неактивност, исклучете ја сателитската станица за референца (ако е присутна) од електричната мрежа.

Кога косилката треба да се одложи на период подолг од 30 дена:
- оставете ја машината да се излади.
- извадете ги батериите и чувајте ги на ладно и суво место.
- исчистете ја машината темелно.
- проверете дали на машината има оштетувања.

Ако е потребно, контактирајте со овластен сервисен центар.

Кога треба да ја запалите машината:
- Поставете ја машината како што е посочено во Поглавјето 4.2.

6.3 ФРЛАЊЕ

Постапка:
1. Отстранете ја амбалажата на производот на одржлив начин во назначените контејнери за собирање или во специјални овластени центри за собирање.
2. Отстранете ја роботската косилка во согласност со локалните законски барања.
3. Контактирајте со соодветните установи за рециклирање и отстранување бидејќи роботската косилка е класифицирана како WEEE (Отпад од електрична и електронска опрема).
4. Отстранете ги старите или искористените батерии на одржлив начин во контејнери за собирање или во назначени овластени центри за собирање.

7. РЕШАВАЊЕ ПРОБЛЕМИ

ПРЕДУПРЕДУВАЊЕ:
Запрете ја роботската косилката и вратете ја во безбедна состојба (Видете пасус 2.8).

Подолу е листа на главните аномалии што можат да се појават за време на фазата на работа.

БЕЛЕШКА: Дополнителни совети и процедури за решавање проблеми можат да се најдат во апликацијата Stiga.GO.

ПРОБЛЕМ	ПРИЧИНА	РЕШЕНИЕ
Абнормални вибрации. Роботската косилка е бучна.	Оштетен уред со сечило	Заменете ги оштетените компоненти (Видете пасус 5.1).
	Уред за сечење блокиран од остатоци (ленти, јажиња, пластични фрагменти итн.).	Исклучете ја роботската косилка во безбедни услови (Видете пасус 2.8). Отклучете го уредот со сечило.
	Роботската косачка за трева се вклучи во присуство на неочекувани пречки (паднати гранки, заборавени предмети итн.).	Исклучете ја роботската косилка во безбедни услови (Видете пасус 2.8). Отстранете ги пречките и рестартирајте ја роботската косилка.
	Дефект на електричниот мотор.	Заменете го моторот, контактирајте со сервисен центар.
	Тревата е превисока.	Зголемете ја висината на косење (Видете пасус 4.7).
Иконата за предупредување свети на тастатурата.	Сигнализира за состојби на грешка/аномалија.	Проверете ја апликацијата за повеќе информации.

ПРОБЛЕМ	ПРИЧИНА	РЕШЕНИЕ
Роботската косилка привремено запира во работната зона.	Слаб GPS-сигнал	Ако проблемот продолжи, контактирајте со сервисен центар.
Областа за работа не се коси целосно:	Уредот за сечење е со наслаги и/или остатоци.	Исклучете го робототот на безбеден начин (Видете пасус 2.8). Исчистете го уредот за сечење.
	Областа на зоната за работа е преголема за капацитетот на роботската косилка.	Намалете ја областа на работа (Видете технички податоци погл. 8).
	Батериите се при крај на својот животен циклус.	Заменете ги батериите со оригинални резервни делови (Видете пасус 5.5).
	Батериите не се полнат целосно.	Исчистете ги и отстранете евентуални оксидации од контактните точки (Видете пасус 5.3). Повторно наполнете ги батериите.

8. ТЕХНИЧКИ ПОДАТОЦИ

СПЕЦИФИКАЦИИ	модел SRHB01 (видете ја етикетата на производот)	
Димензии (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 робот без платформа за сечење	
	1012 x 725 x 2300 робот со платформа за сечење	
Тежина на роботската косилка [kg]	330 (земајќи ги предвид 6-те батерии и платформата за сечење)	
Висина на сечење (мин.-макс.) [mm]	20-95	
Брзина на сечење [вртежи во минута]	3800	
Брзина на движење [km/ч]	5	
Максимален наклон	27 %	
Максимален наклон долж периметарот	20 %	
Тип на систем за сечење	3 сечила	
Измерено ниво на звучна моќност [dB (A)]	98,68	
Несигурност на емисијата на бучава [dB (A)]	0,83	
Гарантирано ниво на звучна моќност [dB (A)]	100	
Код на уредот со сечило	182004385/0	
IP рејтинг за роботски косилки за трева	IP64	
Работна температура на околината на роботската косилка за трева [°C]	0 ÷ 50	
Модел на батерија	Тип: BT 40 Li 56 (*) Модел: Батерија ePower Pro од 40 Ah P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Топологија на ќелии: 14S8P	
Полнач за батерии Модел: 18 A – приклучок од ЕУ P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Влез)	100-240 VAC
	V (Излез)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	T	1044 EU
Максимално времетраење на полнењето (една батерија)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Максимално времетраење на полнењето (две батерии)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Полнач за батерии Модел: 18 A - приклучок од Обединетото Кралство P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Влез)	100-240 VAC
	V (Излез)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	T	1044 UK
Максимално времетраење на полнењето (една батерија)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Максимално времетраење на полнењето (две батерии)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

СПЕЦИФИКАЦИИ	модел SRHB01 (видете ја етикетата на производот)	
Полнач за батерии Модел: 30 A – приклучок од ЕУ P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Влез)	200-240 VAC
	V (Излез)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	T	1740 EU
Максимално времетраење на полнењето (една батерија)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Максимално времетраење на полнењето (две батерии)	h (@ V)	~ 3 (220)
Полнач за батерии Модел: 30 A - приклучок од Обединетото Кралство P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Влез)	200-240 VAC
	V (Излез)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	T	1740 UK
Максимално времетраење на полнењето (една батерија)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Максимално времетраење на полнењето (две батерии)	h (@ V)	~ 3 (220)
Поврзување	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Технологија за навигација	AGS, GNSS-RTK	

СПЕЦИФИКАЦИИ	модел SRHB01
Класа на моќност RF модули	Излезна моќност на Bluetooth LE - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Класа 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Класа 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Класа E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Класа E2 - 26 dBm; 4G - Класа 3 - 23dBm
Фреквентен опсег – Bluetooth®	Bluetooth LE – Фреквентен опсег 2400 - 2483,5 MHz
Фреквентен опсег – 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Фреквентен опсег – 4G	Опсег 1 (2100 MHz); Опсег 2 (1900 MHz); Опсег 3 (1800 MHz); Опсег 4 (2100 MHz); Опсег 5 (850 MHz); Опсег 7 (2600 MHz); Опсег 8 (900 MHz); Опсег 12 (700 MHz); Опсег 13 (750 MHz); Опсег 17 (700 MHz); Опсег 18 (850 MHz); Опсег 19 (850 MHz); Опсег 20 (800 MHz); Опсег 26 (850 MHz); Опсег 28 (800 MHz); Опсег 34 (2000 MHz); Опсег 38 (2500 MHz); Опсег 39 (1900 MHz); Опсег 40 (2300 MHz); Опсег 41 (2500 MHz); Опсег 66 (2100 MHz).
Фреквентен опсег – Wi-Fi	Wi-Fi – Фреквентен опсег 2412 – 2484 MHz Максимална моќност на влечење < 20dBm

Зборовниот знак и логоата Bluetooth® се регистрирани трговски марки во сопственост на Bluetooth SIG, Inc. и секоја употреба на таквите трговски марки од страна на STIGA е под лиценца.

9. ДОПОЛНИТЕЛНА ОПРЕМА ПО ИЗБОР

ЗАБЕЛЕШКА: Следните додатоци не можат да се користат во автономен режим. Можат да се користат само со далечински управувач.

1	Приколка	✓
2	Собирач за лисја и трева	✓
3	Распрскувач за ѓубриво	✓
4	Пластичен ролер	✓
5	Код на склопот на електричниот уред за сечење (deck)	110CE E QF

10. ГАРАНЦИЈА

10.1 ОПСЕГ НА ГАРАНЦИЈАТА

Гаранцијата ги покрива сите дефекти на квалитетот на материјалите и на изработката коишто настанале во текот на периодот на гаранцијата од страна на препродавачот или од страна на специјализиран центар.
Примената на гаранцијата е ограничува на поправка или замена на дефектниот дел.
Препорачуваме да ја однесете машината во овластен сервисен центар секојпат кога треба да се работи на одржување, поправка или проверка на безбедносните уреди.
Примената на гаранцијата зависи од редовното одржување на машината.

Гаранцијата не ги покрива штетите настанати кога:

- Не сте се запознале со приложената документација (упатство за работа).
- Невнимание, негрижа.
- Надворешна причина (молња, удар, присуство на туѓи тела во внатрешноста на машината) или несреќа.
- Неправилна употреба и монтажа што не се дозволени од производителот.
- Нередовно одржување.
- Измена на машината.
- Употреба на неоригинални резервни делови (приспособливи делови).
- Употреба на додатоци што не се обезбедени или одобрени од производителот (на пр. уреди за сечење).

Гаранцијата не покрива и:

- Операции за одржување (опишани во упатството за работа).
- Нормално абење на потрошни материјали како уредите за сечење и тркалата.
- Нормално абење.
- Естетско влошување на машината поради нејзината употреба.
- Потпори на уредите со сечилото.
- Оштетувања што произлегуваат од инсталација што не е во согласност со упатството за употреба.
- Оштетувања што произлегуваат од неправилно програмирање на виртуелните граници, патеките за движење и зоните за избегнување.
- Оштетувања предизвикани од продор на вода поради користење уред за миење под висок притисок или потопување во вода, на пример кога се создаваат вирови по обилен дожд.
- Оштетувања предизвикани од неправилно складирање или неправилна употреба на батеријата.
- Оштетувања предизвикани од употреба на неоригинални батерии.
- Секој дополнителен трошок евентуално поврзан со поправка во период на гаранција, како на пример доаѓање кај корисникот, транспорт на машината до препродавачот, изнајмување опрема или ангажирање надворешни компании за работи за одржување на градината за време на периодот кога машината не работи.

Корисникот е заштитен со соодветните државни закони. Правата на корисникот кои се предвидени во дадените државни закони на ниеден начин не ја лимитираат оваа гаранција.

11. РЕГИСТРИРАНИ ТРГОВСКИ МАРКИ И ЛИЦЕНЦИ

Марката и логото Bluetooth® се регистрирани трговски марки во сопственост на Bluetooth SIG, Inc., а секоја употреба на овие трговски марки од страна на STIGA е под лиценца.

NL

LET OP!: VOORALEER DE MACHINE TE GEBRUIKEN, DIENT MEN DEZE HANDLEIDING AANDACHTIG TE LEZEN. Bewaren voor toekomstige behoeften.

INHOUDSOPGAVE

1. VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN 2
   - 1.1 Algemene waarschuwingen voor de veiligheid van elektrische gereedschappen 2
   - 1.2 Informatie over de veiligheid 4
   - 1.3 Procedure veilige werkwijzen 6
2. INLEIDING 7
   - 2.1 Algemene inleiding 7
   - 2.2 Beschrijving van het product 8
   - 2.3 Onderdelen van de machine 8
   - 2.4 Uitpakken 9
   - 2.5 Montage van accessoires 9
   - 2.6 Montage accessoires vooraan 9
   - 2.7 Symbolen en plaatjes (Afb. 13) 9
   - 2.8 De robotmaaier veilig stoppen en uitschakelen 11
   - 2.9 Hendels voor in- / uitschakelen van de tractie 11
3. INSTALLATIE 12
   - 3.1 Controle van vereisten voor de installatie 12
   - 3.2 Criteria voor het bepalen van werkgebieden en transportroutes 13
   - 3.3 Identificatie van de onderdelen 15
   - 3.4 Installatie van het satellietreferentiestation (indien nodig) 15
   - 3.5 Eerste activering van de robotmaaier 18
4. WERKING 24
   - 4.1 Componenten voor de inbedrijfstelling 24
   - 4.2 Controle van de veiligheidsvoorzieningen voor het starten van de robotmaaier 24
   - 4.3 Handmatige bediening van de robotmaaier 24
   - 4.4 Beschrijving van de bedieningselementen op de robotmaaier 25
   - 4.5 Accu opladen 27
   - 4.6 Batterijen van de machine plaatsen en verwijderen 29
   - 4.7 Afstelling maaihoogte 29
   - 4.8 Cameramodule, lidarsensormodule en ultrasone module 29
   - 4.9 Werking satellietreferentiestation - statusindicatorlampje (indien aanwezig) 30
5. ONDERHOUD 30
   - 5.1 Geprogrammeerd onderhoud 31
   - 5.2 Onderhoud van de snij-inrichting 32
   - 5.3 Reiniging 32
   - 5.4 Winteronderhoud en opslag van de accu 33
   - 5.5 Vervanging van de batterijen 34
6. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING 34
   - 6.1 Transport 34
   - 6.2 Stalling 35
   - 6.3 Lozing 35
7. PROBLEEMOPLOSSEN 35
8. TECHNISCHE GEGEVENS 36
9. OP AANVRAAG LEVERBARE ACCESSOIRES 37
10. GARANTIE 38
    - 10.1 Garantiedekking 38
11. HANDELSMERKEN EN LICENTIES 38

OPMERKING: de instructies in deze handleiding zijn van toepassing op de autonome robot in de configuratie voor grasmaaien. Tenzij anders gespecificeerd, verwijzen de afbeeldingen naar het model SRHB01.

1. VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN



VERPLICHTING:
Voor gebruik zorgvuldig lezen en bewaren voor toekomstig gebruik.

1.1 ALGEMENE WAARSCHUWINGEN VOOR DE VEILIGHEID VAN ELEKTRISCHE GEREEDSCHAPPEN

Lees alle veiligheidswaarschuwingen, instructies, illustraties en specificaties die bij deze machine zijn geleverd. *Het niet in acht nemen van onderstaande instructies kan elektrische schokken, brand en/of ernstige letsels veroorzaken.*

Bewaar alle waarschuwingen en instructies om ze in de toekomst te kunnen raadplegen.

De term "elektrisch gereedschap" in de waarschuwingen verwijst naar uw elektrisch gereedschap dat wordt gevoed door het elektriciteitsnet (met snoer) of elektrisch gereedschap dat wordt gevoed door een accu (zonder kabel).

1) Veiligheid van de werkzone

a) **Hou de werkzone netjes en goed verlicht.** *Rommelige of slecht verlichte ruimtes leiden gemakkelijker tot ongevallen.*
b) **Gebruik geen elektrische gereedschappen in omgevingen met ontploffingsgevaar, bijvoorbeeld in aanwezigheid van ontvlambare vloeistoffen, gas of stof.** *De elektrische gereedschappen genereren vonken die stof of dampen kunnen doen ontvlammen.*
c) **Hou kinderen en omstanders uit de buurt wanneer gebruik gemaakt wordt van de elektrisch gereedschap.** *Een moment van onoplettendheid kan ertoe leiden dat men de controle over de machine verlies.*

2) Elektrische veiligheid

a) **De stekker van de kabel van de acculader moet compatibel zijn met het stopcontact. Breng nooit wijzigingen aan de stekker aan. Gebruik geen adapters met een geaarde acculaderkabel.** *Niet gemodificeerde stekkers die geschikt zijn voor het stopcontact verminderen het risico op elektrische schokken.*
b) **Voorkom met het lichaam in contact te komen met geaarde oppervlakken, zoals buizen, radiatoren, keukens of koelkasten.** *Het risico voor elektrische schokken vermindert wanneer het lichaam geaard is.*
c) **Stel de elektrisch gereedschap niet bloot aan regen of natte omgevingen.** *Water dat in een elektrisch gereedschap sijpelt verhoogt het risico voor elektrische schokken.*
d) **Gebruik de kabel niet op onjuiste wijze. Gebruik de kabel niet om het elektrisch gereedschap te transporteren, om aan het gereedschap te trekken of om de stekker uit het stopcontact te halen. Hou de kabel uit de buurt van warmtebronnen, olie, scherpe hoeken of bewegende onderdelen.** *Een beschadigde of geknelde kabel verhoogt het risico voor elektrische schokken.*
e) **Wanneer het elektrisch gereedschap buiten gebruikt wordt, gebruik dan een verlengkabel geschikt voor gebruik buiten.** *Het gebruik van een verlengkabel geschikt voor gebruik buiten vermindert het risico voor elektrische schokken.*
f) **Als het gebruik van het elektrisch gereedschap in een vochtige omgeving niet vermeden kan worden, gebruik dan een stopcontact beschermd met een differentiaalschakelaar (RCD).** *Het gebruik van een RCD vermindert het risico voor elektrische schokken.*

3) Persoonlijke veiligheid

a) **Blijf attent, controleer wat er gaande is en gebruik altijd het gezond verstand wanneer een elektrisch gereedschap gebruikt wordt. Gebruik het elektrisch gereedschap niet wanneer u moe bent, geneesmiddelen, alcohol of drugs gebruikt hebt.** *Een moment van onoplettendheid bij het gebruik van een elektrisch gereedschap kan ernstige persoonlijke letsels veroorzaken.*
b) **Gebruik persoonlijke beschermingsmiddelen (PBM). Draag altijd een veiligheidsbril.** *Het gebruik van een beschermende uitrusting zoals een stofmasker, antislipschoenen, een veiligheidshelm of een oorbescherming voorkomt persoonlijke letsels.*

c) **Voorkom onbedoeld starten. Zorg ervoor dat de schakelaar in de stand "OFF" staat vooraleer de stekker in het stopcontact te steken, om het elektrisch gereedschap vast te nemen of te transporteren.** *Een elektrisch gereedschap transporteren met een vinger op de schakelaar of hem loskoppelen van het stopcontact met de schakelaar in de stand "ON" verhoogt het risico voor ongevallen.*

d) **Verwijder alle sleutels of regelinstrumenten vooraleer het elektrisch gereedschap in te schakelen.** *Een sleutel of gereedschap dat in contact blijft met een bewegend onderdeel van het elektrisch gereedschap kan persoonlijke letsels veroorzaken.*

e) **Leun niet uit. Ga altijd stabiel staan en zorg ervoor dat het evenwicht niet verloren wordt.** *Zo heeft men in onverwachte situaties een betere controle over het elektrisch gereedschap.*

f) **Draag gepaste kleding. Draag geen losse kleding of sieraden. Houd haar en kleding uit de buurtvan bewegende delen.** *Loszittende kledingstukken, juwelen of lang haar kunnen gegrepen worden in de bewegende onderdelen.*

g) **Als er delen met stofafname-installaties verbonden moeten worden, verzeker u er dan van dat ze goed verbonden en gebruikt worden.** *Door het gebruik van deze inrichtingen kunnen de risico's met betrekking tot stof beperkt worden.*

h) **Laat de vertrouwdheid die u door gebruik van het elektrisch gereedschap opdoet, u niet toelaten om zelfgenoegzaam te worden en de veiligheidsprincipes van het elektrisch gereedschap te negeren.** *Nalatig handelen kan in een fractie van een seconde ernstig letsel veroorzaken.*

4) Gebruik en onderhoud van het elektrisch gereedschap

a) **Forceer het elektrisch gereedschap niet. Gebruik het juist elektrisch gereedschap voor de specifieke toepassing.** *Het juist elektrisch gereedschap doet het werk beter en veiliger op de snelheid waarvoor hij is ontworpen.*

b) **Gebruik het elektrisch gereedschap indien de schakelaar het niet kan in- en uitschakelen.** *Een elektrisch gereedschap dat niet met de schakelaar kan worden bediend, is gevaarlijk en moet worden gerepareerd.*

c) **Haal de stekker uit het stopcontact en/of verwijder de accu uit het elektrisch gereedschap voordat u aanpassingen maakt, accessoires vervangt of het elektrisch gereedschap weer in gebruik neemt.** *Deze preventieve veiligheidsmaatregelen verminderen het risico dat het elektrisch gereedschap per ongeluk wordt opgestart.*

d) **Bewaar het ongebruikte elektrisch gereedschap buiten het bereik van kinderen en laat het niet gebruiken door personen die niet bekend zijn met het elektrisch gereedschap en deze instructies.** *Elektrisch gereedschap is gevaarlijk in de handen van ongetrainde gebruikers.*

e) **Zorg voor het onderhoud van de elektrische gereedschappen en accessoires. Controleer of de bewegende onderdelen goed uitgelijnd zijn en vrij kunnen bewegen, of er geen delen gebroken zijn en of er andere condities zijn die een invloed kunnen hebben op de werking van het elektrisch gereedschap. Bij schade moet het elektrisch gereedschap gerepareerd worden vooraleer het opnieuw te gebruiken.** *Vele ongevallen worden veroorzaakt door een ontoereikend onderhoud.*

f) **Alle snijonderdelen moeten scherp en schoon gehouden worden.** *Wanneer de snijonderdelen altijd scherp en schoon zijn, zullen ze minder snel vastlopen en makkelijker te beheersen zijn.*

g) **Gebruik het elektrisch gereedschap en de relatieve accessoires volgens de geleverde instructies en hou rekening met de werkcondities en het type werk dat men wilt uitvoeren.** *Het gebruik van en elektrisch gereedschap voor handelingen verschillend van die voorzien kan gevaarlijke situaties opleveren.*

h) **Houd de handgrepen en grijpvlakken droog, schoon en vrij van sporen van olie en vet.** *De gladde grepen en grijpvlakken staan niet toe het gereedschap in onverwachte situaties niet veilig te verplaatsen en besturen.*

5) Gebruik en onderhoud van het accugereedschap

a) **Gebruik voor het laden van de accu enkel de door de fabrikant aanbevolen acculaders.** *Een oplader die geschikt is voor een bepaald type accu, kan bij gebruik met een andere accu een risico op brand, elektrische schokken, oververhitting of lekkage van bijtende accuvloeistof veroorzaken.*

b) **Gebruik enkel de specifieke accu's die voor uw elektrisch gereedschap voorzien zijn.** *Het gebruik van eender welke andere accugroep kan risico op letsels en brand veroorzaken.*

c) **Als het accupakket niet in gebruik is, moet het uit de buurt worden gehouden van andere metalen voorwerpen zoals paperclips, munten, sleutels, spijkers, schroeven of andere kleine metalen voorwerpen die de contacten zouden kunnen kortsluiten.** *Een kortsluiting van de contacten van de accu kan tot brand leiden.*

d) **Een accu in slechte condities kan lekken van de vloeistof veroorzaken. Vermijd de aanraking met de vloeistof. In geval van onvoorziene aanraking, dient men met water te spoelen. In geval van aanraking van de vloeistof met de ogen, dient men een geneesheer te raadplegen.** *De vloeistof die uit de accu lekt, kan huidirritatie of brandwonden veroorzaken.*

e) **Gebruik een beschadigde of gewijzigde accu of elektrisch gereedschap niet.** *Beschadigde of gewijzigde accu's kunnen onvoorspelbaar gedrag vertonen, wat kan leiden tot brand, explosie of risico op letsel.*

f) **Stel het accupakket of een elektrisch gereedschap niet bloot aan vuur of hoge temperaturen.** *Blootstelling aan vuur of een temperatuur boven 130 °C kan een explosie veroorzaken.*

g) **Volg alle oplaadinstructies en laad de accu of het elektrisch gereedschap niet op buiten het in de instructies aangegeven temperatuurbereik.** *Onjuist opladen of opladen bij temperaturen buiten het gespecificeerde bereik kan de accu beschadigen en het risico op brand vergroten.*

6) Assistentie

a) **Laat het elektrisch gereedschap repareren door gekwalificeerd personeel en gebruik alleen originele onderdelen.** *Op die manier wordt de veiligheid van het elektrisch gereedschap in stand gehouden.*

b) **Voer geen reparaties uit aan de accu.** *Reparatiewerkzaamheden moeten worden uitgevoerd door de fabrikant of door een gespecialiseerd servicecentrum.*

1.2 INFORMATIE OVER DE VEILIGHEID

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



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



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



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



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



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



WAARSCHUWING:
Als er vloeistof uit de accu lekt, moeten de betreffende onderdelen worden gewassen met water/ neutralisator.
Vermijd elk direct contact met accuvloeistof.
In geval van aanraking met de ogen, dient men een geneesheer te raadplegen.



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



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



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



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



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



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



WAARSCHUWING:
Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.



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



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



VERBOD:
Ga niet op de grasmaaier zitten.



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



VERBOD:
Gebruik de robotmaaier niet als er een sproeier draait.



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



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



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



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



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



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



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

1.3 PROCEDURE VEILIGE WERKWIJZEN

Opleiding



Het is ten strengste verboden om de machine te gebruiken zonder de frontaccessoire gemonteerd.

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

Voorbereiding

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

1.3.1 Werking

Algemene informatie

a. Gebruik de machine niet met defecte afschermingen of veiligheidsvoorzieningen die niet aanwezig zijn, bijvoorbeeld zonder beveiligingen.
b. Steek uw handen of voeten nooit nabij of onder de draaiende delen. Blijf steeds op afstand van de aflaatopening.
c. Raak de bewegende delen van de machine niet aan voordat ze volledig tot stilstand gekomen zijn.
d. Draag altijd stevige schoenen en een lange broek wanneer u de machine bedient.
e. Hef de robotmaaier niet op en vervoer hem niet terwijl de motor in werking is.

f. Verwijder het uitschakelapparaat van het apparaat:
- Voordat u een obstructie verwijdert;
- Vóórdat u de machine controleert, schoonmaakt of eraan werkt;
- Als de machine wordt geraakt door een vreemd voorwerp, controleer dan of de machine beschadigd is;
- Als de machine abnormaal begint te trillen, controleer dan op schade voordat u de machine opnieuw opstart.

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

Onderhoud en opslag

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

Extra risico's

- Hoewel het product voldoet aan alle veiligheidseisen, kunnen er toch extra risico's ontstaan door onjuiste installatie en/of onvoorziene situaties. Het is daarom noodzakelijk om het gebied waar het product werkt vrij te houden van voorwerpen, mensen en dieren en om alle personen die toegang tot het werkgebied kunnen hebben, zij het dan maar af en toe, te informeren over de mogelijke gevaren.
- Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam, dieren en objecten. Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine van minstens 8 meters.
- In geval van onweer met kans op blikseminslag en in het algemeen in afwachting van slechte weersomstandigheden, wordt aanbevolen het product niet te gebruiken en alle randapparatuur los te koppelen van de voeding. Om het product te gebruiken, sluit u de randapparatuur opnieuw aan op de voeding volgens de instructies in de handleiding.

2. INLEIDING

2.1 ALGEMENE INLEIDING

2.1.1 Doel van de Handleiding

OPMERKING: Deze handleiding wordt regelmatig bijgewerkt en herzien. Voordat je de machine gebruikt, moet je ervoor zorgen dat je de nieuwste versie hebt gedownload.

Deze handleiding maakt integraal deel uit van de apparatuur en is bedoeld om de informatie te verstrekken die nodig is voor het gebruik ervan.
Bewaar deze handleiding gedurende de gehele levensduur van de apparatuur, zodat deze altijd beschikbaar is indien nodig.
De ontvanger van de handleiding is de gebruiker van de apparatuur, die de informatie erin zorgvuldig moet lezen en deze strikt moet toepassen om de veiligheid van mensen te beschermen en schade te voorkomen.
De volgende symbolen zijn gebruikt om teksten van aanzienlijk belang te markeren.



GEVAAR \ WAARSCHUWING \ LET OP:
De pictogrammen in een driehoek met een gele achtergrond en een zwarte lijn geven een gevaar \ waarschuwing \ aandachtspunt aan.



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



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

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

2.2 BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT

De robotmaaier (Afb. 1 en 2) is ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen op eender welk uur van de dag en van de nacht te maaien.
Afhankelijk van de verschillende kenmerken van het te maaien oppervlak, kan de robotmaaier worden geprogrammeerd om te werken op verschillende gebieden begrensd door een virtuele grens en verbonden door virtuele transferroutes.
Tijdens de werking, maait de robotmaaier het gras van de zone binnen de zone afgebakend door de virtuele grens (Afb. 7.A). Wanneer de robotmaaier zich in de buurt van de virtuele grens bevindt (Afb. 7. A) of een hindernis tegenkomt (Afb. 7.B) wijzigt hij het traject volgens de gekozen navigatiestrategie.
De robotmaaier maait het aangegeven grasveld automatisch en volledig.
Het gebruik van bijzonder toebehoren, voorzien door de Fabrikant als oorspronkelijke uitrusting of afzonderlijk aan te kopen, staat toe dit werk uit te voeren volgens de verschillende werkwijzen die in deze handleiding of in de instructies die met het toebehoren geleverd worden, beschreven zijn.
Het product werkt via satellietsignalen en ontvangt satellietcorrectiegegevens van de STIGA Cloud. De bedieningstechnologie van de robotmaaier is gebaseerd op datacommunicatie tussen de STIGA Cloud en de robot zelf. Een mobiel apparaat (smartphone/tablet) is ook vereist om het product te gebruiken, met uitzondering van handmatig grasmaaien en het gebruik van accessoires, waarvoor een radiografische bediening (code 2RR001004/ST1), verkrijgbaar als accessoire, bestaande uit een zender en een ontvanger, vereist is.
De robotmaaier is uitgerust met een cameramodule, lidar en ultrasone sensoren om obstakels in het werkgebied te vermijden en de navigatieprestaties te verbeteren.
Eender welk ander gebruik kan gevaarlijk zijn en schade berokkenen aan personen en/of zaken. Onder oneigenlijk gebruik vallen (bijvoorbeeld, maar niet uitsluitend): het vervoeren van personen, kinderen of dieren op de machine; zich door de machine laten vervoeren; de machine gebruiken om lasten te trekken of te duwen zonder gebruik te maken van de daarvoor bestemde accessoire; de machine gebruiken voor het maaien van niet-grasachtige vegetatie; tenzij met behulp van de daarvoor bestemde en aanbevolen specifieke werktuigen.

OPMERKING: de aanwezigheid van een mobiele netwerkverbinding op de installatielocatie is verplicht voor de werking van de robotmaaier. Controleer vooraf op stiga.com of via APP of de dekking van het mobiele netwerk voldoende is. De provider van de netwerkverbinding kan op elk moment veranderen al naargelang de commerciële overeenkomsten.

OPMERKING: Voor de werking ontvangt de robotmaaier satellietcorrectiegegevens, die worden verzonden via de STIGA Cloud. Het satellietcorrectiesignaal is in veel landen beschikbaar. Controleer vooraf of het satellietcorrectiesignaal aanwezig is op de installatieplaats op stiga.com of via APP. Als het satellietcorrectiesignaal niet beschikbaar is op de installatieplaats, moet een satellietreferentiestation worden geïnstalleerd, dat als accessoire verkrijgbaar is.

2.3 ONDERDELEN VAN DE MACHINE

a. Aandrijfwielen (Afb. 1.G)
b. Zwenkwielen (Afb. 1.H)
c. Console (bedieningspaneel) (Afb. 2.D)
d. Batterijdeksel (Afb. 1.F)
e. Batterijen (Afb. 2.B)
f. Snelsluitingen voor accessoires (Afb. 1.E)
g. Hoogvermogenconnectoren 56 V (Afb. 1.C)
h. Aansluitingen laag vermogen 12 V (Afb. 1.D)

i. Snijgroep omhoog (Afb. 1.A);
j. Snijapparaten (messen) (Afb. 1.B)
k. Bladmotor (Afb. 2.A)
l. Tractie (Afb. 1.I)
m. Radiografische bediening (Afb. 4.D) (accessoire - niet inbegrepen)
n. Waarschuwingslampje (Afb. 2.C)
o. Lidarsensoren (Afb. 2.G)
p. Ultrageluiden (Afb. 2.H)
q. Telecamera (Afb. 2.F)
r. STOP -knop (Afb. 2.E)
s. Koplampen (Afb. 1.M)
t. Laadconnector (Afb. 1.N)
u. Trekhaak (Afb. 2.I)

2.4 UITPAKKEN

Hieronder staan alle stappen voor het correct uitpakken:
1. Open de doos van de robotmaaier;
2. Haal de accessoires uit;
3. Haal de robotmaaier eruit.



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



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

2.5 MONTAGE VAN ACCESSOIRES

Kijkt u in de aparte montagehandleiding die bij iedere accessoire wordt geleverd.

2.6 MONTAGE ACCESSOIRES VOORAAN

Zie de installatie-instructies voor het accessoire (Afb. 15, Afb. 24).

OPMERKING *Zie de handleiding voor accessoires aan de voorkant.*

2.7 SYMBOLEN EN PLAATJES (AFB. 13)



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



LET OP:
Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam.



LET OP:
Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine van minstens 8 meters.



LET OP:
Plaats geen handen of voeten in de buurt van of onder de opening van het snijapparaat.



LET OP:
Houd u op afstand van de hete oppervlakken.



LET OP:
Verwijder de blokkering en lees de instructies voordat u onderhouds- of reparatiewerkzaamheden uitvoert.



Maximaal toelaatbare trekbelasting (100 kg) (Afb. 13.C).
Geeft het maximale gewicht aan dat door de machine kan worden getrokken.



LET OP:
Gevaar voor beknelling (Afb. 13.B).
Het label bevindt zich naast de accessoirehouders met snelsluiting.



LET OP:
Klim niet op de machine.



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



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



Gebruik de originele voeding met de specificaties op het typeplaatje.



Symbool voor gelijkstroomvoeding.

IPXX

Beschermingsgraad tegen het binnendringen van vaste stoffen en water.



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



Gegarandeerd geluidsvermogensniveau



Draag een beschermende bril



Gebruik een gehoorbescherming



Draag werkhandschoenen



Draag een beschermende schoenen

2.8 DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELEN



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

Procedure:

1. Als de machine in beweging is, stopt ze automatisch met het vooruitgaan en draaien van de messen als de afstand tot het obstakel minder dan 1,10 m bedraagt. Als de machine niet stopt, drukt u op de noodstopknop (Afb. 2.E).
2. Druk op de "**STOP**" -knop (Afb. 3.D) om de robotmaaier veilig te stoppen en open de beschermkap (Afb. 3.A).
3. Druk enkele seconden op de uitschakelknop (Afb. 3.E) en wacht tot de LED op dezelfde knop uitgaat.
4. Pas nadat de LED is uitgegaan (Afb. 3.E), schakelt u de veiligheidssleutel (Afb. 3.C) om de robotmaaier in veilige omstandigheden uit te schakelen.
5. Sluit de beschermkap (Afb. 3.A).
6. De robotmaaier is veilig gestopt of uitgeschakeld.

2.9 HENDELS VOOR IN- / UITSCHAKELEN VAN DE TRACTIE

De hendel voor het in- en uitschakelen van de tractie (Afb. 1.L) kan de machine handmatig worden verplaatst zonder deze in te schakelen.
Deze bedieningshendel heeft twee standen, die worden aangegeven met de volgende symbolen:



1. **Tractie ingeschakeld: met de hendel in horizontale positie kan de machine met ingeschakelde motor worden verplaatst.**



2. **Tractie uitgeschakeld: met de hendel naar beneden kan de machine met de hand worden verplaatst zonder de motor te starten.**



WAARSCHUWING:
Laat de machine niet onbeheerd achter met de hendel in stand 2 (tractie uitgeschakeld).



WAARSCHUWING:
Verplaats de machine met de hand alleen op een vlakke ondergrond.



VEILIGHEIDSINSTRUCTIES
De hendel voor in-/uitschakelen mag nooit in een tussenstand staan. Deze toestand leidt tot oververhitting en beschadiging van de tractie.

3. INSTALLATIE



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



ELEKTRISCH GEVAAR:
Er moet een stopcontact voorzien worden in overeenstemming met de wetten die in het land van kracht zijn.



ELEKTRISCH GEVAAR:
Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.



ELEKTRISCH GEVAAR:
Sluit de voeding niet aan op een stopcontact als de stekker of de kabel beschadigd zijn.
Sluit een beschadigde kabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding.
Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken.



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

OPMERKING: Voor de werking ontvangt de robotmaaier satellietcorrectiegegevens, die worden verzonden via de STIGA Cloud. Het satellietcorrectiesignaal is in veel landen beschikbaar. Controleer vooraf of het satellietcorrectiesignaal aanwezig is op de installatieplaats op stiga.com of via APP. Als het satellietcorrectiesignaal niet beschikbaar is op de installatielocatie, moet een satellietreferentiestation, verkrijgbaar als accessoire (zie Hfdst. 3.4).

3.1 CONTROLE VAN VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE

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

3.1.1 Controle van de tuin

- Controleer de staat van de tuin op detectie van virtuele grenzen, hindernissen en uit te sluiten gebieden.
- Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig is, vrij van gaten, stenen of andere obstakels en voer indien nodig de nodige herstelwerkzaamheden uit.
- Egaliseer de grond zodat er geen plassen ontstaan als gevolg van regen.
- Bij de eerste installatie moet de aanvankelijke hoogte van het gras binnen het werkbereik van de robotmaaier liggen: 20-95mm. Bereid indien nodig de tuin voor met een traditionele grasmaaier.

De robotmaaier werkt via satellietsignaal. De nauwkeurigheid van het satellietsignaal kan beïnvloed worden door:
- Aanwezigheid van obstakels langs de perimeter van de installatie of binnen het werkgebied, zoals: bomen met dicht gebladerte, heggen, grensmuren, metalen hekken, gebouwen en reflecterende oppervlakken zoals glazen of metalen wanden.
- Ongunstige weersomstandigheden, zoals: dichte mist, hoge bewolking, hevige regen of sneeuw.

Sluit in geval van een storing het gebied af van het werkgebied van de robotmaaier.

3.1.2 Controles voor de definitie van virtuele grenzen

1. Controleer of de maximale helling van het werkgebied kleiner is dan of gelijk is aan 27% (zie Par. 8 "TECHNISCHE GEGEVENS"). Respecteer de regels weergegeven in Afb. 5.

a. als de helling ≤ 15% is, is het mogelijk om de virtuele grens te plaatsen zoals weergegeven in de afbeelding;
b. als de helling > 15% is, moet de installatie het hellende gebied omvatten met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur;
c. indien de helling < 27% is en het hellende gebied geen deel uitmaakt van het te maaien deel van de tuin, moet de afstand aangegeven in de afbeelding gerespecteerd worden;
d. als de helling > 27% is, moet het hellende gebied uitgesloten worden met inachtneming van de afstand aangegeven in de figuur.

LET OP:
De robot kan oppervlakken maaien met een maximale helling van 27%.
Als de instructies niet worden opgevolgd, kan de robot uitglijden en de werkzone verlaten

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

2. Controleer het volledige werkoppervlak: evalueer de obstakels en gebieden die moeten worden uitgesloten van het werkgebied, die geprogrammeerd moeten als uit te sluiten (Afb. 7.B).

3.2 CRITERIA VOOR HET BEPALEN VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSPORTROUTES

LET OP:
Bij het plannen van virtuele grenzen, verplaatsingsroutes en gebieden die vermeden moeten worden, is het noodzakelijk om een afstand van minstens 6 meter tot de maaier te bewaren.

LET OP:
De afstanden in deze handleiding hebben betrekking op de machine in maaierconfiguratie. Raadpleeg de specifieke handleiding als er verschillende accessoires zijn.

3.2.1 Minimale afstanden van virtuele grenzen en afstanden voor afbakening

Procedure:

1. Bij aanwezigheid van een voetpad of een pad op hetzelfde niveau als het gazon, kan de virtuele grens samenvallen met de rand van het voetpad (Afb. 6.A).
2. Als er een zwembad, vijver of uitgraving aanwezig is, moet de virtuele grens op een afstand van minstens 3 meter worden geprogrammeerd (Afb. 6.B). Als het zwembad, de vijver of de uitgraving zich aan het einde van een helling bevindt, moet de virtuele grens worden geprogrammeerd op een afstand van minimaal 5 meter (Afb. 6.C).
3. Bij bomen met uitstekende wortels moet de virtuele grens zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier niet over losgekoppelde oppervlakken kan rijden (Afb. 6.D).
4. De virtuele grens moet zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier op een afstand van minimaal 1,10 m blijft van gebieden met grind of steenslag (Afb. 6.E).
5. In het geval van hellende gebieden moet worden voldaan aan Par. 3.1.2.
6. Bij doorlopende bouwelementen (muren, schuttingen, hagen, etc.) met een hoogte van meer dan 50 cm moet de virtuele grens op een afstand van minimaal 1,10 m daarvan geprogrammeerd worden (afb. 6.F).
7. In alle andere gevallen moet de virtuele een minimale afstand van 1,10 m tussen de robotmaaier en het obstakel in acht nemen (Afb. 6.G/H).
8. In het geval van afbakening van obstakels die minder dan 150 cm van elkaar verwijderd zijn, begrens ze dan als een enkel obstakel met inachtneming van de hierboven aangegeven afstanden (Afb. 6.I).

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

LET OP:
Als de helling groter is dan 27% het hellende gebied worden uitgesloten van het maaigebied (Zie Par. 3.1.2).

3.2.2 Smalle doorgangen

Procedure:

1. In het geval van smalle doorgangen moet de afstand tussen twee virtuele grenzen Z ≥2 m zijn (Afb. 7.C).
2. In het geval van een doorgang waarbij de afstand tussen de virtuele grenzen <2m zou zijn, kan het deel van het gebied voorbij het knelpunt (Afb. 7.D) niet automatisch bereikt worden door de maairobot. In dit geval moeten er twee afzonderlijke virtuele snijzones worden geprogrammeerd (Afb. 7.E) en deze verbinden met een virtueel transferpad (Afb. 7.F).
3. Als het niet mogelijk is om de twee gebieden te verbinden met een virtueel overdrachtspad, moet het deel van het gebied voorbij het knelpunt worden beschouwd als een "Gesloten Gebied" (zie Par. 3.2.3).

3.2.3 Gesloten gebieden

Gebieden die niet zelfstandig kunnen worden bereikt door de robotmaaier via een virtueel transferpad moeten worden geprogrammeerd als 'Gesloten gebied' (optie in App).
Elke Gesloten Gebied kan een maximaal oppervlak hebben (zie tabel met technische gegevens). Als het nodig is om een groter gebied te bestrijken dan het maximum dat door één Gesloten Gebied kan worden beheerd, verdeel het gebied dan in meerdere Gesloten Gebieden.
Voor de registratie van gesloten gebieden moeten dezelfde criteria worden gehanteerd als in Par. 3.2.1.
De robotmaaier moet met de hand in elk gesloten gebied worden gebracht en handmatig worden gestart.

3.2.4 Transferroutes

Delen van de tuin waartussen gebieden liggen die niet mogen worden gemaaid, moeten met elkaar worden verbonden door transferpaden. Transferpaden moeten de maximale helling van 20% respecteren.

1. Bepaal tussen de mogelijke doorgangen de gemakkelijkste transferroute waarmee u de grootste afstand tot eventuele obstakels kunt houden en die niet door gebieden gaat die gewoonlijk gebruikt worden voor parkeren, het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen.
2. Het transferpad omvat een manoeuvreerzone die zich 2 m rechts en 2 m links van het geregistreerde pad uitstrekt (Afb. 8.D). De volgende minimumafstanden tussen het manoeuvreergebied en de verschillende tuinelementen moeten in acht worden genomen:

- 1,10 m van obstakels die worden begrensd door virtuele perimeters of zones waar niet mag worden gesneden (Afb. 8.A);
- 1,10 m van vaste, onbegrensde obstakels of doorlopende structurele elementen (Afb. 8.B);
- 1,10 m van openbare wegen (Afb. 8.C);
- 1,10 m van de zwembaden (Afb. 8.E);
- 1,10 m van voetpaden (Afb. 8.F);
- 1,10 m van kliffen of steile hellingen (Afb. 8.G);
- 1,10 m van de trottoirs (Afb. 8.H).

3. In het geval van smalle doorgangen waar de bovenstaande afstanden niet kunnen worden gerespecteerd, moet de doorgang worden afgebakend met niet-betreedbare barrières, indien deze nog niet aanwezig zijn.

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

3.3 IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN



ELEKTRISCH GEVAAR:
Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de voeten.
Draag handschoenen en veiligheidsschoenen om snijwonden aan handen en voeten te voorkomen.



WAARSCHUWING:
Gevaar voor stof in de ogen.
Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.



ELEKTRISCH GEVAAR:
Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.



ELEKTRISCH GEVAAR:
Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzeker u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.



WAARSCHUWING:
Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.

3.3.1 Robotmaaier opladen na installatie

Laad de batterijen volledig op voordat u het product voor het eerst gebruikt (Zie paragraaf 4.5).

3.4 INSTALLATIE VAN HET SATELLIETREFERENTIESTATION (INDIEN NODIG)

Voor de werking ontvangt de robotmaaier satellietcorrectiegegevens, die worden verzonden via de STIGA Cloud. Het satellietcorrectiesignaal is in veel landen beschikbaar. Controleer vooraf of het satellietcorrectiesignaal aanwezig is op de installatieplaats op stiga.com of via APP. Als het satellietcorrectiesignaal niet beschikbaar is op de installatieplaats, moet een satellietreferentiestation worden geïnstalleerd, dat als accessoire verkrijgbaar is.
Volg de App wizard om de aanwezigheid van het satellietcorrectiesignaal op de installatieplaats van de robotmaaier te controleren. Als het satellietcorrectiesignaal niet beschikbaar is op de installatielocatie, volg dan de onderstaande instructies voor de installatie van het satellietreferentiestation (niet meegeleverd).



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



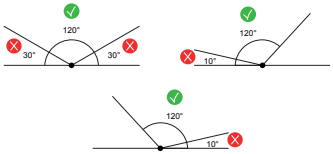
WAARSCHUWING:
Om veiligheidsredenen werd de programmering van virtuele grenzen, verplaatsingsroutes en te vermijden gebieden uitgevoerd via een satellietcorrectiesignaal, en als je later de robotmaaier wilt bedienen via een satellietreferentiestation, is herprogrammering vereist. Op dezelfde manier is herprogrammering vereist als de programmering van virtuele grenzen, overdrachtspaden en vermijdingszones werd uitgevoerd met behulp van een satellietreferentiestation en je later de robotmaaier wilt bedienen via een satellietcorrectiesignaal.

3.4.1 Controles voor de installatie van het satellietreferentiestation

ELEKTRISCH GEVAAR: **Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.**	**ELEKTRISCH GEVAAR:** **Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaal-schakelaar (RCD) met een active-ringsstroom van maximaal 30 mA.**
ELEKTRISCH GEVAAR: **Om de elektrische verbinding uit te voeren, moet er nabij de zone van installatie een stekker voorzien zijn. Verzeker u ervan dat de verbinding aan het voedingsnet overeenstemt met de geldende wetten van het Land van gebruik.**	**ELEKTRISCH GEVAAR:** **Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerk-zaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.**
HANDSCHOENEN VEREIST: **Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.**	**VERPLICHT EEN BRIL TE GEBRUI-KEN:** **Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.**
ELEKTRISCH GEVAAR: **Sluit de voeding niet aan op een stopcontact als de stekker of de kabel beschadigd zijn. Sluit een beschadigde kabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding.** **Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken.**	

Het referentiestation voor satellieten moet verplicht worden geplaatst in een gebied waar de hemel volledig zichtbaar is. Het satellietreferentiestation moet gepositioneerd worden boven storende elementen zoals: bomen met dicht gebladerte, heggen, grensmuren, metalen hekken, gebouwen en reflecterende oppervlakken zoals glazen of metalen wanden. Aansluiting op een stopcontact is vereist (Afb. 17).

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



3.4.2 Procedure voor de installatie van het satellietreferentiestation

Verwijzend naar Afb. 16, installatie van het satellietreferentiestation (A) worden uitgevoerd via de bevestigingsbeugel (E). Voor de voeding is een voeding (F) en aansluiting op een stopcontact nodig.

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

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

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

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

Vereisten en verplichtingen:

De volgende onderdelen zijn nodig (zie Afb.16):
(A) Satelliet-referentiestation;
(E) Bevestigingsbeugel;
(H) U-bout voor bevestiging van de beugel aan de paal of schroeven voor bevestiging aan de muur (niet meegeleverd);
(G) Schroeven om het satellietreferentiestation op de beugel te bevestigen;
(F) Voedingseenheid;
(L) Verlengkabel.

Procedure (Afb.18):

1. Controleer de installatievereisten in Par. 3.4.1.
2. Bevestig de beugel (E) aan een wand (N) met behulp van de bevestigingsschroeven (niet meegeleverd), en zorg ervoor dat deze waterpas staat. Gebruik bij montage op een paal (M) de meegeleverde U-bout (H) om de beugel (E) te bevestigen.
3. Bevestig het satellietreferentiestation (A) aan de beugel (E) met de connector (C) naar beneden gericht met behulp van de schroeven (G). Zorg ervoor dat het station perfect horizontaal is. Sluit het satellietreferentiestation aan op de voeding (F) of aan de verlengkabel via de connector (C) en draai de ringmoer vast.
4. Zet het netsnoer zo vast dat het niet beschadigd of gevaarlijk kan worden.
5. Verbind de stekker van de voedingseenheid (F) aan het stopcontact.

OPMERKING: De bovenkant van het satellietreferentiestation moet zo dicht mogelijk bij de bovenkant van de wand of paal (Afb. 18/19).

OPMERKING: Indien nodig kan de kabel die de satellietreferentiestation van stroom voorziet, worden verlengd met behulp van verlengkabels, die als accessoires verkrijgbaar zijn. Er mogen maximaal twee verlengkabels van 5 meter of één kabel van 15 meter worden gebruikt.

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

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

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

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

LET OP:
Zorg ervoor dat het satellietreferentiestation perfect horizontaal geïnstalleerd is.

3.5 EERSTE ACTIVERING VAN DE ROBOTMAAIER

De automatische werking van de robotmaaier vereist een reeks instellingen die kunnen worden gemaakt via een mobiel apparaat (smartphone), iOS of Android met de geïnstalleerde "STIGA GO" -app (Afb. 23).
De iOS-app kan worden gedownload via iOS App Store. De Android-app kan worden gedownload via Google Play Store.
Tijdens de eerste installatie moet de robotmaaier gekoppeld worden aan de 'STIGA.GO' APP. Volg de instructies in de app “STIGA.GO”.



3.5.1 Pre-login

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

3.5.2 Registratie (sign up)

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

3.5.3 Apparaat koppelen (Pairing)

In het gedeelte "Koppeling Apparaat" kunt u via een Bluetooth®-verbinding uw mobiele apparaat koppelen aan de robotmaaier, aan het satellietreferentiestation (indien aanwezig).

Om de koppeling tot stand te brengen, moeten de robotmaaier en het satellietreferentiestation (indien aanwezig) zijn ingeschakeld en zich op minder dan 8 meter afstand van het mobiele apparaat bevinden.
Om een nieuwe STIGA-robotmaaier toe te voegen, drukt u op de knop ‘apparaat toevoegen’ (+) en volgt u de instructies.
Zodra de koppeling is voltooid, wordt de hoofdpagina van het product weergegeven van waaruit u toegang hebt tot de verschillende beschikbare menu's.

OPMERKING: als de robotmaaier niet door het mobiele apparaat wordt gedetecteerd, controleer dan of deze niet al via Bluetooth® met een ander mobiel apparaat is verbonden..

3.5.4 Connectiviteit op afstand en activering van de simkaart

De robotmaaier is uitgerust met een mobiele connectiviteitsmodule met simkaart waarmee verbinding kan worden gemaakt met de STIGA-cloud en de robotmaaier op afstand kan worden bediend. Nadat de koppeling van het apparaat met de gebruikersaccount is voltooid, moet de SIM-kaart worden geactiveerd.

Procedure:

Volg de APP wizard.

3.5.5 Garage en productpagina (Device page)

Het gedeelte "Garage" toont alle Stiga-producten die aan het gebruikersprofiel zijn gekoppeld.
Door naar links en rechts te scrollen tussen de verschillende schermen worden de bijbehorende producten weergegeven.
Voor elk van de weergegeven producten heeft u toegang tot een reeks opties voor:

- Het apparaat hernoemen of verwijderen uit de gebruikersaccount.
- Toegang totproductinformatie en handleidingen.
- Controle van de status van de connectiviteit met het mobiele netwerk en de status van het GNSS-signaal van de robotmaaier en van het referentiestation(indien aanwezig).
- Firmware-updates uitvoeren.

Vanuit het gedeelte "Garage" is het mogelijk om toegang te krijgen tot de "Productpagina" van elk bijbehorend product.
De productpagina van de grasmaaier is onderverdeeld in drie gedeeltes:

- Robot.
- Instellingen.
- Mijn tuin.

Het gedeelte “Robot” staat toe:

- De status van de robotmaaier te controleren (accuniveau, bedrijfsstatus, maaimodus instellen).
- De robotmaaier te starten en te stoppen.
- De terugkeer naar het startpunt van de robotmaaier forceren.
- De robotmaaier starten om te werken in een gebied dat niet zelfstandig kan worden bereikt.

Het gedeelte “Instellingen” staat toe:

- De snijmodus "Enkel snijden" of "Geprogrammeerd” te kiezen (indien aanwezig).
- Het werkprogramma in te stellen of te wijzigen.
- De maaihoogte in te stellen of te wijzigen.
- De winterslaapprocedure voor winterstalling te starten.
- De gevoeligheid van de regensensor in te schakelen en in te stellen.
- Extra functies activeren.

Het gedeelte “Mijn Tuin” staat toe:

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

3.5.6 Initialisatie van de robotmaaier

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

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

Procedure bij de eerste start van het product:

1. Start de initialisatie zoals gevraagd door de app en wacht tot de procedure voltooid is. De robotmaaier beweegt vooruit door drie stappen van ongeveer 1 m te nemen.

Procedure bij handmatig inschakelenof verplaatsen van de robotmaaier:

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

3.5.7 Programmering van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden zones

Voordat u verder gaat met programmeren, moet u ervoor zorgen dat u de volgende stappen hebt voltooid: apparaatassociatie (Par. 3.5.3) en initialisatie van de robotmaaier (Par. 3.5.6).

Het programmeren van de virtuele grenzen van de verschillende zones en gesloten gebieden, transferroutes en vermijdingszones gebeurt via de respectievelijke wizards in de STIGA.GO App. De procedures vereisen dat u de robotmaaier handmatig bestuurt door ernaast te (Par. 3.2).

Vereisten en Verplichtingen:

- Android- of iOS-mobiel apparaat verbonden met internet (niet inbegrepen) (Afb. 20.A).

De robot kan worden geleid:

- Via virtuele joystick in app (Afb. 20.B).

Hieronder staande meest relevante stappen:

1. Download de APP “STIGA.GO” van Google Play Store voor Android-apparaten en van App Store voor iOS-apparaten.
2. Volg de opstartprocedure van de robot die wordt weergegeven in de APP.
3. Rijd de robotmaaier met de virtuele joystick of trolley naar het punt waar je wilt beginnen metprogrammeren.
4. Begin met de registratie van grenzen of virtuele paden door op de juiste knop te drukken.
5. Rijd de robotmaaier met een virtuele joystick rond de omtrek of het pad dat moet worden geprogrammeerd. Het beginpunt en het eindpunt van de virtuele perimeter moeten samenvallen. Het is ook mogelijk om de perimeter of virtuele routes op te nemen via de point-to-point methode. In dit geval registreert de robot de omtrek of het pad als een reeks rechte lijnen tussen de door de gebruiker geselecteerde punten.

WAARSCHUWING:
Respecteer de minimumafstanden tot obstakels en de aanduidingen aangegeven in Par. 3.2.1.

6. Bevestig de registratie.

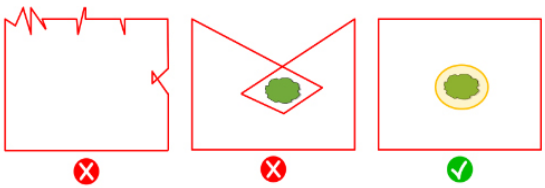
OPMERKING: aan het einde van de programmering van de virtuele grenzen, volgt de robotmaaier de volledige virtuele perimeter om te controleren of de programmering correct is uitgevoerd.

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

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

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

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





WAARSCHUWING:
Bij het plannen van virtuele grenzen, verplaatsingsroutes en gebieden die vermeden moeten worden, is het noodzakelijk om een afstand van minstens 6 meter tot de maaier te bewaren.



WAARSCHUWING:
Het werkgebied of de paden die door de machine worden gebruikt voor de transfer, moeten zo zijn ingericht dat er geen openbare ruimten, gebieden die gewoonlijk worden gebruikt voor parkeren, voor het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen, in vallen om schade aan mensen, dingen of ongevallen met voertuigen te vermijden.



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



WAARSCHUWING:
Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar fysieke barrière.
Maak de barrière geschikt of houd toezicht op de robotmaaier tijdens het gebruik.

3.5.8 Map van de tuin

Vanuit het gedeelte "Mijn tuin" heeft u toegang tot de map van de tuin en kunt u het volgende bekijken:
- De virtuele grenzen.
- De te vermijden zones.
- De transferroutes.
- De realtime positie van de robotmaaier.
- De relevante terugweg.

3.5.9 Enkele snede (spot cut)

Indien ingesteld op "Enkele Maaibeurt", voert de robotmaaier één enkele maaibeurt uit.

OPMERKING: Wanneer de robotmaaier klaar is met een cyclus om de hele tuin te maaien, keert hij terug naar het verzamelpunt.

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

3.5.10 Beheer datapakket

Controleer de gebruiksvoorwaarden van het gegevenspakket op Stiga.com.

3.5.11 Toetsenbordvergrendeling (App Lock)

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

Procedure:
1. Activeer of deactiveer de functie Vergrendeling Toetsenbord/App Lock via het menu "instellingen" van de app.

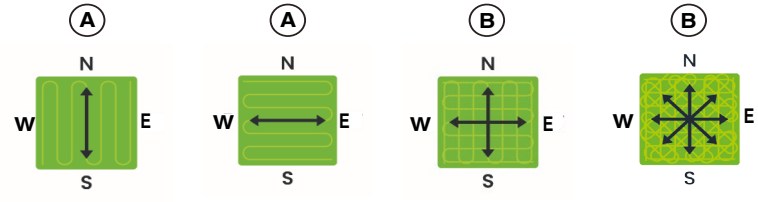
OPMERKING: Als de functie actief is, blijft de vergrendeling van het toetsenbord actief, ook wanneer de robotmaaier uitgeschakeld is.

3.5.12 Instelling van de gewenste navigatiemodus

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

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

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



Procedure:

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

3.5.13 De rand bijsnijden (Border cut)

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

Procedure:

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

3.5.14 Regensensor

Met de functie "Regensensor" kunt u de regensensor op de robotmaaier in- of uitschakelen.

Procedure:

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

3.5.15 Bijwerking software (Firmware Update)

Productfirmware-updates, indien beschikbaar, worden gemeld op de productweergavepagina in "Garage".

3.5.16 Profiel / keuze van de keuze van favoriete dealer / berichten

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

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

Het gedeelte “Meldingen” staat toe meldingen\informatie weer te geven.

3.5.17 Wijzigen of verwijderen van de virtuele perimeter, transferroutes en vermijdingszones

De virtuele omtrek van de verschillende zones kan op twee manieren worden aangepast:
- Verwijdering van item: het item wordt volledig verwijderd en er is een nieuwe registratie vereist.
- is mogelijk om slechts een deel van het element te wijzigen zonder het volledig te verwijderen.

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

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

3.5.18 De maaiprioriteit van tuingebieden instellen

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

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

Procedure:

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

OPMERKING: Voor elk deel van de tuin wordt ook het voltooiingspercentage van het maaien aangegeven, waardoor de gebieden geïdentificeerd worden die al volledig gemaaid zijn en de voortgang van het gebied dat momenteel gemaaid wordt.

3.5.19 Tijdelijke niet-snijzone (indien voorzien)

Met de functie 'Tijdelijke zone zonder maaien' kan een deel van de tuin tijdelijk worden uitgesloten van het maaigebied. Het selecteerbare gebied moet een deel zijn van de omtrek tussen twee punten A en B die door de gebruiker zijn geselecteerd, en het rechte segment dat deze punten verbindt. Het geselecteerde gebied kan geen overdrachtspaden doorsnijden.
De robotmaaier zal de uitgesloten zone niet betreden tot de ingestelde tijd is verstreken, maar zal verder werken in de andere delen van de tuin.

Procedure:

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

3.5.20 Blijf weg (Stay Away) (indien beschikbaar)

Met de functie 'Blijf weg' kun je een deel van de tuin tijdelijk uitsluiten van het maaigebied. Het selecteerbare gebied is een cirkel met een straal gekozen door de gebruiker en met als middelpunt de GPS-positie van het mobiele apparaat of een punt geselecteerd op de virtuele kaart. Het geselecteerde gebied kan geen overdrachtspaden doorsnijden.
De robotmaaier zal de uitgesloten zone niet betreden tot de ingestelde tijd is verstreken, maar zal verder werken in de andere delen van de tuin.

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

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

4. WERKING

Vereisten en Verplichtingen:
- Installatie van het satellietreferentiestation, indien vereist (Zie Par. 3.4).
- Aanvankelijke hoogte van het gras in het werkbereik van de robotmaaier: 20-95mm.
- Volle accu (Zie Par. 4.5).
- Programmering van virtuele grenzen, transferroutes en gebieden die vermeden moeten worden (Zie Par. 3.5.7).
- Correct afgestelde maaihoogte (Zie Par. 4.7).

4.1 COMPONENTEN VOOR DE INBEDRIJFSTELLING

1. Mobiel apparaat (niet meegeleverd) (Afb. 4.C).
2. Batterijen (meegeleverd bij de aankoop van het apparaat) (Afb. 4.B).
3. Oplader (meegeleverd met het apparaat) (Afb. 4.A).
4. Radiografische bediening (accessoire - niet inbegrepen) (Afb. 4.D).

4.2 CONTROLE VAN DE VEILIGHEIDSVOORZIENINGEN VOOR HET STARTEN VAN DE ROBOTMAAIER

Om de robotmaaier te kunnen gebruiken, moet u de virtuele grenzen, de overdrachtspaden en de te vermijden zones programmeren (zie par. 3.5.7).

Vereisten en verplichtingen:
- Contactsleutel.

Procedure:
1. Controleer of de veiligheidssleutel geplaatst is. Indien uitgeschakeld, start de robotmaaier niet.
2. Controleer of de stopknop **"STOP"** niet actief is. Als deze knop wordt ingedrukt, wordt de robotmaaier gestopt en wordt de beschermkap van de bedieningsconsole geopend.
3. Controleer of de robotmaaier correct op de grond is geplaatst. In geval van overmatig kantelen (≥ 27%) of heffen, stoppen de kantelsensoren (inclinometer) de robotmaaier.

4.3 HANDMATIGE BEDIENING VAN DE ROBOTMAAIER

In deze modus voert de robotmaaier een werkcyclus uit, keert terug naar het verzamelpunt en blijft daar tot de volgende handmatige start.

Om de machine te kunnen gebruiken, moet u de virtuele grenzen, de overdrachtspaden en de te vermijden zones programmeren (zie par. 3.5.7).

Procedure:
1. Plaats de robotmaaier binnen de perimeter van de installatie.
2. Druk op de "**STOP**" -knop (Afb. 2.D) om het deksel te openen (Afb. 3.A) en toegang te verkrijgen tot het bedieningspaneel (Afb. 3.B).
3. Druk op de "**ON/OFF**" -knop (Afb. 3.E) gedurende 5 seconden om de robotmaaier in te schakelen.
4. Druk op de knop "**SELECTIE MODUS**" (Afb. 3.F), tot enkel het icoon "**ENKELE WERKCYCLUS**" knippert (Afb. 3.L).
5. Druk op de knop "**BEVESTIGEN**" (Afb. 3.G). Het icoon (Afb. 3.L) gaat vast branden om de actie te bevestigen.
6. Sluit de kap (Afb. 3.A).
7. De robotmaaier begint te werken.

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



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

4.4 BESCHRIJVING VAN DE BEDIENINGSELEMENTEN OP DE ROBOTMAAIER

Lijst met commando's, indicatoren en hun functie:

- "**STOP**" -knop (Afb. 2.D): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- "**VEILIGHEIDSFUNCTIE**" - **NOODKNOP** (Afb. 2.E): laat toe om de machine onmiddellijk te stoppen in geval van nood. De knop heeft twee standen:



1. **Activering**: door op de noodknop te drukken, worden de motoren van de snij- en tractiecontrole-inrichtingen gestopt.



2. **Heractivering**: draai de noodknop rechtsom om alle functies te herstellen. Herhaal de startprocedure met de knop om de machine te starten (par. 4.2).

OPMERKING: Met geactiveerde noodknop kan de machine niet gestart worden.



WAARSCHUWING:
De noodknop mag nooit worden gebruikt als een gebruikelijke methode om de machine te stoppen.

- **"CONTACTSLEUTEL"** (Afb. 3.C): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- Knop "**ON/OFF**" (Afb. 3.E): dient om de robotmaaier in- en uit te schakelen.
- Knop "**SELECTIE MODUS**" (Afb. 3.F): dient om de werkingsmodus van de robotmaaier te selecteren en om de terugkeer naar het startpunt te forceren.
- Knop "**BEVESTIGEN**" (Afb. 3.G): wordt gebruikt om de ingestelde bedrijfsmodus te bevestigen.
- Verlicht icoon "**GEPLAND PROGRAMMA**" (Afb. 3.I): het wordt gebruikt om de instelling van het geplande programma te bekijken (indien voorzien).
- Verlicht icoon "**ENKELE SNIJBEWERKING**" (Afb. 3.L): wordt gebruikt om de instelling van de enkele werkcyclus weer te geven.
- Verlicht icoon '**TERUG NAAR HET BEGINPUNT**' (Afb. 3.H): wordt gebruikt om de instelling van de geforceerde terugkeer naar het startpunt van de robotmaaier weer te geven.
- Knop **"BLUETOOTH®"** (Afb. 3.M): wordt alleen gebruikt door het servicecentrum voor diagnostische activiteiten.
- Verlicht icoon "**ALARM**" (Afb. 3.N): dient voor d weergave van de alarmstatussen.
- Verlicht icoon "**ACCU**" (Afb. 3.O): dient voor de weergave van de lading van de accu.

4.4.1 Veilig stoppen - Stop-knop

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

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

4.4.2 Veilig uitschakelen - Veiligheidssleutel

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



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

Procedure:

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

4.4.3 In- en uitschakelen - AAN/UIT-knop

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

Procedure:

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

OPMERKING: Om de robotmaaier in te schakelen, moet de veiligheidssleutel ingestoken zijn.

OPMERKING: Bij actieve alarmen reset een dubbele druk op de "**AAN/UIT**"-knop de alarmen.

4.4.4 Selectie van enkele werkcyclus / gedwongen terugkeer naar het verzamelpunt - Knop voor modusselectie

De robotmaaier gedraagt zich volgens de hieronder beschreven mogelijke selecties.

SELECTIES TOETSENBORD EN WERKING VAN DE ROBOT

ENKELE WERKCYCLUS

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



TERUGKEREN NAAR HET VERZAMELPUNT

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



Procedure:

1. Druk op de **"STOP"** -knop om de kap te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole.
2. Druk op de knop **"SELECTIE MODUS"** totdat de pictogrammen die betrekking hebben op de functies die u wilt activeren, knipperen. De pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies knipperen.
3. Druk op de knop **"BEVESTIGEN"**. De pictogrammen die betrekking hebben op de geselecteerde functies lichten continu op om de actie te bevestigen.

4. Sluit de kap.
5. De robotmaaier begint te werken volgens de modus die is ingesteld.

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



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

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

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

4.4.5 Weergave van de Bluetooth®-status - Bluetooth®-knop

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

OPMERKING: Voor het koppelen van het apparaat met de robotmaaier via Bluetooth®, zie de Par. 3.5.3 'Koppelen'.

4.4.6 Weergave alarmstatussen - Alarmpictogram

Het verlichtte pictogram "**ALARM**" duidt op een storing in de werking.

Procedure:
1. Druk op de **"STOP"** -knop om de kap te openen en toegang te krijgen tot de bedieningsconsole.
2. Controleer de alarmstatus aan de hand van het rode lichtpictogram, dat constant kan branden of kan knipperen.
3. Als het pictogram niet uitschakelt, schakelt u de robotmaaier uit met de knop '**AAN/UIT**', wacht u enkele seconden en schakelt u hem weer in met de knop '**AAN/UIT**'. Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

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

OPMERKING: Sommige fouttypes kunnen op afstand worden gereset via APP.

OPMERKING: Sommige fouttypes kunnen niet op afstand worden gereset, maar moeten verplicht worden gereset met het toetsenbord van de maairobot, in overeenstemming met de Europese veiligheidsnorm EN-50636.

4.5 ACCU OPLADEN

OPMERKING: Het opladen mag enkel met de bijgeleverde acculader uitgevoerd worden (Afb. 4.A). Andere oplaadsystemen kunnen de accu op een onherstelbare manier beschadigen.

OPMERKING: De aanbevolen oplaadtemperatuur is 4-40°C.

4.5.1 Weergave van de batterijlading - Batterijpictogram

Het verlichtte pictogram "**ACCU**" staat toe de laadstatus van de accu weer te geven.

Procedure:

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

OPMERKING: Als bij het indrukken van een commando het batterijpictogram (Afb. 3.O) snel rood knippert, kan de actie niet worden uitgevoerd en moet de accu handmatig worden opgeladen (zie Par. 4.5.3).

4.5.2 Opladen van interne accu's in de machine

Met de procedure "**ACCU OPLADEN**" kunt u de robotmaaier handmatig:

1. Plaats de robotmaaier in de buurt van een stopcontact.
2. Druk op de "**STOP**" -knop (Afb. 2.D) om het deksel te openen (Afb. 3.A) en toegang te verkrijgen tot het bedieningspaneel (Afb. 3.B).
3. Verwijder de sleutel (Afb. 3.C).
4. Sluit de meegeleverde oplader aan op de oplaadaansluiting (Afb. 4.A) met passende bajonetsluiting van de respectieve connector (Afb. 9.A).
5. Sluit de acculader aan op het lichtnet door de betreffende stekker in te steken (Afb. 9.B).
6. Het verlicht pictogram "**ACCU**" (Afb. 3.O) knippert blauw, de robotmaaier wordt opgeladen.
7. Sluit de kap (Afb. 3.A).
8. Laat de robotmaaier opladen tot de batterij volledig is opgeladen.
9. Zodra de lader volledig is opgeladen, haalt u hem uit het stopcontact.
   - Draai de verbindingsringtegen de klok in (Afb. 9.C);
   - Trek de connector naar buiten (Afb. 9.D).

Tijdens het opladen geven de batterij-indicatielampjes (Afb. 3.O) knippert geleidelijk. Wanneer elke individuele laaddrempel is bereikt, blijft de respectievelijke LED continu branden, terwijl de andere blijven knipperen.

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

4.5.3 Veilig opladen van externe batterijen buiten de machine

De batterij kan onafhankelijk worden opgeladen via dezelfde oplader die wordt gebruikt om het apparaat op te laden:

1. Verwijder de batterij uit de machine (Afb. 11.E);
2. Plaats de batterij op een droge, veilige en stabiele plaats;
3. Verwijder de rubberen beschermkap op de connector;
4. Sluit de acculader aan op het lichtnet door de betreffende stekker in te steken;
5. Sluit de meegeleverde acculader aan op de oplaadaansluiting op de accu, met bajonetsluiting van de betreffende connector. Raadpleeg de gebruikershandleiding van de batterij.

OPMERKING: Tijdens het opladen zijn alle machinefuncties uitgeschakeld.



WAARSCHUWING:
Laad de batterij niet aan boord van de machine op.

OPMERKING: De battreijen van de robotmaaier is een bederfelijk onderdeel en de oplaadcapaciteit neemt in de loop van de tijd af, waardoor de werkautonomie van de robotmaaier afneemt zonder de werking ervan in gevaar te brengen.

4.6 BATTERIJEN VAN DE MACHINE PLAATSEN EN VERWIJDEREN

WAARSCHUWING:
Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.8).

4.6.1 Batterijen plaatsen

1. Open het batterijklepje (Afb. 10). De machine schakelt automatisch uit wanneer de motorkap wordt geopend batterijen.
2. Plaats de batterij in het batterijvak (Afb. 11.A).
3. Sluit de connector aan op de machine en druk deze stevig aan (Afb. 11.B).
4. Het batterijvak sluiten (Afb.) 10).
5. Start de machine opnieuw op om te werken.

4.6.2 Verwijderen van de batterijen

1. Open het batterijklepje (Afb. 10).
2. Draai de ring van de connector tegen de klok in (Afb. 11.C).
3. Trek de connector naar buiten (Afb. 11.D).
4. Trek de batterij uit het batterijvak (Afb. 11.E).
5. Het batterijvak sluiten (Afb. 10).

4.7 AFSTELLING MAAIHOOGTE

De procedure "**AFSTELLING MAAIHOOGTE**" beschrijft hoe u de hoogte van de maaimessen kunt afstellen.
Volg de begeleide procedure in de APP om de maaihoogte aan te passen.

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

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

4.8 CAMERAMODULE, LIDARSENSORMODULE EN ULTRASONE MODULE

Via de cameramodule (Afb. 22.A), de lidar module en de ultrasone module (zie Par. 2.2) De robotmaaier kan obstakels binnen het werkgebied herkennen en de rand van het maaigebied detecteren, om zo eventuele obstakels in het werkgebied te vermijden en de navigatieprestaties te verbeteren (Afb. 22).

Procedure:

1. Volg de wizard in de app "Stiga.GO" om de bedrijfsparameters van de cameramodule, de lidarmodule en de ultrasone module in te stellen en extra functies te activeren.

OPMERKING: Voor de bescherming van de privacy worden de afbeeldingen en video's die tijdens het gebruik door de cameramodule worden vastgelegd, in realtime verwerkt door de robotmaaier en niet opgeslagen in het interne geheugen van de robotmaaier.

OPMERKING: De prestaties van obstakel- en randherkenning zijn afhankelijk van veel factoren: vorm en grootte van het object, lichtomstandigheden, zuiverheid en slijtage van de lens, type grasmat, weersomstandigheden, enz.

OPMERKING: Als de hoogte van de grasmat te hoog is, kan de cameramodule de vegetatie interpreteren als een obstakel. Als de robotmaaier blijft stoppen of van richting verandert vanwege hoog gras, moet de grashoogte worden verminderd door een conventionele maaier te gebruiken.

OPMERKING: Houd de lens van de cameramodule altijd schoon zodat het vision-systeem nauwkeurig werkt.



WAARSCHUWING:
De cameramodule is mogelijk niet in staat om objecten te detecteren als deze volledig bedekt zijn of door vegetatie worden bedekt, bijvoorbeeld in het geval van hoog, dik gras.



WAARSCHUWING:
Kijk niet rechtstreeks in de LED-verlichting van de cameramodule om visuele schade te voorkomen.

4.9 WERKING SATELLIETREFERENTIESTATION - STATUSINDICATORLAMPJE (INDIEN AANWEZIG)

Het satellietreferentiestation is voorzien van een controlelampje (R) aan de onderkant (afb. 21), dat gaat branden in functie van de volgende situaties:

- Lampje uit: het referentiestation is uitgeschakeld of het lampje is via de app uitgeschakeld.
- Groen lampje knippert: satellieten worden gescand, wacht enkele minuten totdat het station gereed is. In dit stadium is het niet mogelijk om een virtuele perimeter te registreren of de robotmaaier te starten. Als het lampje lang (meer dan 30 minuten) blijft knipperen, is het Station niet correct geïnstalleerd. Installeer het Station opnieuw volgens de instructies in Par. 3.4.2.
- Groen lampje brandt continu: het referentiestation is klaar voor gebruik. Er kan een virtuele perimeter geregistreerd worden en de robotmaaier kan gestart worden.
- Knipperend geel lampje: het referentiestation is niet verbonden met het mobiele netwerk. Er kan geen virtuele perimeter geregistreerd worden en de robotmaaier kan niet gestart worden. Zorg ervoor dat u de Productkoppelingsfase via de APP voltooid hebt (zie Par. 3.5). Als het probleem aanhoudt, start het Referentiestation dan opnieuw op (trek de stekker uit het stopcontact en sluit deze na 30 sec. weer aan).

Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

- vRood lampje knippert: er is een storing in het referentiestation. Neem contact op met een Servicecentrum.

5. ONDERHOUD



WAARSCHUWING:
Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.



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



WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de voeten.
Gebruik beschermende handschoenen en schoenen om ongelukken te voorkomen.



WAARSCHUWING:
Gevaar voor stof in de ogen.
Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.



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



VERBOD:
Gebruik geen waterstralen onder druk.

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

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

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

VERBOD:
Gebruik voor het reinigen van de lens van de cameramodule en de sensoren in het algemeen alleen een licht bevochtigd, zacht doekje. Gebruik in geen geval borstels, schrapers, schuursponzen of chemische oplosmiddelen.

5.1 GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

Voor een betere werking en een langere levensduur, moet u het product regelmatig schoonmaken en versleten onderdelen vervangen. Voer de interventies uit met de frequentie aangegeven in de tabel.

FREQUENTIE	ONDERDEEL	TYPE INGREEP	REFERENTIE
Voor elk gebruik en ten minste elke 8 werkuren	Mes	Reinig en controleer de efficiëntie van het mes van het snijapparaat.	Zie Par. 5.3
		Als het mes van het snijapparaat geplooid is omwille van een stoot of indien het versleten is, dient men dit te vervangen.	Neem contact op met een geautoriseerd servicecentrum
	Oplaadcontacten	Reinig en verwijder eventuele oxidatie.	Zie Par. 5.3
	Camera- en sensormodule	De lens schoonmaken	Zie Par. 5.3
Maandelijks of om de 100 maai-uren	Robotmaaier	Voer de reiniging uit	Zie Par. 5.3
	Voedingssnoeren	Controleer op slijtage of veroudering en vervang ze indien nodig	Neem contact op met een geautoriseerd servicecentrum
Aan het einde van het maaiseizoen of om de zes maanden als de robotmaaier niet wordt gebruikt	Accu's	Laad de accu op alvorens het op te bergen	Zie Par. 5.4

Er moet jaarlijks een onderhoudscontrole uitgevoerd worden bij een erkend servicecentrum om de robotmaaier in goede staat te houden.
De controle omvat o.a.:

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

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

5.2 ONDERHOUD VAN DE SNIJ-INRICHTING

WAARSCHUWING:
Raak het snij-inrichting niet aan zolang de contactsleutel niet is verwijderd en het snijapparaat volledig tot stilstand is gekomen. Zorg ervoor dat de snij-inrichting kan bewegen, zelfs als de sleutel is verwijderd (voor accumodellen).

LET OP:
Alle handelingen die betrekking hebben op de snij-inrichtingen (demontage, slijpen, in balans brengen, herstelling, hermontage en/of vervanging) vergen een specifieke vaardigheid en het gebruik van geschikt gereedschap; uit veiligheidsoverwegingen moeten deze handelingen daarom steeds uitgevoerd worden in een Gespecialiseerd centrum.

LET OP:
Laat de beschadigde, geplooide of versleten snij-inrichtingen steeds als geheel vervangen, samen met de schroeven, om de balans te behouden.

BELANGRIJK *Gebruik altijd originele snij-inrichtingen, voorzien van de code aangegeven in de tabel "Technische gegevens" of in hoofdstuk "Accessoires op aanvraag" .*

5.3 REINIGING

5.3.1 Reiniging product

WAARSCHUWING:
Gevaar voor snijwonden aan de voeten.
Gebruik beschermende handschoenen en schoenen om ongelukken te voorkomen.

WAARSCHUWING:
Gevaar voor stof in de ogen.
Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.

- **Vereisten en Verplichtingen:**
  - Spons
  - Neutrale zeep
  - Borstel
  - Water
  - Droog doek
  - Handschoenen
  - Bril



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



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

- **Algemene informatieç**

Reinig de machine na ieder gebruik volgens de volgende aanwijzingen: (Afb. 12)

- Gebruik geen waterstralen en vermijd de batterijen en de elektrische onderdelen nat te maken.
- Verwijder het grasafval en de modder die zich in het chassis hebben opgehoopt.
- Verzeker u er steeds van dat de luchtgaten vrij zijn van afval.

- Gebruik geen agressieve vloeistoffen voor het reinigen van het frame.
- Om het risico op brand te verminderen, moet u de machine vrijhouden van grasresten, bladeren of overtollig vet.
- Zet de kap omhoog en reinig met perslucht alle vuil of grasresten die zich ophopen op de batterijen.

• Procedure:

1. Druk op de "**STOP**" -knop om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap.
2. Haal de stekker uit het stopcontact.
3. Schakel de robotmaaier uit in een veilige toestand (zie Par. 2.8).
4. Reinig alle externe oppervlakken van de robotmaaier met een spons die is bevochtigd met lauw water en neutrale zeep.
5. Reinig de lens van de cameramodule, lidar- en ultrasone sensoren met een zachte doek en zorg ervoor dat u geen krassen op het glazen oppervlak maakt.



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



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



VERBOD:
Gebruik geen waterstralen onder druk.



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



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



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



VERBOD:
Gebruik voor het reinigen van de lens van de cameramodule, lidar- en ultrasone sensoren in geen geval borstels, schrapers, schurende sponsjes of chemische oplosmiddelen, om krassen of beschadigingen aan het glazen oppervlak te voorkomen.

6. Verwijder modder en vuil van de aangedreven wielen.
7. Reinig de onderkant van de robotmaaier (maaimes, voor- en achterwielen). Gebruik een geschikte borstel om afzettingen en/of vuil te verwijderen die de goede werking van de robotmaaier in het gedrang kunnen brengen. Maak de reiniging af met een vochtige spons.
8. Reinig de connector van de accu-oplader.

5.4 WINTERONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU

Procedure:

1. Reinig de robotmaaier (Zie Par. 5.3).
2. Bewaar de robotmaaier horizontaal, op een droge en vorstvrije plaats. Zorg ervoor dat hij is uitgeschakeld en dat de veiligheidssleutel uit de robotmaaier is verwijderd.
3. Koppel het satellietreferentiestation (indien aanwezig) los van het elektriciteitsnet.

OPMERKING: Als je het satellietreferentiestation tijdens de winter van de installatieplaats wilt verwijderen, moet je ervoor zorgen dat ze precies dezelfde positie behouden wanneer ze opnieuw worden gemonteerd. Als er een satellietreferentiestation is geïnstalleerd en dit wordt verplaatst, moet u de virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden zones opnieuw programmeren via de APP.

5.5 VERVANGING VAN DE BATTERIJEN

De levensduur van de batterijen is afhankelijk van de duur van het maaiseizoen en het aantal uren dat de robotmaaier dagelijks wordt gebruikt. Een lang snoeiseizoen of vele uren gebruik betekenen dat de batterijen vaker moeten worden vervangen.
De vervanging van de accu is de exclusieve verantwoordelijkheid van het TECHNISCH SERVICEPERSONEEL VAN STIGA.
Als de batterijen moeten worden vervangen, neem dan contact op met een servicecentrum of uw dealer.

OPMERKING: De battreijen van de robotmaaier is een bederfelijk onderdeel en de oplaadcapaciteit neemt in de loop van de tijd af, waardoor de werkautonomie van de robotmaaier afneemt zonder de werking ervan in gevaar te brengen.

6. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING

6.1 TRANSPORT



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



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

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

Procedure:
Wanneer u de machine handmatig verplaatst, moet u het volgende doen:
1. Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.8).
2. Reinig de robotmaaier (Zie Par. 5.3.1).
3. Zet de snijgroep in de hoogste stand.
4. Schakel de machine uit door de contactsleutel te verwijderen.
5. Zorg dat je waterpas staat.
6. Ontkoppel de tractie met verwijzing naar sectie 2.9 (Afb. 1.L).
7. Om de machine te verplaatsen, gebruikt u de achterste sjorhendels (Afb. 14).



WAARSCHUWING:
Gebruik deze punten niet om de machine op te tillen.

Wanneer men de machine met een wagen of aanhangwagen vervoert, moet men:
1. Gebruik opritten van voldoende breedte, lengte en sterkte voor het gewicht en de afmetingen van de machine.
2. Breng de snijplaat via de app naar de maximale snijhoogte.
3. Schakel de machine na het opladen uit door de sleutel te verwijderen.
4. Bevestig de machine aan het voertuig met de twee haken aan de voorkant en de twee haken aan de achterkant (Afb. 13). Bevestig de machine niet aan elementen die beschadigd kunnen raken.

VEILIGHEIDSINSTRUCTIES
Neem contact op met het Servicecentrum als u het gevoel heeft dat u de behandeling of het transport niet veilig kunt uitvoeren.

6.2 STALLING

De robotmaaier moet horizontaal worden opgeslagen met de veiligheidssleutel verwijderd, op een droge en vorstvrije plaats, nadat hij is gereinigd en de accu voor de winter is opgeladen. Tijdens langere periodes van inactiviteit moet u het satellietreferentiestation (indien aanwezig) loskoppelen van het elektriciteitsnet.

Wanneer de machine gedurende meer dan 30 dagen opgeborgen moet worden:
- laat de machine afkoelen.
- verwijder de batterijen en bewaar ze op een koele, droge plaats.
- reinig de machine grondig.
- controleer of de machine geen schade vertoont.

Contacteer, indien nodig, het geautoriseerde dienstencentrum.

Wanneer de machine weer in werking gezet wordt:
- Bereid de machine voor zoals aangegeven in hoofdstuk 4.2.

6.3 LOZING

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

7. PROBLEEMOPLOSSEN

WAARSCHUWING:
Stop de robotmaaier en berg hem veilig op (Zie Par. 2.8).

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

OPMERKING: Meer tips en procedures voor probleemoplossing zijn beschikbaar in de Stigo.GO-app.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Abnormale trillingen. De robotmaaier maakt veel lawaai.	Snij-inrichting beschadigd.	Vervang beschadigde componenten (Zie Par. 5.1).
	Snij-inrichting geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastiek, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.8). Ontgrendel de snij-inrichting.
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.8). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw.
	Elektrische motor defect.	Vervang de motor, neem contact op met een Servicecentrum.
	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 4.7).
Het waarschuwingspictogram is aan op het toetsenbord.	Dit wijst op afwijkingen/storingen.	Bekijk de app voor meer informatie.
De robotmaaier stopt tijdelijk in het werkgebied.	Zwak GPS-signaal	Neem contact op met een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
De werkzone wordt niet volledig gemaaid.	Snij-inrichting met afzettingen en/of resten.	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 2.8). Reinig de snij-inrichting.
	Te grote werkzone ten opzichte van de effectieve capaciteit van de robotmaaier.	Reduceer de werkzone (zie Technische Gegevens Par. 8).
	De accu's zijn aan het einde van hun levensduur.	Vervang de accu's met originele wisselstukken (Zie Par. 5.5).
	De accu's worden niet volledig opgeladen.	Reinig en verwijder eventuele oxidatie van de contactpunten (Zie Par. 5.3). Herlaad de accu's.

8. TECHNISCHE GEGEVENS

KENMERKEN	model SRHB01 (zie productlabel)	
Afmetingen (B x H x D) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot zonder maaidek	
	1012 x 725 x 2300 robot met maaidek	
Gewicht van de robotmaaier [kg]	330 (rekening houdend met 6 batterijen en het maaidek)	
Maaihoogte (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Maaisnelheid [rpm]	3800	
Bewegingssnelheid [km/h]	5	
Maximale helling	27%	
Maximale helling langs de omtrek	20%	
Type maaisysteem	3 snijmessen	
Gedetecteerd geluidsvermogensniveau [dB (A)]	98.68	
Onzekerheid van geluidsemissies [dB (A)]	0.83	
Gegarandeerd geluidsvermogensniveau [dB (A)]	100	
Code snij-inrichting	182004385/0	
IP-classificatie van de robotmaaier	IP64	
Omgevingstemperatuur bedrijf robotmaaier [°C]	0 ÷ 50	
Model accu	Type: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro-accu P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Celtopologie: 14S8P	
Batterijlader Model: 18 A - EU-stekker P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maximale oplaadduur (één batterij)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximale oplaadduur (twee batterijen)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Batterijlader Model: 18 A - UK-stekker P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maximale oplaadduur (één batterij)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximale oplaadduur (twee batterijen)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

KENMERKEN	model SRHB01 (zie productlabel)	
Batterijlader Model: 30 A - EU-stekker P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maximale oplaadduur (één batterij)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximale oplaadduur (twee batterijen)	h (@ V)	~ 3 (220)
Batterijlader Model: 30 A - UK-stekker P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maximale oplaadduur (één batterij)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximale oplaadduur (twee batterijen)	h (@ V)	~ 3 (220)
Connectiviteit	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigatietechnologie	AGS, GNSS-RTK	

KENMERKEN	model SRHB01
Vermogensklasse RF-modules	Bluetooth LE Uitgangsvermogen - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse E2 - 26 dBm; 4G - Klasse 3 - 23dBm
Frequentiebereik - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frequentiebereik 2400 - 2483,5 MHz
Frequentiebereik - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frequentiebereik - 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).
Frequentiebereik - Wi-Fi	Wi-Fi - Frequentiebereik 2412 - 2484 MHz Maximaal trekvermogen < 20dBm

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

9. OP AANVRAAG LEVERBARE ACCESSOIRES

OPMERKING: de volgende accessoires kunnen niet worden gebruikt tijdens autonoom rijden. Ze mogen alleen worden gebruikt met radiobesturing.

1	Aanhanger	✓
2	Opvanger voor bladeren en gras	✓
3	Meststof	✓
4	Plastic roller	✓
5	Elektrische snij-inrichting montagecode (dek)	110CE E QF

10. GARANTIE

10.1 GARANTIEDEKKING

De garantie dekt alle kwaliteits- en fabricagefouten die tijdens de garantieperiode door uw Wederverkoper of door een gespecialiseerd Centrum vastgesteld worden.
De toepassing van de garantie is beperkt tot de herstelling of vervanging van het defect geachte onderdeel.
Men raadt aan de machine eens per jaar aan een geautoriseerd dienstencentrum toe te vertrouwen voor het onderhoud, assistentie en controle van de veiligheidsinrichtingen.
De toepassing van de garantie is ondergeschikt aan een regelmatig onderhoud van de machine.

De garantie geldt niet voor schade te wijten aan:

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

Deze garantie geldt bovendien niet voor:

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

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

11. HANDELSMERKEN EN LICENTIES

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

NO

ADVARSEL!: LES DENNE BRUKSANVISNINGEN NØYE FØR DU BRUKER MASKINEN. Må oppbevares til senere bruk.

INNHOLD

1. SIKKERHETSBESTEMMELSER 2
   - 1.1 Generelle sikkerhetsadvarsler for elektroverktøy 2
   - 1.2 Sikkerhetsinformasjon 4
   - 1.3 Sikker bruk spraksis 6
2. INTRODUKSJON 7
   - 2.1 Generell introduksjon 7
   - 2.2 Produktbeskrivelse 8
   - 2.3 Maskindeler 8
   - 2.4 Utpakking 9
   - 2.5 Montering av tilbehør 9
   - 2.6 Montering av fronttilbehør 9
   - 2.7 Symboler og skilt (Fig. 13). 9
   - 2.8 Stans og avskruing av robotgressklipperen under sikre forhold 11
   - 2.9 Spak for innkobling / utkobling av giret 11
3. MONTERING 12
   - 3.1 Kontroll av installasjonskrav 12
   - 3.2 Kriterierer for avgrensning av arbeidsområder og overføringsbaner 13
   - 3.3 Installasjon av komponentene 15
   - 3.4 Installasjon av satelittreferansestasjon (hvis nødvendig) 15
   - 3.5 Aktivere rototgressklipperen for første gang 18
4. DRIFT 24
   - 4.1 Komponenter for idriftssetting 24
   - 4.2 Kontroll av sikkerhetsenhetene for oppstart av robotgressklipperen 24
   - 4.3 Manuell drift av robotgressklipperen 24
   - 4.4 Beskrivelse av kommandoene som finnes på robotgressklipperen 25
   - 4.5 Lading av batteriet 27
   - 4.6 Sette inn og fjerne batteriene fra maskinen 29
   - 4.7 Justering av klippehøyden 29
   - 4.8 Videokameramodul, lidar-sensor modul og ultralydmodul 29
   - 4.9 Drift av satelittreferansestasjonen - lysende varsellampe for tilstandsindikator (hvis installert) 30
5. VEDLIKEHOLD 30
   - 5.1 Planlagt vedlikehold 31
   - 5.2 Vedlikehold av klippeenheten 32
   - 5.3 Rengjøring 32
   - 5.4 Vedlikehold om vinteren og batterioppbevaring 33
   - 5.5 Skifte ut batteriene 34
6. TRANSPORT, OPPBEVARING OG KASSERING 34
   - 6.1 Transport 34
   - 6.2 Oppbevaring 35
   - 6.3 Kassering 35
7. PROBLEMLØSNING 35
8. TEKNISKE DATA 36
9. TILBEHØR PÅ FORESPØRSEL 37
10. GARANTI 38
    - 10.1 Garantiens dekning 38
11. REGISTERTE MERKENAVN OG LISENSER 38

MERK: instruksjonene i denne håndboken gjelder for den autonome roboten i gressklipperkonfigurasjon. Figurene, hvis de ikke er spesifisert, refererer til SRHB01-modellen.

1. SIKKERHETSBESTEMMELSER



PÅBUD:
Les nøye før bruk og oppbevar for fremtidig referanse.

1.1 GENERELLE SIKKERHETSADVARSLER FOR ELEKTROVERKTØY

⚠ **Les alle sikkerhetsadvarsler, instruksjoner, illustrasjoner og spesifikasjoner som følger med maskinen.** *Manglende overholdelse av instruksjonene som står oppført herunder, kan forårsake elektrisk støt, brann og/eller alvorlige skader.*

Oppbevar alle anvisningene og instruksjonene for senere bruk.

Uttrykket «elektrisk verktøy» nevnt i advarslene, henviser til elektroverktøyet ditt med strømtilførsel fra batteri (med ledning) eller batteridrevet (uten ledning).

1) Sikkerhet der hvor du arbeider

a) **Hold området hvor du arbeider rent og godt opplyst.** *Rotete eller dårlig opplyste områder muliggjør ulykker.*
b) **Ikke bruk elektroverktøyet i eksplosjonsfarlige omgivelser, i nærheten av brennbare væsker, gass eller støv.** *Elektroverktøyer utvikler gnister som kan antenne støv eller damp.*
c) **Hold barn og tilskuere på avstand mens du bruker elektroverktøyet.** *Distraksjoner kan føre til at du mister kontrollen.*

2) El–sikkerhet

a) **Batteriladerens støpsel må være kompatibelt med stikkontakten. Aldri modifiser støpselet på noen måte. Ikke bruk adaptere med jordet batteriladeledning.** *Originale støpsler som passer til stikkontakten reduserer risikoen for elektrisk støt.*
b) **Unngå at motorenheten kommer i kontakt med jording via rør, radiatorer, komfyrer, kjøleskap.** *Risikoen for elektrisk støt øker dersom motorenheten kommer i kontakt med jording.*
c) **Ikke utsett elektroverktøyet for regn eller våte omgivelser.** *Vannet som trenger inn i et elektroverktøy øker risikoen for elektrisk støt.*
d) **Ikke bruk strømledningen på en upassende måte. Ikke bruk strømledningen for å transportere elektroverktøyet, for å dra i det eller for å koble det fra stikkontakten. Hold strømledningen unna varme, olje, skarpe kanter eller bevegelige deler.** *En ledning som er ødelagt eller som har viklet seg fast, øker risikoen for elektrisk støt.*
e) **Når du bruker elektroverktøyet utendørs, bruk en skjøteledning som er egnet for utendørs bruk.** *Bruk av skjøteledning egnet for utendørs bruk reduserer risikoen for elektrisk støt.*
f) **Hvis bruk av elektroverktøyet i et fuktig miljø ikke kan unngås, bruk et strømuttak beskyttet av en differensialbryter (RCD).** *Bruk av en jordfeilbryter reduserer risikoen for elektrisk støt.*

3) Personlig sikkerhet

a) **Vær årvåken, kontroller det du er i ferd med å gjøre, og vis sunn fornuft når du bruker et elektroverktøy. Ikke bruk elektroverktøyet når du er trøtt eller påvirket av narkotika, alkohol eller medisiner.** *Et øyeblikks distraksjon mens du bruker et elektroverktøy kan forårsake alvorlige personskader.*
b) **Bruk personlig verneutstyr (PVU). Ta alltid på vernebriller.** *Bruken av personlig verneutstyr som støvmaske, sko med sklisikker såle, vernehjelm og øreklokker for hørselen, noe som reduserer personlige skadevirkninger.*

c) **Unngå utilsiktet oppstart. Sørg for at bryteren er i "OFF"-posisjon før du setter inn støpselet, tar tak i eller bærer elektroverktøyet.** *Det å bære et elektroverktøy med fingeren på bryteren eller koble det til stikkontakten med bryteren i "ON"-posisjon gjør at ulykker kan inntreffe oftere.*

d) **Fjern eventuell skiftenøkkel eller justeringsverktøy før du slår på elektroverktøyet.** *En nøkkel eller et redskap som forblir i kontakt med en roterende del avelektroverktøyet kan forårsake alvorlige personskader.*

e) **Ikke len deg utover. Vær alltid godt understøttet og i god likevekt.** *Dette gir bedre kontroll over elektroverktøyet i uventede situasjoner.*

f) **Kle deg på en passende måte. Ikke ta på vide klær eller smykker. Hold håret og klærne på avstand fra de bevegelige delene.** *Vide klær, smykker eller langt hår kan vikle seg inn i de bevegelige delene.*

g) **Hvis det er enheter som skal kobles til støvavsug- og oppsamlingssystemer, sørg for at de er tilkoblet og brukt på riktig måte.** *Bruk av disse enhetene kan redusere risikoen knyttet til støv.*

h) **Ikke la kjennskapen til bruk av elektroverktøyet tillate deg å bli selvtilfreds og ignorere sikkerhetsprinsippene for bruk av det.** *Uaktsom handling kan forårsake alvorlig skade på en brøkdel av et sekund.*

4) Bruk og beskyttelse av elektroverktøyet

a) **Ikke overbelast elektroverktøyet. Brukelektro elektroverktøyet på riktig måte for det spesifikke bruksområdet.** *Det riktige elektroverktøyet vil gjøre jobben bedre og tryggere med den hastigheten den er designet for.*

b) **Ikke bruk elektroverktøyet hvis bryteren ikke kan starte eller stoppe det.** *Et elektroverktøy som ikke kan settes i drift medbryteren er farlig og kan repareres.*

c) **Trekk ut støpselet fra strømkilden og/eller fjern batteriet fra elektroverktøyet før du foretar justeringer, bytter tilbehør eller oppbevarer elektroverktøyet.** *Disse forebyggende sikkerhetstiltakene reduserer risikoen for at elektroverktøyet starter opp ved et uhell.*

d) **Oppbevar elektroverktøyet som ikke benyttes utilgjengelig for barn, og ikke la personer som ikke er kjent med det eller disse anvisningene bruke maskinen.** *Elektroverktøy er farlig i hendene på brukere som ikke har fått opplæring.*

e) **Vær nøye med å utføre vedlikehold av elektroverktøyet og dets tilbehør. Kontroller at de bevegelige delene er på linje og at de beveger seg fritt, at ingen deler er ødelagt, og at det ikke er andre forhold som kan påvirke elektroverktøyets virkemåte. Dersom elektroverktøyet er skadet, må den repareres før bruk.** *Mange ulykker skyldes manglende vedlikehold.*

f) **Hold skjæreelementene nyslipte og rene.** *Et egnet vedlikehold av skjæreelementene, med godt slipte blader, gjør at disse er mindre utsatt for å sette seg fast og lettere å kontrollere.*

g) **Bruk elektroverktøyet og tilbehøret i samsvar med instruksjonene som følger med, og ta høyde for arbeidsforholdene og den type arbeid som skal utføres.** *Bruk av elektroverktøyet til operasjoner som forskjellig fra forutsett bruk kan forårsake farlige situasjoner.*

h) **Hold håndtakene og alle gripeflatene tørre, rene og frie for spor av olje og fett.** *Glatte håndtak og gripeflater lar deg ikke bevege og kontrollere verktøyet i uventede situasjoner.*

5) Bruk og beskyttelse av batteridrevet verktøy

a) **Bruk kun batteriladere anbefalt av produsenten for å lade batteriene.** *En lader som passer for en type batteripakke kan skape en risiko for brann, elektrisk støt, overoppheting eller lekkasje av etsende batterivæske når den brukes sammen med en annen batteripakke.*

b) **Bruk kun spesifikke batterier beregnet for elektroverktøyet.** *Bruk av en annen type batterigruppe kan forårsake fare for brann og skader.*

c) **Når batteripakken ikke er i bruk, bør den holdes unna andre metallgjenstander som binders, mynter, nøkler, spiker, skruer eller andre små metallgjenstander som kan kortslutte kontaktene.** *Kortslutning mellom batterikontaktene kan medføre antennelse eller brann.*

d) **Et batteri i dårlig stand kan forårsake lekkasje. Unngå kontakt med væsken. I tilfelle kontakt ved et uhell, skyll med vann. Kontakt også lege i tilfelle væsken kommer i kontakt med øynene.** *V æsken som lekker fra batteriet kan forårsake hudirritasjon eller forbrenning.*

e) **Ikke bruk et skadet eller modifisert batteri eller elektroverktøy.** *Skadede eller modifiserte batterier kan vise uforutsigbar oppførsel som resulterer i brann, eksplosjon eller fare for skade.*
f) **Ikke utsett batteripakken eller elektroverktøyet for åpen flamme eller høy temperatur.** *Eksponering for åpen flamme eller temperaturer over 130 ° C kan forårsake eksplosjon.*
g) **Følg alle ladeanvisninger og ikke lad opp batteripakken eller elektroverktøyet utenfor temperaturområdet som er spesifisert i instruksjonene.** *Feil lading eller lading ved temperaturer utenfor det angitte området kan skade batteriet og øke risikoen for brann.*

6) Service

a) **La elektroverktøyet bli reparert av kvalifisert personell, og bruk kun originale reservedeler.** *Dette gjør at elektroverktøyets sikkerhet opprettholdes.*
b) **Ikke utfør reparasjoner på batteriet.** *Reparasjoner må utføres av produsenten eller av et spesialisert servicesenter.*

1.2 SIKKERHETSINFORMASJON

Ved utformingen av apparatatet ble spesiell oppmerksomhet rettet mot aspekter som kan medføre risiko for menneskers sikkerhet og helse. Formålet med denne informasjonen er å gjøre brukere bevisst på å forhindre risiko, og unngå atferd som ikke oppfyller kravene som er angitt.



FARE:
Før du bruker robotgressklipperen, er det nødvendig å kjennskap til all informasjonen som finnes i dette dokumentet.



FARE:
Denne robotgressklipperen er ikke ment for bruk av barn og personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental evne eller mangel på erfaring og kunnskap.



EL-FARE:
Før du utfører justeringer eller vedlikehold, må du koble fra strømforsyningen og aktivere sikkerhetsinnretningen.



EL-FARE:
Ikke bruk robotgressklipperen med en skadet transformator strømledning. En ødelagt ledning kan skape kontakt med spenningssatte deler. Ledningen må skiftes ut av produsenten eller dens assistansetjeneste eller av en person med tilstrekkelige kvalifikasjoner for å forhindre enhver fare.



EL-FARE:
Bruk kun batteriladeren og materen som er levert av produsenten. Bruk av en upassende lader og mater kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.



VARSEL:
Hvis væske lekker fra batteriet, må de berørte komponentene vaskes med vann/ nøytraliseringsmiddel.
Unngå direkte kontakt med batterivæske.
Kontakt lege ved kontakt med øynene.



VARSEL:
Mens robotgressklipperen er i drift, må du sørge for at det ikke er mennesker, spesielt barn eller kjæledyr i operasjonsområdet. Ellers programmerer du robotgressklipperens aktivitet i løpet av de timene det ikke er noen mennesker i dette området.



VARSEL:
Driftsområdet og generelt områdene som robotgressklipperen kan navigere i, må avgrenses med en fysisk barriere som rotoben ikke kommer seg over.



VARSEL:
Driftsområdet eller banene som brukes av maskinen til å overføre den, må stilles inn slik at de ikke inkluderer offentlige rom, for å unngå skade på personer, ting eller uhell ved kjøretøy.



VARSEL:
Av sikkerhetsgrunner må satellittreferansestasjonen aldri flyttes etter programmering av virtuelle grenser, overføringsbaner og områder som skal unngås. Robotgressklipperen kan forlate det programmerte arbeidsområdet. Hvis referansestasjonen flyttes, er omprogrammering nødvendig.



VARSEL:
Ikke berør klippeenheten mens du justerer klippehøyden.



VARSEL:
For sin egen sikkerhet og for å unngå skade på mennesker, dyr eller ting, må operatøren først kjenne til området der robotgressklipperen styres manuelt (for eksempel i løpet av installasjonsfasen). Når du kjører roboten, gå forsiktig for å unngå å falle.



VARSEL:
Bruk kun originale reservedeler.



VARSEL:
Ikke tukle med, fjerne, unnvike eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.



ADVARSEL:
Kontroller at det ikke finnes leker, verktøy, grener, klær eller andre gjenstander på plenen som kan skade utstyret.



FORBUD:
Ikke sett deg på robotgressklipperen.



FORBUD:
Løft aldri robotgressklipperen for å inspisere bladet eller for å bære den når den er i gang. Ikke stikk hendene og føttene inn under utstyret.



FORBUD:
Ikke bruk robotgressklipperen når en vannsprinkler står på.



FORBUD:
Ikke vask robotgressklipperen med høyttrykkstråler, og ikke legg den, helt eller delvis, i vann.



FORBUD:
Ikke bruk robotgressklipperen hvis den ikke er helt intakt i alle deler. Bytt ut de aktuelle delene i tilfelle skade.



FORBUD:
Det er strengt forbudt å bruke eller lade opp roboten i eksplosive eller brannfarlige omgivelser.



PÅBUD:
Foreta en visuell kontroll av robotgressklipperen med jevne mellomrom for å sikre at klippebladene og klippemekanismen ikke er slitte eller skadet. Forsikre deg om at robotgressklipperen er i god driftstilstand.



PÅBUD:
Les hele håndboken nøye, spesielt all sikkerhetsinformasjon, og sørg for at du har forstått den fullstendig. Følg instruksjonene for bruk, vedlikehold og reparasjon nøye.



PÅBUD:
Operatører som utfører vedlikehold og reparasjoner, må være fullstendig kjent med dets spesifikke egenskaper og sikkerhetsstandarder.



PÅBUDT MED VERNEHANSKER:
Bruk personlig verneutstyr som er forutsett av produsenten, det er spesielt viktig å bruke vernehansker ved inngrep på skjæremekanismen.

1.3 SIKKER BRUKSPRAKSIS

Opplæring



Det er strengt forbudt å bruke maskinen uten at frontredskapet er montert.

a. Les instruksjonene nøye, ha kjennskap til kommandoene og riktig bruk av maskinen.
b. La aldri barn, personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental evne, eller uten erfaring og kunnskap, eller personer som ikke er kjent med disse instruksjonene, bruke maskinen. Lokale forskrifter kan begrense operatørens alder.
c. Operatøren, eller brukeren, skal holdes ansvarlig for ulykker eller farer som involverer tredjeparter eller tredjepartsutstyr.

Forberedelse

a. Forsikre deg om at det automatiske systemet for kantinngjæring er riktig programmert som angitt.
b. Undersøk med jevne mellomrom området der maskinen brukes, og fjern steiner, pinner, ledninger og andre fremmedlegemer som kan hindre bruk.
c. Utfør en visuell inspeksjon av klippebladene, bladboltene og klippeenheten regelmessig for å kontrollere at de ikke er slitte eller skadet. Bytt ut slitte eller ødelagte klippeblad og bolter parvis for å opprettholde maskinens balanse.
d. Varselsskilt må plasseres rundt maskinens arbeidsområde, hvis den brukes i offentlige områder eller er åpen for publikum. Skiltene må ha følgende tekst: “Advarsel! Automatisk gressklipper! Hold deg på avstand til maskinen! Hold oppsyn med barn!”.

1.3.1 Drift

Generell informasjon

a. Ikke bruk maskinen med defekte vern eller sikkerhetsinnretninger som ikke er tilstede, for eksempel uten vern.
b. Ikke plasser hender eller føtter i nærheten av eller under de roterende delene. Hold alltid god avstand fra utkasteråpningen.
c. Ikke ta på maskinens bevegelige deler før de har stoppet helt.
d. Bruk alltid solide sko og lange bukser når du bruker maskinen.
e. Løft eller transporter maskinen aldri mens den elektriske motoren er i gang.

f. Fjern frakoblingen fra enheten:
- Før du fjerner et hinder;
- Før kontroll, rengjøring eller arbeid på maskinen;
- Hvis den har blitt truffet av et fremmedlegeme, må du kontrollere at maskinen er skadet;
- Hvis maskinen begynner å vibrere unormalt, kontroller for skade før du starter den på nytt.

g. La ikke maskinen være i drift uten tilsyn i nærvær av kjæledyr, barn eller andre mennesker i nærheten.

Vedlikehold og oppbevaring

a. Stram alle muttere, bolter og skruer godt for sikker maskindrift.
b. Kontroller robotgressklipperen ofte for slitasje eller forringelse.
c. Av sikkerhetsmessige grunner er det nødvendig å bytte ut slitte eller ødelagte deler.
d. Forsikre deg om at klippebladene kun byttes ut med egnede reservedeler.
e. Forsikre deg om at batteriene er ladet med riktig lader som er anbefalt av produsenten. Feil bruk kan føre til elektrisk støt, overoppheting eller lekkasje av etsende væske fra batteriet.
f. I tilfelle elektrolyttlekkasjer, vask med vann/nøytraliseringsmiddel og kontakt lege hvis væsken kommer i kontakt med øynene osv.
g. Vedlikehold av maskinen må utføres i samsvar med produsentens instruksjoner.

Resterende risiko

- Selv om produktet oppfyller alle sikkerhetskrav, kan det fortsatt eksistere ytterligere risikoer på grunn av feil installasjon og/eller uforutsigbare situasjoner. Det er derfor nødvendig at området som produktet opererer på er fritt for gjenstander, mennesker og dyr, og informerer alle personer som kan ha tilgang, selv av og til, til arbeidsområdet om mulige farer.
- Fare for projeksjoner av gjenstander mot kroppen, dyr og ting. Hold sikker avstand til maskinen under bruk på minst 8 meter.
- Ved tordenvær med fare for lynnedslag og generelt i påvente av dårlige værforhold, anbefales det å ikke bruke produktet og koble alt periferiutstyr fra strømnettet. For å bruke produktet, koble periferiutstyret til strømnettet igjen i henhold til instruksjonene i håndboken.

2. INTRODUKSJON

2.1 GENERELL INTRODUKSJON

2.1.1 Formålet med håndboken

MERK: Denne håndboken oppdateres med jevne mellmrom. Før du bruker maskinen må du ha sørget for å ha lastet ned den siste tilgjengelige versjonen.

Denne håndboken er en integrert del av apparatet og er ment å gi den informasjonen som er nødvendig for bruk.
Oppbevar denne håndboken for hele apparatets levetid, slik at den alltid er tilgjengelig ved behov.
Mottakeren av håndboken er brukeren av apparatets, som må lese nøye informasjonen som finnes i den og følge instruksen strengt for å verne om personers sikkerhet og for å unngå ødeleggelser.
For å utheve tekst som er av vesentlig betydning, har følgende symboler blitt brukt.



FARE \ VARSEL \ ADVARSEL:
Piktogramene i en trekant med gul bakgrunn og en svart strek indikerer en fare\ varsel\ advarsel.



FORBUD:
Piktogramene i en sirkel med strek over med hvit bakgrunn og rød strek indikerer forbud.



PÅBUD:
Piktogramene i en sirkel med blå bakgrunn indikerer påbud.

MERK: Tekstene som vises i dette skjemaet indikerer teknisk informasjon av spesiell betydning, som ikke bør overses.

2.2 PRODUKTBESKRIVELSE

Robotgressklipperen (Fig. 1 og 2) er designet og bygget for å klippe gress i hagen automatisk når som helst på dagen eller natten.
I henhold til de forskjellige egenskapene til overflaten som skal klippes, kan robotgressklipperen programmeres til å jobbe på flere områder avgrenset av en virtuell kant og forbundet med virtuelle overføringsbaner.
Når roboten er i drift, klipper den det området som er avgrenset med den virtuelle grensen (Fig. 7.A). Når robotgressklipperen er nær den virtuelle grensen (Fig. 7. A) eller møter på en hindring (Fig. 7.B) endrer bane i henhold til den valgte navigasjonsstrategien.
Robotgressklipperen foretar automatisk og komplett klipping av den avgrensede plenen.
Ved bruk av særskilt tilbehør, standardlevert av produsenten eller som kan kjøpes separat, kan gressklippingen utføres på forskjellige måter, som beskrevet i denne bruksanvisningen, eller i instruksjonene som følger med det enkelte tilbehøret.
Produktet fungerer via satellittsignal og mottar satellittkorreksjonsdata fra STIGA Cloud. Robotgressklipperens driftsteknologi er basert på datakommunikasjon mellom STIGA Cloud og selve roboten. For å bruke produktet kreves det også en mobil enhet (smarttelefon/nettbrett), unntatt for manuell gressklipping og bruken av tilbehør, hvor det kreves en fjernkontroll (kode 2RR001004/ST1), tilgjengelig som tilbehør, bestående av en sender og en mottaker.
Robotgressklipperen er utstyrt med en videokameramodul, lidar sensorer og ultralyd for å unngå eventuelle hindringer i arbeidsområdet og forbedre navigasjonsytelsen.
Enhver annen bruk kan være farlig og forårsake skader på personer og/eller gjenstander. Feil bruk inkluderer (for eksempel, men ikke begrenset til): å frakte personer, barn eller dyr på maskinen; bli båret av maskinen; bruke maskinen til å slepe eller skyve last uten å bruke det spesifikke tilbehøret som er medfølger for sleping; bruke maskinen til å klippe annen vegetasjon enn gress; med mindre de spesifikke redskapene som er medfølger og anbefalt brukes.

MERK: forekomsten av en mobilnettverkstilkobling på installasjonsstedet er obligatorisk for driften av robotgressklipperen. Kontroller på forhånd at mobilnettverksdekning er tilstrekkelig på stiga.com eller via APP. Nettleverandøren kan endres når som helst basert på kommersielle avtaler.

MERK: For drift mottar robotgressklipperen satellittkorreksjonsdata, som overføres via STIGA Cloud. Satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig i mange land. Kontroller på forhånd at satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig på installasjonsstedet på stiga.com eller via appen. Dersom satellittkorreksjonssignalet ikke er tilgjengelig på installasjonsstedet, er det nødvendig å installere en satellittreferansestasjon, som er tilgjengelig som tilbehør.

2.3 MASKINDELER

a. Drivhjul (Fig. 1.G)
b. Svinghjul (Fig. 1.H)
c. Konsoll (kontrollpanel) (Fig. 2.D)
d. Batterirom (Fig. 1.F)
e. Batterier (Fig. 2.B)
f. Hurtigkoblingsfester for tilbehør (Fig. 1.E)
g. Høyeffektskontakter 56 V (Fig. 1.C)
h. Laveffektskontakter 12 V (Fig. 1.D)

i. Klippenehet (Fig. 1.A).
j. Klippenehet (blader) (Fig. 1.B)
k. Bladmotor (Fig. 2.A).
l. Drag 1.I)
m. Fjernkontroll (Fig. 4.D) (tilbehør - ikke inkludert)
n. Varsellys (Fig. 2.C)
o. Sensorer lidar (Fig. 2.G)
p. Ultralyder (Fig. 2.H)
q. Videokamera (Fig. 2.F)
r. STOP-knapp (Fig. 2.E)
s. Frontlykter (Fig. 1.M)
t. Ladekontakt (Fig. 1.N)
u. Slepekrok (Fig. 2.I)

2.4 UTPAKKING

Nedenfor er alle trinnene for å utføre utpakningen på riktig måte:
1. Åpne robotgressklipperesken;
2. Pakk ut tilbehøret;
3. Dra ut robotgressklipperen.



VARSEL:
Forsikre deg om å fjerne alt innpakningsmaterialet fra robotgressklipperen før du bruker den.



ADVARSEL:
For å unngå personskader eller ødeleggelser, vær oppmerksom når du pakker ut robotgressklipperen, unngå å komme i kontakt med farlige deler.

2.5 MONTERING AV TILBEHØR

Se egen monteringsveiledning som følger med det enkelte tilbehøret.

2.6 MONTERING AV FRONTTILBEHØR

Se monteringsanvisningen for tilbehør (Fig. 15, Fig. 24).

MERKNAD *Se håndboken for fronttilbehøret.*

2.7 SYMBOLER OG SKILT (FIG. 13).



ADVARSEL:
Les brukerveiledningen før du begynner å bruke produktet.



ADVARSEL:
Fare for projeksjoner av gjenstander mot kroppen.



ADVARSEL:
Hold sikker avstand til maskinen under bruk på minst 8 meter.



ADVARSEL:
Ikke plasser hender eller føtter i nærheten av eller under åpningen på klippeenheten.



ADVARSEL:
Hold avstand fra varme overflater.



ADVARSEL:
Fjern deaktiveringsenheten og les instruksjonene før du utfører vedlikehold eller reparasjoner.



Maksimal tillatt slepelast (100 kg) (Fig. 13.C).
Angir den maksimale vekten maskinen kan trekke.



ADVARSEL:
Klemfare (Fig. 13.B).
Etiketten er plassert i nærheten av festene for hurtigutløsertilbehør.



ADVARSEL:
Ikke klatre opp på maskinen.



FORBUD:
Forsikre deg om at det ikke er mennesker (spesielt barn, eldre eller funksjonshemmede) og kjæledyr i arbeidsområdet mens maskinen er i drift.
Hold barn, kjæledyr og andre mennesker på trygg avstand når maskinen er i drift.



FORBUD:
Ikke bruk høytrykksspyler på maskinen til å rengjøre eller vaske den.



Bruk den originale strømforsyningen med egenskapene angitt på typeskiltet.



Symbol for likestrømforsyning.

IPXX

Grad av beskyttelse mot inntrengning av faste kropper og vann.



Avfall fra elektrisk og elektronisk utstyr skal gis til egnede anlegg for resirkulering og deponering.



Garantert lydeffektnivå



Ifør deg vernebriller



Ifør deg hørselsvern



Ifør deg vernehansker



Ifør deg vernesko

2.8 STANS OG AVSKRUING AV ROBOTGRESSKLIPPEREN UNDER SIKRE FORHOLD



PÅBUD:
Slå alltid av robotgressklipperen under sikre forhold før rengjøring, transport eller vedlikehold.

Prosedyre:

1. Hvis maskinen er i bevegelse, stopper den automatisk knivene fra å bevege seg og rotere hvis avstanden fra hindringen er mindre enn 1,10 m. Hvis maskinen ikke stopper, trykk på nødknappen (Fig. 2.E).
2. Trykk på **"STOP"** knappen (Fig. 3.D) for å stoppe robotgressklipperen trygt og åpne beskyttelsesdekselet (Fig. 3.A).
3. Trykk på avskruingsknappen (Fig. 3.E) i noen sekunder og vent til LED-en på samme knapp slås av.
4. Først etter at LED-en er slukket (Fig. 3.E), ta ut sikkerhetsnøkkelen (Fig. 3.C) for å slå av robotgressklipperen på en trygg måte.
5. Lukk beskyttelsesdekselet (Fig. 3.A).
6. Robotgressklipperen er stanset eller slått under sikre forhold.

2.9 SPAK FOR INNKOBLING / UTKOBLING AV GIRET

Spak for innkobling / utkobling av giret (Fig. 1.L) lar deg flytte maskinen manuelt, uten å slå den på.
Denne kommandospaken har to posisjoner, indikert med følgende symboler:



1. Giret er innkoblet: med spaken i vannrett posisjon, kan maskinen flyttes med maskinen slått på ved bruk av de to motorene.



2. Giret er utkoblet: med spaken flyttet nedover, kan maskinen håndteres for hånd uten å skru den på.



VARSEL:
Ikke la maskinen stå uten tilsyn med spaken i posisjon 2 (utkoblet gir).



VARSEL:
Flytt maskinen bare på jevnt underlag.



SIKKERHETSINSTRUKSER:
Inn- / utkoplingsspaken må aldri være i en mellomposisjon. Dette vil overopphete og skade giret.

3. MONTERING



ADVARSEL:
Ikke tukle med, fjerne, unnvike eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.



EL-FARE:
Det er nødvendig å klargjøre en stikkontakt som er i samsvar med gjeldende lover i landet.



EL-FARE:
Den medfølgende kretsen må beskyttes av en differensialbryter (RCD) med en aktiveringsstrøm som ikke overstiger 30 mA.



EL-FARE:
Ikke koble strømforsyningen til et strømuttak hvis støpselet eller ledningen er skadet.
Ikke koble til og ikke ta på en skadet ledning før den kobles fra strømforsyningen.
En ødelagt ledning kan skape kontakt med spenningssatte deler.



ADVARSEL:
Strømkabelen, strømforsyningsenheten, skjøteledningen og enhver annen elektrisk kabel som ikke tilhører produktet, må forbli utenfor klippeområdet for å holde dem unna farlige bevegelige deler og for å unngå skade på kablene som kan bringe dem i kontakt med deler under spenning.

MERK: For drift mottar robotgressklipperen satellittkorreksjonsdata, som overføres via STIGA Cloud. Satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig i mange land. Kontroller på forhånd at satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig på installasjonsstedet på stiga.com eller via appen. Dersom satellittkorreksjonssignalet ikke er tilgjengelig på installasjonsstedet, er det nødvendig å installere en satellittreferansestasjon, som er tilgjengelig som tilbehør (se Kap. 3.4).

3.1 KONTROLL AV INSTALLASJONSKRAV

Nedenfor gjengis hvordan du skal kontrollere de nødvendige kravene og klargjøre hagen før du fortsetter med installasjonen.

3.1.1 Kontroll av hagen

- Kontroller tilstanden til hagen for påvisning av virtuelle grenser, hindringer og områder som skal ekskluderes.
- Kontroller at plenen som skal klippes er jevn og uten hull, steiner eller andre hinder og, om nødvendig, sett hagen i stand for bruk av maskinen.
- Niveller bakken slik at det ikke dannes pytter som følge av regn.
- Ved den første gangs installasjon må gressets opprinnelige høyde være innenfor driftsområdet til robotgressklipperen: 20-95 mm. Klargjør hagen med en tradisjonell gressklipper om nødvendig.

Robotgressklipperen fungerer ved bruk av et satelittsignal. Satellittsignalets presisjon kan påvirkes av:
- Dersom det forekommer hindringer langs installasjonsomkretsen eller inne i arbeidsomrdet, som for eksempel: trær med tette trekroner, hekker, mur, metallgjerder, bygg og reflekterende overflater slik som glass eller metallvegger.
- Tøffe værforhold, som for eksempel: tett tåke, høyt skydekke, mye nedbør eller snø.

Ved funksjonsfeil, ekskluder området fra robotklipperens arbeidsområde.

3.1.2 Kontroll for definering av virtuelle grenser

1. Kontroller at den maksimale hellingen på arbeidsområdet er mindre enn eller lik 27 % (se avsn. 8 "TEKNISKE OPPLYSNINGER"). For å definere de virtuelle grensene, respekter reglene vist i Fig. 5.

a. hvis hellingen er ≤ 15 %, er det mulig å plassere den virtuelle grensen som vist i figuren;
b. hvis hellingen er > 15 %, må installasjonen omfatte det skrånende området som overholder avstanden angitt i figuren;
c. hvis hellingen er< 27 % og det hellende området ikke er en del av den delen av hagen som skal klippes, må avstanden som er angitt i figuren respekteres;
d. hvis hellingen er > 27 %, må det hellende området utelukkes med hensyn til avstanden som er angitt i figuren.

ADVARSEL:
Roboten kan klippe overflater med en maksimal helling på 27 %.
Hvis instruksjonene ikke følges, kan roboten gli og forlate arbeidsområdet

ADVARSEL:
Områder med hellinger som er større enn tillatte hellinger kan ikke klippes. Plasser den virtuelle grensen før skråningen, slik at dette området ekskluderes fra klippingen.

2. Kontroller hele arbeidsflaten: evaluer hindringene og områdene som skal utelukkes fra arbeidsområdet som må avgrenses (Fig. 7.B).

3.2 KRITERIERER FOR AVGRENSNING AV ARBEIDSOMRÅDER OG OVERFØRINGSBANER

ADVARSEL:
Når du programmerer virtuelle grenser, overføringsruter og unngåelsesområder, må du holde minst 6 meters avstand fra gressklipperen.

ADVARSEL:
Avstandene som vises i denne håndboken refererer til maskinen i gressklipperkonfigurasjon. Hvis det er flere typer tilbehør tilgjengelig, se den spesifikke håndboken.

3.2.1 Minimum avstand for de virtuelle grensene og avstand for avgrensning

Prosedyre:

1. Der det finnes et fortau eller en sti på samme nivå som plenen, kan den virtuelle grensen falle sammen med kanten av fortauet (Fig. 6.A).
2. Der det finnes et svømmebasseng, dam eller utgraving, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 3 meter (Fig. 6.B). Hvis bassenget, dammen eller utgravningen er plassert i enden av en skråning, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 5 meter (Fig. 6.C).
3. Når det gjelder trær med utstikkende røtter, må den virtuelle grensen programmeres på en slik måte at den hindrer robotgressklipperen i å passere på ujevne overflater (Fig. 6.D).
4. Den virtuelle kanten må programmeres slik at robotgressklipperen holder seg i en avstand på minst 1,10 m fra områder med grus eller pukk (Fig. 6.E).
5. Ved hellinger må det som står det som står gjengitt i avsn. 3.1.2.
6. Ved sammenhengende konstruksjonselementer (vegger, gjerder, hekker osv.) med en høyde over 50 cm, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 1,10 m fra dem (Fig. 6.F).
7. I alle andre tilfeller må den virtuelle grensen overholde en minimumsavstand på 1,10 m mellom robotgressklipperen og hindringen (Fig. 6.G/H).
8. Ved avgrensning av hindringer mindre enn 150 cm fra hverandre, avgrens dem som en enkelt hindring med respekt for avstandene angitt ovenfor (Fig. 6.I).

VARSEL:
Driftsområdet og generelt områdene som robotgressklipperen kan navigere i, må avgrenses med en fysisk barriere som rotoben ikke kommer seg over.

ADVARSEL:
Hvis hellingen er større enn 27 % det hellende området utelukkes fra klippeområdet (Se avsn. 3.1.2).

3.2.2 Smale passasjer

Prosedyre:

1. Ved smale passasjer må avstanden mellom to virtuelle grenser være Z ≥ 2 m (Fig. 7.C).
2. I tilfelle av en passasje der avstanden mellom de virtuelle grensene ville være Z < 2m, den delen av området utenfor smalner (Fig. 7.D) det kan hende robotgressklipperen ikke kan nå den på automatisk vis. I dette tilfellet må to separate virtuelle klippesoner programmeres (Fig. 7.E) og koble dem til en virtuell overføringsbane (Fig. 7.F).
3. Dersom det ikke er mulig å forbinde de to områdene med en virtuell overføringsvei, er delen av området utenfor flaskehalsen å anse som et "Lukket område" (se avsn. 3.2.3).

3.2.3 Lukkede områder

Områder som ikke kan nås uavhengig av robotgressklipperen via en virtuell overføringsbane, må programmeres som "Lukket område" (alternativ til stede i appen).
Hvert lukket område kan ha et maksimalt overflateareal (se tabellen med tekniske opplysninger). Hvis du trenger å dekke mer enn det maksimale området et enkelt lukket område kan håndtere, dele overflaten i flere lukkede områder.
Registrering av lukkede områder må følge de samme kriteriene som i avsn. 3.2.1.
Robotgressklipperen må bæres for hånd innenfor hvert lukket område og startes manuelt.

3.2.4 Overføringsbaner

Områder i hagen der det finnes områder som ikke skal klippes, må forbindes med overføringsbaner. Overføringsruter må overholde maksimal gradientgrense på 20 %.

1. Finn, blant de mulige passasjene, den enkleste overføringsveien som lar deg holde størst avstand fra eventuelle hindringer og som ikke krysser områder som vanligvis brukes til parkering, kjøretøytransport eller påvirkes av menneskestrømmer.
2. Overføringsbanen omfatter en manøvreringssone som strekker seg 2 m til høyre og 2 m til venstre for den registrerte banen (Fig. 8.D). Følgende minimumsavstander mellom manøvreringsområdet og de ulike delene av hagen skal overholdes:

- 1,10 m fra hindringer avgrenset av virtuelle perimetre eller non-cutting soner (Fig. 8.A).
- 1,10 m fra ubundne faste hindringer eller gjennomgående konstruksjonsdeler (Fig. 8.B);
- 1,10m fra offentlig vei (Fig. 8.C);
- 1,10m fra svømmebassenger (Fig. 8.E);
- 1,10 m fra gangveier (Fig. 8.F);
- 1,10m fra klipper eller bratte skråninger (Fig. 8.G);
- 1.10 m fra fortau (Fig. 8.H).

3. Ved smale passasjer der de ovenfor nevnte avstandene ikke kan observeres, må passasjen avgrenses med barrierer som ikke kan krysses hvis de ikke allerede er til stede.

MERK: Registrerte overføringsbaner innenfor smale passasjer kan ha utilstrekkelig mottak av satellittsignaler, noe som påvirker robotgressklipperens driftsnøyaktighet.

3.3 INSTALLASJON AV KOMPONENTENE



EL-FARE:
Bruk kun batteriladeren og materen som er levert av produsenten. Uegnet bruk kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.



VARSEL:
Kuttefare for hender og føtter.
Bruk vernehansker- og sko slik at du ikke risikerer å kutte hendene og føttene.



VARSEL:
Fare for støv i øynene.
Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.



EL-FARE:
Koble til strømforsyningen kun når alle installasjoner er fullført. Slå eventuelt av den generelle strømforsyningen under installasjonen.



EL-FARE:
For å kunne foreta den elektriske tilkoblingen må det ha blitt lagt opp et strømuttak i nærheten av installasjonsområdet. Forsikre deg om at tilkoblingen til strømnettet gjøres i samsvar med gjeldende regler i landet der apparatet brukes.



VARSEL:
Den medfølgende kretsen må beskyttes av en differensialbryter (RCD) med en aktiveringsstrøm som ikke overstiger 30 mA.

3.3.1 Lading av robotgressklipperen etter installasjonen

Før du bruker produktet for første gang, lad batteriene fullstendig opp (Se avsn. 4.5).

3.4 INSTALLASJON AV SATELITTREFERANSESTASJON (HVIS NØDVENDIG)

For drift mottar robotgressklipperen satellittkorreksjonsdata, som overføres via STIGA Cloud. Satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig i mange land. Kontroller på forhånd at satellittkorreksjonssignalet er tilgjengelig på installasjonsstedet på stiga.com eller via appen. Dersom satellittkorreksjonssignalet ikke er tilgjengelig på installasjonsstedet, er det nødvendig å installere en satellittreferansestasjon, som er tilgjengelig som tilbehør. For å sjekke om det finnes et satellittkorreksjonssignal der robotklipperen er installert, følg den veiledede prosedyren via appen.
Dersom satellittkorreksjonssignalet ikke er tilgjengelig på installasjonsstedet, følg de følgende instruksjonene for installasjon av satelittreferansestasjonen (ikke inkludert).



VARSEL:
Av sikkerhetsgrunner må satellittreferansestasjonen aldri flyttes etter programmering av virtuelle grenser, overføringsbaner og områder som skal unngås. Robotgressklipperen kan forlate det programmerte arbeidsområdet. Hvis referansestasjonen flyttes, er omprogrammering nødvendig.



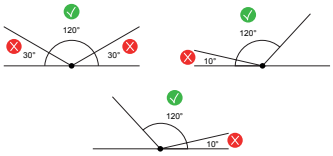
VARSEL:
Av sikkerhetsmessige grunner, har programmeringen av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås blitt utført ved bruk av et korrigerende satelittsignal, og du senere ønsker å bruke robotklipperen via en satellittreferansestasjon, er omprogrammering nødvendig. På samme måte har programmeringen av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås blitt utført ved bruk av en satellittreferansestasjon, og du senere ønsker å bruke robotklipperen via et korrigerende satelittsignal, er omprogrammering nødvendig.

3.4.1 Kontroll for installasjon av satelittreferansestasjon

EL-FARE: Bruk kun batteriladeren og materen som er levert av produsenten. Uegnet bruk kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.	**EL-FARE:** Den medfølgende kretsen må beskyttes av en differensial-bryter (RCD) med en aktive-ringsstrøm som ikke overstiger 30 mA.
EL-FARE: For å kunne foreta den elektriske tilkoblingen må det ha blitt lagt opp et strømuttak i nærheten av installasjonsområdet. Forsikre deg om at tilkoblingen til strømnettet gjøres i samsvar med gjeldende regler i landet der apparatet brukes.	**EL-FARE:** Koble til strømforsyningen kun når alle installasjoner er fullført. Slå eventuelt av den generelle strømforsyningen under installasjonen.
PÅBUDT MED VERNEHANSKER: Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.	**PÅBUDT MED ØYEVERN:** Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.
EL-FARE: Ikke koble strømforsyningen til et strømuttak hvis støpselet eller ledningen er skadet. Ikke koble til og ikke ta på en skadet ledning før den kobles fra strømforsyningen. En ødelagt ledning kan skape kontakt med spenningssatte deler.	

Satellittreferansestasjonen må obligatorisk plasseres i et område der himmelen er helt synlig. Satellittreferansestasjonen må plassers over de forstyrrende elementene som: trær med tette trekroner, hekker, mur, metallgjerder, bygg og reflekterende overflater slik som glass eller metallvegger. Det er nødvendig å koble til med en strømkontakt (Fig. 17).

MERK: Himmelen er å betrakte som fullstendig synlig når den er fri for en vinkel på minst 120° i alle retninger.



3.4.2 Prosedyre for installasjon av satelittreferansestasjonen

Med henvisning til Fig. 16, Installasjonen av satellittreferansestasjonen (A) utføres gjennom festebraketten (E). Til strømforsyningen trenger du en strømforsyning (F) og tilkobling til et strømuttak.

Gjør klart installasjonsområdet for materen (F) er beskyttes både fra solstråling og på en slik måte at den ikke kan senkes ned i vann under noe slags værforhold.

VARSEL:
Strømkabelen, strømforsyningsenheten, skjøteledningen og enhver annen elektrisk kabel som ikke tilhører produktet, må forbli utenfor klippeområdet for å holde dem unna farlige bevegelige deler og for å unngå skade på kablene som kan bringe dem i kontakt med deler under spenning.

VARSEL:
Strømkabelen og strømforsyningen må plasseres slik at de ikke utgjør en fare for barn, mennesker eller dyr.

VARSEL:
Av sikkerhetsgrunner må satellittreferansestasjonen aldri flyttes etter programmering av virtuelle grenser, overføringsbaner og områder som skal unngås. Robotgressklipperen kan forlate det programmerte arbeidsområdet. Hvis referansestasjonen flyttes, er omprogrammering nødvendig.

Krav og påbud:

Følgende komponenter er nødvendige (Se Fig.16):
(A) Satellittreferansestasjon;
(E) Festebrakett;
(H) U-bolt for å feste braketten til stangen eller skruer for å feste den til veggen (ikke inkludert);
(G) Skruer for feste av satellittreferansestasjonen på braketten;
(F) Mater;
(L) Forlengelseskabel.

Prosedyre (Fig. 18):

1. Kontroller installasjonskravene i avsn. 3.4.1.
2. Fest braketten (E) på en vegg (N) ved hjelp av festeskruene (ikke inkludert), og pass på at den er i vater. Hvis du monterer på en stang (M), bruk den medfølgende U-bolten (H) for å feste braketten (E).
3. Fest satellittreferansestasjonen (A) til braketten (E) med kontakten (C) vendt ned ved hjelp av skruene (G). Sørg for at stasjonen er i helt vannrett posisjon. Koble satellittreferansestasjonen til strømforsyningen (F) eller til skjøteledningen ved bruk av kontakten (C) og skru til ringmutteren.
4. Fest strømledningen slik at den ikke kan bli skadet eller farlig.
5. Koble strømpluggen (F) til strømuttaket.

MERK: Toppen av satellittreferansestasjonen bør være så nær toppen av veggen eller stolpen som mulig (Fig. 18/19).

MERK: Om nødvendig kan du forlenge kabelen som mater satellittreferansestasjonen med strøm ved å bruke skjøteledninger, tilgjengelig som tilbehør. Det er tillatt å bruke maksimalt to skjøteledninger på 5 meter eller en på 15 meter.

MERK: For å unngå interferens, må satellittreferansestasjonen installeres på minst 400 cm avstand fra andre satellittreferansestasjoner som eventuelt måtte finnes i nærheten.

ADVARSEL:
Overflaten eller stolpen som satellittreferansestasjonen er festet på skal være stabil og må ikke bevege seg, svaie eller rotere, for eksempel ved sterk vind eller dårlig vær. Bevegelsen til satellittreferansestasjonen påvirker nøyaktigheten av robotgressklipperens operasjon.

ADVARSEL:
Under installasjonen av satellittreferansestasjonen, bruk forsiktig. Det er fare for fall fra store høyder eller fallende gjenstander.

ADVARSEL:
Hvis satellittreferansestasjonen flyttes, er det nødvendig å omprogrammere de virtuelle grensene, overføringsveiene og områdene for å unngå via APPEN.

ADVARSEL:
Sørg for at satellittreferansestasjonen er i helt vannrett posisjon.

3.5 AKTIVERE ROTOTGRESSKLIPPEREN FOR FØRSTE GANG

Den automatiske driften av robotgressklipperen krever en rekke innstillinger som kan gjøres via en mobil (smarttelefon) iOS eller Android med "STIGA GO" -appen installert (Fig. 23).
IOS-appen kan lastes ned fra iOS App Store. Android-appen kan lastes ned fra Google Play Store.
I løpet av den første installasjonen er det nødvendig å pare robotgressklipperen med «STIGA.GO»-appen.
Følg den veiledende prosedyren i «STIGA.GO»-appen.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Forhåndsinnlogging

Ved første gangs innlogging i appen er det mulig å:
- Få tilgang til informasjonssidene om forhandlerne og STIGA-produktene.
- Gjennomføre den første registreringen.
- Logge inn for allerede registrerte brukere.

3.5.2 Registrering (sign up)

"Registrering" -delen tillater brukerregistrering og gir tilgang til alle appfunksjoner.
Brukeren kan logge på ved bruk av sine Google-, Facebook- og Apple -kontoer, eller opprette en ny konto ved å fylle ut de obligatoriske feltene.
Registreringsprosedyren krever en e-postbekreftelse.

3.5.3 Paring av enhet (Pairing)

“Paring av enhet”-delen gjør det mulig, ved bruk av Bluetooth®-tilkobling, å pare mobilen din til robotgressklipperen, til satellittreferansestasjonen (hvis installert).

For å gjøre foreningen må robotgressklipperen og satellittreferansestasjonen (hvis installert) er påskrudd og befinner seg på en avstand på mindre enn 8 meter fra mobilenheten.
For å legge til en ny STIGA-robotgressklipper, trykk på "legg til" (+)-knappen og følg den veiledede prosedyren.
Når tilknytningen er fullført, vises hovedsiden til produktet der du kan få tilgang til de forskjellige menyene som er tilgjengelige.

MERK: hvis robotgressklipperen ikke oppdages av den mobile enheten, kontroller at denne ikke allerede er tilkoblet gjennom bluetooth® til en annen enhet.

3.5.4 Fjerntilkobling og aktivering av SIM-kort

Robotgressklipperen er utstyrt med en mobil tilkoblingsmodul med SIM-kort som muliggjør tilkobling til STIGA-skyen og fjernkontroll av robotgressklipperen. Etter at enheten er koblet sammen med brukerkontoen, må SIM-kortet være aktivert.

Prosedyre:

Følg veiviseren for APP-en.

3.5.5 Garasje og produktside (Device page)

"Garasje"-delen viser alle Stiga-produktene knyttet til brukerprofilen.
De tilknyttede produktene vises ved å bla til venstre og høyre mellom de forskjellige skjermbildene.
For hvert av de viste produktene kan du få tilgang til en rekke alternativer som lar deg:

- Gi nytt navn til eller slette enheten fra brukerkontoen.
- Få tilgang til produktinformasjon og håndbøker.
- Kontrollere statusen til tilkoblingen til mobilnettverket og statusen til GNSS-signalet til robotgressklipperen og referansestasjonen (hvis installert.
- Utføre fastvareoppdateringer.

Fra "Garasje"-delen er det mulig å få tilgang til "Produktsiden" for hvert tilknyttet produkt.
Robotgressklipperens produktside er delt inn i tre deler:

- Robot.
- Innstillinger.
- Min hage.

“Robot” delen gjør det mulig å:

- Kontroller robotgressklipperens status (batterinivå, driftsstatus, innstilt klippemodus).
- Start og stopp robotgressklipperen.
- Tving robotgressklipperen til å gå tilbake til ladebasen.
- Start robotgressklipperen på jobb i et område som ikke kan nås uavhengig.

“Innstillinger” delen gjør det mulig å:

- Velg "Enkelt klipp" eller "Programmert" klippemodus (hvis tilgjengelig).
- Angi eller endre arbeidsplanen.
- Angi eller endre klippehøyden.
- Start dvalemodus for vinteroppbevaring.
- Aktiver og velg følsomheten til regnsensoren.
- Aktiver tilleggsfunksjoner.

"Min hage"-delen lar deg:

- Ta opp virtuelle grenser, overføringsruter og områder som kan unngås via veivisere i appen.
- Se hagekartet med de registrerte elementene og sanntidsposisjonen til robotgressklipperen.
- Still inn ønsket kutteretning.
- Start robotgressklipperen på jobb i et bestemt område av hagen.

3.5.6 Førstegangs oppstart av robotgressklipperen

Førstegangs oppstart av robotgressklipperen er obligatorisk og påkrevd i appen:

- Når du starter produktet for første gang.
- Når robotgressklipperen slås på eller startes på nytt.
- Når robotgressklipperen flyttes manuelt.

Fremgangsmåte når du starter produktet for første gang:

1. Start oppstarten for første gang som forespurt av appen og vent til prosedyren er fullført. Robotgressklipperen beveger seg fremover ved å ta tre trinn på omtrent 1 m.

Fremgangsmåte ved å slå påeller flytte robotgressklipperen manuelt:

1. Plasser robotgressklipperen innenfor et programmert område, slik at den kan bevege seg fremover i minst 3 m mens den forblir innenfor den virtuelle grensen uten å møte hindringer.
2. Start oppstarten for første gang som forespurt av appen og vent til prosedyren er fullført. Robotgressklipperen beveger seg fremover ved å ta tre trinn på omtrent 1 m.

3.5.7 Programmering av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås

Før du fortsetter med programmering, sørg for at du har fullført følgende trinn: enhetstilknytning (avsn. 3.5.3) og første gangs oppstart av robotgressklipperen (avsn. 3.5.6).

Programmeringen av de virtuelle grensene til de forskjellige sonene og lukkede områdene, overføringsruter og områder som skal unngås, utføres via de respektive veilede prosedyrene i STIGA.GO-appen. Prosedyren krever at du veileder robotgressklipperen manuelt ved å gå ved siden av (Avsn. 3.2).

Krav og påbud:

- Android eller iOS mobilenhet koblet til internett (ikke inkludert) (Fig. 20.A).

Roboten kan styres:

- Bruk av virtuell joystick i appen (Fig. 20.B).

Nedenfor er de mest relevante trinnene:

1. Last ned "STIGA GO"-APPEN fra Google Play Store for Android-enheter eller fra App Store for iOS-enheter.
2. Følg prosedyren for oppstart av roboten vist i APPEN.
3. Før robotgressklipperen med virtuell joystick eller trolley til punktet der du vil begynne å programmere.
4. Start registrering av grenser eller virtuelle baner ved å trykke på den aktuelle knappen.
5. Kjør robotgressklipperen med den virtuelle joysticken rundt omkretsen eller banen som skal programmeres. Start- og sluttpunktet for den virtuelle omkretsen må samsvare. Du kan også registrere perimeter eller virtuelle baner ved hjelp av “punkt-til-punkt”-metoden. I dette tilfellet registrerer roboten omkretsen eller banen som en sekvens av rette linjer mellom punktene valgt av brukeren.

VARSEL:
Respekter minimumsavstandene fra hindringer og indikasjonene gitt i avsn. 3.2.1.

6. Bekreft registreringen.

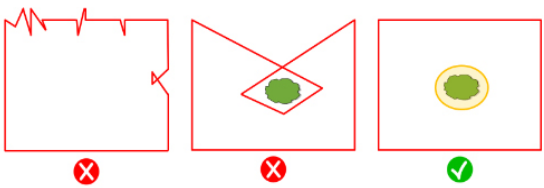
MERK: på slutten av programmeringen av de virtuelle grensene, går robotgressklipperen tilbake hele den virtuelle omkretsen for å sjekke om programmeringen er riktig utført.

MERK: for å styre ulike områder av hagen på en annen måte, er det mulig å programmere flere virtuelle områder.

MERK: Virtuelle grenser må programmeres før programmering av overføringsbaner og unngå områder.

MERK: Ikke flytt robotgressklipperen for hånd, hver manuell bevegelse av robotgressklipperen krever at du gjentar oppstartsprosedyren for første gang.

MERK: for at robotgressklipperen skal fungere på riktig måte, må du unngå kryss og/eller overlappinger i den virtuelle omkretsen.





VARSEL:
Når du programmerer virtuelle grenser, overføringsruter og unngåelsesområder, må du holde minst 6 meters avstand fra gressklipperen.



VARSEL:
Driftsområdet eller banene som brukes av maskinen til å overføre den, må stilles inn slik at de ikke inkluderer offentlige rom, områder som vanligvis brukes til parkering, for transport av kjøretøy eller der hvor det finnes menneskestrømmer for å unngå skade på personer, ting eller uhell ved kjøretøy.



VARSEL:
For sin egen sikkerhet og for å unngå skade på mennesker, dyr eller ting, må operatøren først kjenne til området der robotgressklipperen styres manuelt.
Når du kjører roboten, gå forsiktig for å unngå å falle.



VARSEL:
Driftsområdet og generelt områdene som robotgressklipperen kan navigere i, må avgrenses med en fysisk barriere som rotoben ikke kommer seg over.
Gjør barrieren passe stor eller har tilsyn med robotgressklipperen under drift.

3.5.8 Kart over hagen

Fra delen "Min hage" kan du få tilgang til hagekartet og se:
- De virtuelle grensene.
- Områder som skal unngås.
- Overføringsbanene.
- Sanntidsposisjonen til robotgressklipperen.
- Den tilhørende returbanen.

3.5.9 Enkelt kutt (spot cut)

Dersom den er satt til “Enkeltklipp” vil robotgressklipperen utføre kun en enkel arbeidssyklus.

MERK: når robotgressklipperen har fullført en dekkesyklus av hele hagen, går den tilbake til oppsamlingspunktet.

MERK: når robotgressklipperen har fullført en enkelt sonedekningssyklus, fortsetter den direkte til neste klippesone.

3.5.10 Styring av datapakke

Kontroller bruksvilkårene for datapakken på stiga.com.

3.5.11 Tastaturlås (App Lock)

For å hindre at barn eller uautoriserte personer bruker robotgressklipperen, er det mulig å låse driften via tastaturet. På denne måten er det mulig å styre robotgressklipperen kun via appen.

Prosedyre:
1. Aktiver eller deaktiver tastaturlåsen/App Lock fra menyen “innstillinger” i appen.

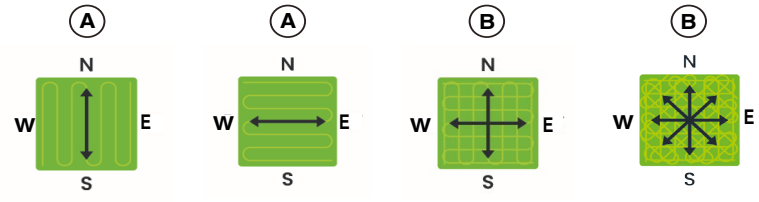
MERK: når funksjonen er aktiv, vil tastaturlåsen forbli aktiv også dersom robotgressklipperen skrus av.

3.5.12 Innstilling av ønsket navigasjonsmodus

Funksjonen lar deg stille inn navigasjonsmodusen som robotgressklipperen bruker for å bevege seg inne i hagen når dem skal klippe gresset.

Det er mulig å velge ulike klipperetninger (A) eller moduser med kombinerte retninger (B). Du kan også finjustere den valgte skjæreretningen for å justere den med alle hagestrukturer eller -former. Justeringen kan utføres i et område mellom -90° og +90°, med en nøyaktighet på 0,1°.

Endring av navigasjonsmods utført av brukeren i et område der robotgressklipperen allerede har begynt å klippe men som enda ikke er ferdig, gjelder fra etter at klippingen i det gjeldene området er ferdig.



Prosedyre:

1. Velg ønsket navigasjonsmodus i menyen “innstillinger” i appen.
2. Juster om nødvendig skjæreretningen med "+" og "-" tastene til ønsket justering er oppnådd.

3.5.13 Kantklipping (Border cut)

"Kantklipping"-deling, hvis den er aktivert, muliggjør kutting av hagekanten og områder som ikke klippes. Kantklippingen utføres av robotgressklipperen etter at den har klippet ferdig det programmerte arbeidsområdet.

Prosedyre:

1. Aktiver “kantklipping” funksjonen fra menyen “innstillinger” i appen. Det er mulig å aktivere funksjonen separat for hver programmert virtuell sone eller klippefri sone.

3.5.14 Regnsensor

Med “Regnsensor” funksjonen kan du aktivere eller deaktivere regnsensoren på robotgressklipperen.

Prosedyre:

1. Aktiver funksjonen fra menyen “innstillinger” i appen.

3.5.15 Programvareoppdatering (Firmware Update)

Produktfastvareoppdateringer, hvis tilgjengelig, varsles på produktvisningssiden i "Garasje".

3.5.16 Profil / Valg av foretrukket forhandler / Meldinger

Fra "Profil"-delen kan du endre kontodetaljene dine og endre passordet ditt.

Avsnittet "Dealer" lar deg velge din lokale forhandler.

I avsnittet "Meldinger" kan du få se meldinger\informasjon.

3.5.17 Endring eller sletting av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås

Du kan endre den virtuelle omkretsen av de forskjellige sonene på to måter:
- Sletting av element: elementet er fullstendig slettet og en ny post er nødvendig.
- det er mulig å redigere kun en del av elementet uten å slette det helt.

Hvis det er nødvendig å endre overføringsrutene eller områdene som skal unngås, må du slette dem og deretter registrere dem på nytt.

Prosedyre:
1. Hvis du vil slette et kartelement, velger du det fra menyen App-innstillinger og trykker på "slett"-knappen.
2. For å endre den virtuelle omkretsen, velg ønsket virtuell sone fra appens «Innstillinger»-meny og trykk på «Rediger»-knappen. Følg deretter veiviseren via appen.

3.5.18 Angi prioritet for kutting av hageområder

De forskjellige virtuelle områdene i hagen er kuttet i den rekkefølgen de er registrert.

Klippeprioriteten for de enkelte sonene kan endres for å endre klipperekkefølgen.

Prosedyre:

1. Velg ønsket virtuell skjæresone fra «Innstillinger»-menyen i appen og dra den til ønsket posisjon i sonelisten.

MERK: For hvert område av hagen er også prosentandelen av fullføring av kuttet angitt, og identifiserer dermed områdene som allerede er fullstendig klippet og progresjonen til området som for øyeblikket kuttes.

3.5.19 Midlertidig sone uten klipping (hvis tilgjengelig)

Funksjonen «midlertidig sone uten klipping» gjør det mulig å midlertidig utelukke en del av hagen fra klippeområdet. Det valgbare området skal være en del av omkretsen mellom to brukervalgte punkter A og B og det rette segmentet som forbinder dem. Det valgte området kan ikke krysse overføringsbaner.
Robotgressklipperen vil ikke gå inn i den ekskluderte sonen før den angitte tiden har gått, men vil fortsette å arbeide i andre deler av hagen.

Prosedyre:

1. Velg funksjonen fra menyen "innstillinger" i appen.
2. Følg den veiledede prosedyren via appen for å velge den delen av hagen som skal ekskluderes og angi ønsket varighet.

3.5.20 Hold deg unna (Stay Away) (hvis tilgjengelig)

Med funksjonen "Hold deg unna" (Stay Away) kan en del av hagen midlertidig utelukkes fra klippeområdet. Det valgbare området er en brukervalgt sirkel med radius sentrert på GPS-posisjonen til den mobile enheten, eller et valgt punkt på det virtuelle kartet. Det valgte området kan ikke krysse overføringsbaner.
Robotgressklipperen vil ikke gå inn i den ekskluderte sonen før den angitte tiden har gått, men vil fortsette å arbeide i andre deler av hagen.

Prosedyre:
1. Velg funksjonen fra menyen "innstillinger" i appen.
2. Følg den veiledede prosedyren via appen for å velge den delen av hagen som skal ekskluderes og angi ønsket varighet.

MERK: Hvis du bruker mobilenhetens GPS-posisjon til å angi sentrum av sirkelen, avhenger plasseringen av det punktet, og dermed området uten kutt, av nøyaktigheten til GPS-signalet mottatt fra mobilenheten, som vanligvis er + /- 5 meter.

4. DRIFT

Krav og påbud:
- Installasjon av satellittreferansestasjonen, om nødvendig (se avsn. 3.4).
- Gressets starthøyde i driftsområdet til robotgressklipperen: 20-95 mm.
- Oppladede batterier (Se avsn. 4.5).
- Programmering av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås (Se avsn. 3.5.7).
- Klippehøyde justert på riktig måte (Se avsn. 4.7).

4.1 KOMPONENTER FOR IDRIFTSSETTING

1. Flyttbar enhet (ikke inkludert) (Fig. 4.C).
2. Batterier (følger med ved kjøp av maskinen) (Fig. 4.B).
3. Lader (inkludert i maskinen) (Fig. 4.A).
4. Fjernkontroll (tilbehør - ikke inkludert) (Fig. 4.D).

4.2 KONTROLL AV SIKKERHETSENHETENE FOR OPPSTART AV ROBOTGRESSKLIPPEREN

For oppstart av robotgressklipperen er det nødvendig å programmere de virtuelle grensene, overføringsbanene og områdene som skal unngås (se avsn. 3.5.7).

Krav og påbud:
- Sikkerhetsnøkkel

Prosedyre:
1. Kontroller at sikkerhetsnøkkelen er satt inn. Hvis den er tatt ut, vil ikke robotgressklipperen starte.
2. Kontroller at stoppknappen **"STOP"** ikke er aktiv. Hvis den trykkes på, stopper den robotgressklipperen og åpner vernedekselet på kontrollkonsollen.
3. Kontroller at robotgressklipperen er plassert riktig på bakken. I tilfelle overdreven helling (≥ 27 %) eller heving, vil hellingssensorene (hellingsmåler) stanse robotgressklipperen.

4.3 MANUELL DRIFT AV ROBOTGRESSKLIPPEREN

I denne modusen utfører robotgressklipperen en arbeidssyklus, går tilbake til oppstartspunktet og blir der til neste manuelle start.

For å bruke maskinen er det nødvendig å programmere de virtuelle grensene, overføringsbanene og områdene som skal unngås (se avsn. 3.5.7).

Prosedyre:
1. Plasser robotgressklipperen innenfor omkretsen av installasjonen.
2. Trykk på **"STOP"** knappen (Fig. 2.D) for å åpne dekselet (Fig. 3.A) og gå inn på kommandokonsollet (Fig. 3.B).
3. Trykk på **"ON/OFF"** knappen (Fig. 3.E) i 5 sekunder for å skru på robotgressklipperen.
4. Trykk på knappen **"VELG MODUS"** (Fig. 3.F), helt til det ene ikonet **"ENKEL ARBEIDSSYKLUS"** blinker (Fig. 3.L).
5. Trykk på **"BEKREFT"** knappen (Flg. 3.G). Ikonet (Fig. 3.L) lyser fast for å bekrefte operasjonen.
6. Lukk dekselet (Fig. 3.A).
7. Robotgressklipperen starter arbeidet.

MERK: etter å ha trykket på knappen "**BEKREFT**", trykk på knappen "**MODUSVALG**". De tilhørende ikonene for de valgte funksjonene begynner å blinke igjen, og ber om bekreftelse av funksjonen som nettopp er valgt. Trykk på **"BEKREFT"** knappen. Ikonene tennes på nytt med fast lys.

ADVARSEL:
Hvis dekselet åpnes, både i løpet av arbeidet, blinker ikonene for de valgte funksjonene, for å indikere at det er nødvendig å bekrefte operasjonen før dekselet lukkes. Hvis dekselet lukkes uten å trykke på "BEKREFT"-knappen, vil ikke roboten utføre noen operasjon før brukeren gir en ny kommando.

4.4 BESKRIVELSE AV KOMMANDOENE SOM FINNES PÅ ROBOTGRESSKLIPPEREN

Liste over kommandoer, indikatorer og deres funksjon:

- **"STOP"** knapp (Fig. 2.D): den brukes til sikkerhetsstopp for robotgressklipperen.
- **"SIKKERHETSSOPP" -** NØDKNAPP (Fig. 2.E): lardeg stoppe maskinen umiddelbart i en nødsituasjon. Knappen har to posisjoner:



1. Aktivering: ved å trykke på nødknappen stopper motorene på klippeenhetene og trekkontrollen.



2. Aktivering på nytt: vri nødknappen i retning med klokken for å gjenopprette alle funksjonene. For å starte maskinen må startprosedyren gjentas med bryteren (avsn. 4.2).

MERK: Med nødknappen aktivert er det ikke mulig å starte maskinen.

VARSEL:
Nødknappen skal aldri brukes som en vanlig metode for å stoppe maskinen.

- **"SIKKERHETSNØKKEL"** (Fig. 3.C): brukes til sikkerhetsstenging av robotgressklipperen.
- **"ON/OFF"** knapp (Fig. 3.E): brukes til å slå robotgressklipperen av og på og til å tilbakestille alarmene.
- **"VELG MODUS"** knapp (Fig. 3.F): den brukes til å velge driftsmodus for robotgressklipperen og for å tvinge den tilbake til oppstartspunktet.
- **"BEKREFT"** knapp (Fig. 3.G): brukes til å bekrefte innstilt driftsmodus.
- Lysende ikon **"PROGRAMMERT KLIPPING"** (Fig. 3.I): brukes til å vise innstillingen for det planlagte programmet (hvis tilgjengelig).
- Lysende ikon **"ENKEL KLIPPING"** (Fig. 3.L): brukes til å vise innstillingen for den enkelte arbeidssyklusen.
- Lysende ikon **"RETUR TIL OPPSTARTSPUNKT"** (Fig. 3.H): brukes til å vise innstillingen for tvungen retur til robotgressklipperens ladebase.
- **"BLUETOOTH®"**-knapp (Fig. 3.M): skal kun brukes av servicesenteret for diagnostisering.
- Lysende **"ALARM"** ikon (Fig. 3.N): brukes til visning av alarmtilstander.
- Lysende **"BATTERI"** ikon (Fig. 3.O): brukes til å vise batteriladingen.

4.4.1 Sikker stans - Stoppknapp

"**STOP**" knappen er en kommando som stopper robotgressklipperen under trygge forhold, uansett driftstilstand.

Prosedyre:
1. Trykk på "**STOP**" knappen mens robotgressklipperen er i bevegelse eller allerede er stanset.
2. Ved å trykke på "**STOP**" knappen stopper robotgressklipperen og dekselet åpnes som gir tilgang til de andre robotkommandoene.

4.4.2 Sikker avskruing - sikkerhetsnøkkel

Sikkerhetsnøkkelen lar deg slå av robotgressklipperen på en sikker måte ved å koble den ut.



PÅBUD:
Fjern alltid sikkerhetsnøkkelen før enhver rengjøring, transport og vedlikehold.

Prosedyre:
1. Trykk på "**STOP**" knappen for å åpne dekselet og få tilgang til kommandokonsollen.
2. Trykk på avskruingsknappen i noen sekunder og vent til LED-en på samme knapp slås av.
3. Først etter at LED-en slukker, kobler du fra sikkerhetsnøkkelen for å slå av robotgressklipperen under sikre forhold. Oppbevar sikkerhetsnøkkelen på et trygt sted.
4. Etter å ha utført vedlikeholdsoperasjonene, sett inn sikkerhetsnøkkelen for å kunne slå på robotgressklipperen.

4.4.3 Påskruing og avskruing - ON/OFF knapp

"**ON/OFF**" knappen: brukes til å slå robotgressklipperen manuelt av og på.

Prosedyre:
1. Trykk på "**STOP**" knappen for å åpne dekselet og få tilgang til kommandokonsollen.
2. Trykk på "**ON/OFF**" knappen i 5 sekunder for å skru på robotgressklipperen.

MERK: For å slå på robotgressklipperen må sikkerhetsnøkkelen settes inn.

MERK: Ved aktive alarmer, kan alarmene tilbakestilles med et dobbelttrykk på "**ON/OFF**"-knappen.

4.4.4 Valg av planlagt program / tvungen retur til ladebasen - Knapp for modusvalg

Robotgressklipperen oppfører seg ut fra de mulighetene som er beskrevet herunder.

VALG AV TASTATUR OG ROBOTENS DRIFT

ENKEL ARBEIDSSYKLUS

Robotgressklipperen utfører en tvungen arbeidssyklus og går tilbake til oppstartspunktet.
Robotgressklipperen blir i ladebasen helt til brukeren griper inn for hånd.



RETUR TIL OPPSTARTSPUNKT

Robotgressklipperen returnerer til oppstartspunktet.
Robotgressklipperen blir i ladebasen helt til brukeren griper inn for hånd.



Prosedyre:
1. Trykk på "**STOP**" knappen for å åpne dekselet og få tilgang til kommandokonsollen.
2. Trykk på knappen "**MODUSVALG**" helt til ikonene knyttet til de funksjonene som man ønsker å aktivere blinker. Ikonene knyttet til funksjonene blinker.
3. Trykk på **"BEKREFT"** knappen. Ikonene knyttet til de valgte funksjoenen lyser fast for å bekrefte operasjonen.

4. Lukk dekselet.
5. Robotgressklipperen vil begynne å fungere i henhold til innstilt modus.

MERK: Hvis du, etter å ha trykket på knappen "**BEKREFT**", trykker på knappen "**MODUSVALG**", begynner de tilhørende ikonene for de valgte funksjonene å blinke igjen, og ber om bekreftelse av funksjonen som nettopp er valgt. Trykk på "**BEKREFT**" knappen. Ikonene tennes på nytt med fast lys.

ADVARSEL:
Hvis dekselet åpnes, både i løpet av arbeidet og med roboten i oppstartspunktet, blinker ikonene for de valgte funksjonene, for å indikere at det er nødvendig å bekrefte operasjonen før dekselet lukkes. Hvis dekselet lukkes uten å trykke på "BEKREFT"-knappen, vil ikke roboten utføre noen operasjon før brukeren gir en ny kommando.

MERK: Dersom batteriet er flatt, vil batteriikonet blinke med rød farge for å indikere at det ikke er mulig å gjennomføre handlingen.

MERK: Robotgressklipperen starter kun etter at dekselet lukkes.

4.4.5 Visning av Bluetooth®-tilstand - Bluetooth®-knapp

Robotgressklipperen styrer automatisk Bluetooth®-tilkoblingen med eksterne mobiler. Bluetooth®-tilkoblingen er tilgjengelig hele tiden mens robotgressklipperen er skrudd på. Det er kun mulig å koble til en mobil om gangen til robotgressklipper ved bruk av Bluetooth®. Robotgressklipperen kobles automatisk fra enheten når appen lukkes. "**BLUETOOTH®**"-knappen skal kun trykkes på at servicesenteret for diagnostisering.

MERK: For paring av enheten med robotgressklipperen via Bluetooth®, avsn. 3.5.3 "Paring".

4.4.6 Visning av alarmtilstand - Alarmikon

Det lysende "**ALARM**" ikonet indikerer en driftsfeil.

Prosedyre:
1. Trykk på "**STOP**" knappen for å åpne dekselet og få tilgang til kommandokonsollen.
2. Kontroller alarmstatusen ved hjelp av det røde lysikonet, som kan være fast eller blinkende.
3. Hvis ikonet (N) ikke skrur seg av, slå av robotgressklipperen ved å bruke "**ON/OFF**"-knappen, vent noen sekunder og slå deretter robotgressklipperen på igjen med "**ON/OFF**"-knappen. Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer.

MERK: Detaljene om avvikene kan ses i appen.

MERK: Enkelte feiltyper kan tilbakestilles eksternt via appen.

MERK: Enkelte feiltyper kan ikke tilbakestilles eksternt, men må tilbakestilles ved hjelp av robotklipperens tastatur, i samsvar med den europeiske sikkerhetsstandarden EN-50636.

4.5 LADING AV BATTERIET

MERK: Ladingen må utelukkende skje via batteriladeren (Fig. 4.A). Andre ladesystemer kan påføre batteriet uopprettelig skade.

MERK: Anbefalt ladetemperatur er 4-40 °C.

4.5.1 Visning av batteriets lading - Batteri-ikon

Det lysende "**BATTERI**" ikonet lar deg se batteriets ladestatus.

Prosedyre:

1. Trykk på "**STOP**" knappen for å åpne dekselet og få tilgang til kommandokonsollen.
2. Kontroller batteriets ladestatus ved hjelp av lysikonet:
   - Blått ikon: batteriet er fulladet (batterinivå > 40 %).
   - Rødt ikon: batteriet er nesten utladet (batterinivå 15- 40 %).
   - Rødt blinkende ikon: batteriet er utladet (batterinivå < 15 %).
3. Dersom robotgressklipperen lades, blinker lysikonet (Fig. 3.O) blått.

MERK: Hvis, når man trykker på en knapp, batteriikonet (Fig. 3.O) blinker raskt med rødt lys ved å trykke på en kommando, kan ikke operasjonen utføres, og det vil være nødvendig å lade batteriet manuelt (Se avsn. 4.5.3).

4.5.2 Lading av maskinens indre batterier

Prosedyren **"LADING AV BATTERI"** gjør det mulig å lade robotgressklipperen:

1. Plasser robotgressklipperen i nærheten av en stikkontakt.
2. Trykk på **"STOP"** knappen (Fig. 2.D) for å åpne dekselet (Fig. 3.A) og gå inn på kommandokonsollet (Fig. 3.B).
3. Ta ut nøkkelen (Fig. 3.C).
4. Koble batteriladeren til batteriladeren som følger med (Fig. 4.A) med en spesiell bajonett for feste av den respektive kontakten (Fig. 9.A).
5. Koble batteriladeren til strømnettet ved å sette inn den respektive pluggen (Fig. 9.B).
6. Det lysende **"BATTERI"** ikonet (Fig. 3.O) blinker blått, robotgressklipperen lades.
7. Lukk dekselet (Fig. 3.A).
8. La robotgressklipperen lade helt til batteriene er ferdig oppladet.
9. Når lading er komplett, koble fra batteriladeren fra ladestikkontakten.
   - Roter kontaktringeni retning mot klokken (Fig. 9.C);
   - Ta ut kontakten (Fig. 9.D).

Under lading blinker batteriindikatorlampene (Fig. 3.O) på en progressiv måte. Når hver enkelt ladeterskel er nådd, lyser den respektive LED-en kontinuerlig, mens de andre fortsetter å blinke.

MERK: Lading av batteriene før vinteroppbevaring må utføres som angitt i avsn.6.2.

4.5.3 Lading av batteriet utenfor maskinen under sikre forhold

Batteriet kan lades uavhengig med samme lader som brukes til å lade maskinen:

1. Ta ut batteriet fra maskinen (Fig. 11.E);
2. Plasser batteriet på et tørt, trygt og stabilt sted,
3. Fjern gummibeskyttelseshetten på kontakten,
4. Koble batteriladeren til strømnettet ved å sette inn den respektive pluggen,
5. Koble batteriladeren som følger med batteri til ladekontakten, med passende bajonett som fester den respektive kontakten. Se brukerhåndboken for batteriet.

MERK: Under lading er alle maskinfunksjoner deaktiverte.

VARSEL:
Ikke lad opp det enkelte batteriet ombord i maskinen.

MERK: Robotgressklipperens batteri er et forgjengelig element, og ladekapasiteten reduseres over tid, noe som reduserer robotgressklipperens arbeidsautonomi uten at det går på bekostning av driften.

4.6 SETTE INN OG FJERNE BATTERIENE FRA MASKINEN

VARSEL:
Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8).

4.6.1 Sette inn batteriene

1. Åpne batterirommet (Fig. 10). Maskinen slår seg av automatisk når batteripanseret åpnes.
2. Sett batteriet inn i sporet (Fig. 11.A).
3. Koble til kontakten på maskinen ved å trykke den helt inn (Fig. 11.B).
4. Lukk batterirommet (Fig. 10).
5. Start maskinen på nytt for å arbeide.

4.6.2 Ta ut batteriene

1. Åpne batterirommet (Fig. 10).
2. Roter kontaktringen i retning mot klokken (Fig. 11.C).
3. Ta ut kontakten (Fig. 11.D).
4. Ta ut kontakten fra setet (Fig. 11.E).
5. Lukk batterirommet (Fig. 10).

4.7 JUSTERING AV KLIPPEHØYDEN

Prosedyren for "**REGULERING AV KLIPPEHØYDEN**" beskriver hvordan du regulerer høyden på klippebladet. For å justere klippehøyden, følg den veiledede prosedyren i APPEN.

VARSEL:
Ikke berør klippeenheten mens du justerer klippehøyden.

VARSEL:
For å garantere at reguleringsystemet for bladenes klippehøyde fungerer på riktig måte, må du forsikre deg om at det ikke samler seg opp rester av grass og skitt i nærheten av bladene og belgen som beskytter klippebladmotoren.

4.8 VIDEOKAMERAMODUL, LIDAR-SENSOR MODUL OG ULTRALYDMODUL

Ved bruk av videokameramodulen (Fig.22.A), lidar-modulen og ultralyd-modulen (se avsn.2.2) kan robotklipperen gjenkjenne hindringer innenfor arbeidsområdet og kanten av klippeområdet, for å unngå eventuelle hindringer i arbeidsområdet og forbedre navigasjonsytelsen (Fig. 22).

Prosedyre:

1. Følg veiviseren i appen "Stiga.GO" for å justere driftsparametrene til kameramodulen, lidar-modulen, ultralyd-modulen og aktivere tilbehørsfunksjoner.

MERK: For å beskytte personvernet ditt, behandles bildene og videoene som tas opp av kameramodulen under drift i sanntid av robotklipperen og lagres ikke i robotklipperens interne minne.

MERK: Gjenkjenningsgraden av hindringer og kanter på arbeidsområdet avhenger av mange faktorer: objektets form og størrelse, lysforhold, hvor ren og slitt linsen er, gresstype, værforhold osv.

MERK: Hvis gresshøyden er for høy, kan videokameramodulen tolke vegetasjonen som en hindring. Hvis robotklipperen stadig stopper eller endrer retning på grunn av høyt gress, må du redusere gresshøyden med en vanlig gressklipper.

MERK: Hold alltid kameramodulens linse ren for å sikre nøyaktig drift av visjonssystemet.

VARSEL:
Videokameramodulen kan kanskje ikke oppdage objekter hvis de er fullstendig omgitt eller dekket av vegetasjon, for eksempel i høyt, tykt gress.

VARSEL:
Ikke se direkte inn i LED-lyset på kameramodulen. Dette kan være synsskadelig.

4.9 DRIFT AV SATELITTREFERANSESTASJONEN - LYSENDE VARSELLAMPE FOR TILSTANDSINDIKATOR (HVIS INSTALLERT)

Satelittreferansestasjonen er utstyrt med en lysende varsellampe (R) i delen under (Fig. 21), som lyser opp som følger:

- Avskrudd varsellampe: satelittreferansestasjonen er frakoblet strømmen, eller varsellampen har blitt deaktivert via APP-en.
- Blinkende varsellampe: satellittskanning pågår, vennligst vent noen minutter til stasjonen er klar. På dette tidspunktet er det ikke mulig å registrere en virtuell perimeter eller starte robotgressklipperen til å fungere. Dersom varsellampen fortsetter å blinke lenge (mer enn 30 min.), er ikke stasjonen installert på riktig måte. Installer stasjonen på nytt ved å følge indikasjonene beskrevet i avsn. 3.4.2.
- Grønn fast varsellampe: Referansestasjonen er klar til bruk. Det er mulig å registrere en virtuell perimeter eller starte robotgressklipperen til å fungere.
- Blinkende guk varsellampe: Referansestasjonen er ikke koblet til mobilnettverket. Det er ikke mulig å registrere en virtuell perimeter eller starte robotgressklipperen. Forsikre deg om å ha fullført tilknytningsfasen for produktet via appen (se avsn. 3.5). Dersom problemet vedvarer, må du starte referansestasjonen på nytt (koble den fra strømnettet og koble den til på nytt etter 30 sek.)

Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer.

- Rød blinkende varsellampe: finnes en feil på referansestasjonen. Ta kontakt med et servicesenter.

5. VEDLIKEHOLD

VARSEL:
Bruk kun originale reservedeler.

VARSEL:
Ikke tukle med, fjerne, unnvike eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.

VARSEL:
Kuttefare for hender og føtter.
Bruk vernehansker- og sko for å unngå ulykker.

VARSEL:
Fare for støv i øynene.
Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.

ADVARSEL:
Hvis du bruker for mye vann kan dette føre til infiltrasjon som kan skade de elektriske komponentene.

FORBUD:
Ikke bruk vannstråler under trykk.

FORBUD:
For ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene på ugjenkallelig vis, må ikke roboten legges i vann, verken delvis eller fullstendig.

FORBUD:
Ikke vask de innvendige delene på roboten for ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene.

FORBUD:
Bruk ikke løsemiddel eller bensin da dette kan skade de lakkerte overflatene og plastdelene.

FORBUD:
Bruk kun en myk, lett fuktig klut for å rengjøre videokameramodulens linse og sensorene generelt. Ikke bruk børster, skraper, slipende svamper eller kjemiske løsemidler under noen omstendigheter.

5.1 PLANLAGT VEDLIKEHOLD

Sørg for å rengjøre produktet regelmessig og bytte ut slitte deler for bedre bruk og lengre levetid.
Utfør inngrepene med den hyppigheten som er angitt i tabellen.

HYPPIGHET	KOMPONENT	TYPE INNGREP	REFERANSE
Før hver bruk og minst hver 8. arbeidstime	Klippeblad	Rengjør knivbladet og kontroller om det er godt slipt.	Se avsn. 5.3
		Hvis klippebladet er bøyd på grunn av støt eller dersom det er slitt, skal det skiftes ut.	Ta kontakt med et autorisert service-senter
	Ladekontakter	Rengjør og fjern eventuelle oksideringer.	Se avsn. 5.3
	Videokameramodul og sensorer	Rengjør linsen	Se avsn. 5.3
Hver måned eller hver 100. klippetime	Robotgressklipper	Foreta rengjøringen	Se avsn. 5.3
	Strømledninger	Sjekk for slitasje eller forringelse, og bytt dem ut om nødvendig	Ta kontakt med et autorisert service-senter
På slutten av klippesesongen eller hver sjette måned hvis robotgressklipperen ikke brukes	Batterier	Utfør ladingen for før-oppbevaring av batteriet	Se avsn. 5.4

Det er nødvendig å utføre årlig service på et autorisert servicesenter for å holde robotgressklipperen i god stand.
Servicen må inkludere en rekke kontroller, derav:

- innvendig og utvendig rengjøring av robotgressklipperen;
- generell kontroll av robotgressklipperens tilstand;
- utskifting av slitte deler;
- kontroll av batteriets tilstand;
- kontroll av tiltrekkingsmomentene;
- kontroll og mulig utskiftning av slag- og løftekinematikk og deres beskyttende belger;
- kontroll og, om nødvendig, skift ut gummibelgen som beskytter klippebladmotoren for å opprettholde de spesifikke vernene mot vanninfiltrasjoner;
- utskifting av tetningspakningene ved batterirommet for å opprettholde spesifikasjonene for vern mot vanninfiltrasjoner.

MERK: eventuelle feil på grunn av manglende gjennomføring av årlig service blir ikke dekket av garantien.

5.2 VEDLIKEHOLD AV KLIPPEENHETEN

VARSEL:
Ikke ta på klippeenheten før tenningsnøkkelen er tatt ut og klippeenheten har stoppet helt. Vær forsiktig fordi klippeinnretningen kan bevege seg, selv om nøkkelen er fjernet (for batterimodeller).

ADVARSEL:
Alle oppgaver med klippeinnretningene (demontering, sliping, balansering, gjenmontering og/eller bytting) er krevende arbeid som forutsetter spesialkompetanse, foruten bruk av særskilt utstyr. Av sikkerhetsmessige årsaker skal derfor disse alltid utføres ved et spesialverksted.

ADVARSEL:
Skift alltid ut klippeinnretningen hvis den er skadet, skreiv eller slitt, sammen med skruene som følger med, for slik å opprettholde balanseringen.

VIKTIG *Bruk alltid originale klippeinnretninger, ved å gjengi koden som indikeres i tabellen "Tekniske Data" og i kapittelet "Etterspurt tilbehør".*

5.3 RENGJØRING

5.3.1 Rengjøring av produktet

VARSEL:
Kuttefare for hender og føtter.
Bruk vernehansker- og sko for å unngå ulykker.

VARSEL:
Fare for støv i øynene.
Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.

• Krav og påbud:

- Svamp
- Nøytral såpe
- Børste
- Vann
- Tørr klut
- Hansker
- Vernebriller



PÅBUDT MED VERNEHANSKER:
Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.



PÅBUDT MED ØYEVERN:
Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.

• Generelle indikasjoner:

Etter hver bruk må man utføre rengjøring ved å følge følgende instruksjoner: (Fig. 12).

- Ikke bruk vannsprut, og unngå å væte batteriene og elektriske deler.
- Fjern gressrester og gjørme som er samlet inne i chassis.
- Pass alltid på at luftinntakene er fri for partikler.

- Ikke bruk sterke væsker til rengjøringen av rammen.
- Hold maskinen fri for gressrester, løv eller overflødig fett for å redusere risikoen for brann.
- Løft opp panseret og rengjør skitt eller gressrester som samler seg oppå batteriene med trykkluft.

• Prosedyre:

1. Trykk på "**STOP**" knappen for å stoppe robotgressklipperen, åpne vernedekselet.
2. Koble fra strømnettet.
3. Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8).
4. Rengjør alle utvendige overflater på robotgressklipperen med en svamp som er fuktet med lunkent vann og nøytral såpe.
5. Rengjør kameramodulens linse, lidar- og ultralyd-sensorene med en myk klut, og vær forsiktig så du ikke riper glassoverflaten.



ADVARSEL:
Hvis du bruker for mye vann kan dette føre til infiltrasjon som kan skade de elektriske komponentene.



ADVARSEL:
Ikke tukle med, fjerne, unnvike eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.



FORBUD:
Ikke bruk vannstråler under trykk.



FORBUD:
For ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene på ugjenkallelig vis, må ikke roboten legges i vann, verken delvis eller fullstendig.



FORBUD:
Ikke vask de innvendige delene på roboten for ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene.



FORBUD:
Bruk ikke løsemiddel eller bensin da dette kan skade de lakkerte overflatene og plastdelene.



FORBUD:
Ikke bruk børster, skraper, slipende svamper eller kjemiske løsemidler under noen omstendigheter for å rengjøre kameramodulens linse, lidar- og ultralyd-sensorene for ikke å ripe opp eller skade glassoverflaten.

6. Fjern gjørme og skitt fra drivhjulene.
7. Rengjør undersiden av robotgressklipperen (klippebladområdet, for- og bakhjulene). Bruk en passende børste for å fjerne skorper og/eller skitt som kan hindre at robotgressklipperen fungerer. Fullfør rengjøringen med en fuktig svamp.
8. Rengjør kontakten ved batteriladeren.

5.4 VEDLIKEHOLD OM VINTEREN OG BATTERIOPPBEVARING

Prosedyre:

1. Rengjør robotgressklipperen (Se avsn. 5.3).
2. Oppbevar robotgressklipperen i horisontal posisjon på et tørt sted der den ikke kan fryse, mens du forsikrer deg om at den er avskrudd og at sikkerhetsnøkkelen har blitt tatt ut fra robotgressklipperen.
3. Koble satellittreferansestasjonen (hvis installert) fra strømnettet.

MERK: Hvis du ønsker å fjerne satellittreferansestasjonen fra installasjonsstedet om vinteren, må du sørge for at deres posisjon forblir nøyaktig den samme når de monteres igjen. Hvis det har blitt installert en satellittreferansestasjon og denne flyttes, er det nødvendig å omprogrammere de virtuelle grensene, overføringsveiene og områdene for å unngå via appen.

5.5 SKIFTE UT BATTERIENE

Batterilevetiden avhenger av klippesesongens lengde og hvor mange timer robotklipperen brukes om dagen. En lang klippesesong eller mange timers bruk vil kreve oftere utskiftning av batteriene.
Utskiftning av batteriet skal kun utføres av PERSONELL FRA STIGAS TEKNISKE ASSISTANSE.
Hvis du trenger å bytte batteri, kontakt et servicesenter eller din forhandler.

MERK: Robotgressklipperens batteri er et forgjengelig element, og ladekapasiteten reduseres over tid, noe som reduserer robotgressklipperens arbeidsautonomi uten at det går på bekostning av driften.

6. TRANSPORT, OPPBEVARING OG KASSERING

6.1 TRANSPORT



PÅBUD:
Robotgressklipperen må slås av på en sikker måte før den løftes eller transporteres.



ADVARSEL:
Kontroller at det ikke finnes leker, verktøy, grener, klær eller andre gjenstander på plenen som kan skade utstyret.

MERK: Vi anbefaler å bruke originalemballasjen for transport over lange avstander.

Prosedyre:
Gjør følgende når maskinen flyttes manuelt:
1. Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8).
2. Rengjør robotgressklipperen (Se avsn. 5.3.1).
3. Sett klippeenheten i høyeste posisjon.
4. Skru av maskinen og ta ut tenningsnøkkelen.
5. Sørg for at man er i en flat posisjon.
6. Koble fra trekkraften, med henvisning til avsn. 2.9 (Fig. 1.L).
7. For å flytte maskinen, bruk de bakre forankringshåndtakene (Fig. 14).



VARSEL:
Ikke bruk disse punktene for å løfte maskinen.

Gjør følgende ved transport av maskinen på et kjøretøy eller tilhenger:
1. Bruk adkomstramper med tilstrekkelig bredde, lengde og styrke for vekten og dimensjonene til.
2. Hev klippeplaten til maksimal klippehøyde via appen.
3. Når den er ladet, slå av maskinen ved å ta ut nøkkelen.
4. Fest maskinen til kjøretøyet med de to krokene foran og de to krokene bak (Fig. 13). Ikke fest maskinen til elementer som kan bli skadet.

SIKKERHETSINSTRUKSER:
Hvis du føler at du ikke er i stand til å utføre håndtering eller transport på en sikker måte, kan du kontakte servicesenteret.

6.2 OPPBEVARING

Robotgressklipperen må oppbevares liggende med sikkerhetsnøkkelen tatt ut, på et tørt og frostfritt sted etter at du har rengjort og ladet batteriet om vinteren. Koble satellittreferansestasjonen (hvis installert) fra strømnettet under lange perioder med inaktivitet.

Når maskinen skal oppbevares lengre enn 30 dager:
- la maskinen kjøle seg ned.
- fjern batteriene og oppbevar batteriet på et tørt og kjølig sted.
- rengjør maskinen grundig.
- kontroller at det ikke finnes skader på maskinen.

Kontakt eventuelt et autorisert servicesenter.

Når maskinen skal settes i drift igjen:
- Klargjør maskinen som angitt i Kapittel 4.2.

6.3 KASSERING

Prosedyre:
1. Kasser emballasjen på en bærekraftig måte i passende oppsamlingsbeholdere eller lever inn til egne miljøstasjoner som er autorisert for innsamling.
2. Kasser robotgressklipperen i samsvar med lokale forskrifter.
3. Kontakt aktuelle anlegg for resirkulering og kassering, da robotgressklipperen er klassifisert som WEEE (Waste of Electrical and Electronic Equipment).
4. Kasser gamle eller utslitte batterier på en bærekraftig måte i passende oppsamlingsbeholdere eller lever inn til egne miljøstasjoner som er autorisert for innsamling.

7. PROBLEMLØSNING

VARSEL:
Stans robotgressklipperen og sett den på plass på en trygg måte (Se avsn. 2.8).

Nedenfor finnes en liste over de vanligste avvikene som kan oppstå i løpet av arbeidsfasen.

MERK: Ytterligere tips og feilsøkingsprosedyrer er tilgjengelige i Stigo.GO-appen.

PROBLEM	ÅRSAKER	LØSNINGER
Unormale vibrasjoner. Robotgressklipperen bråker.	Klippeenhet ødelagt.	Skift ut ødelagte komponenter (Se avsn. 5.1).
	Klippeenheten er tilstoppet av rester (bånd, tau, plastdeler, etc.).	Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8). Ta løs klippeenheten.
	Robotgressklipperen har blitt startet med tilstedeværelse av uforutsette hindringer (greiner som har falt ned, gjenglemte gjenstander etc.).	Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8). Fjern hindringene og start roboten på nytt.
	Feil på elektromotoren.	Bytt ut motoren, kontakt et servicesenter.
	For høyt gress.	Øk klippehøyden (Se avsn. 4.7).
På tastaturet er Warning-varselet tent.	Varsler forhold av feil/skade.	Se appen for mer info.
Robotgressklipperen stopper midlertidig i arbeidsområdet.	Svakt GPS-signal	Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer.

PROBLEM	ÅRSAKER	LØSNINGER
Arbeidsområdet blir ikke fullstendig klippet.	Klippeblad med skorper og/eller rester.	Stans gressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 2.8). Rengjør klippeinnretningen.
	Arbeidsområdet er for stort i forhold til robotgressklipperens kapasitet.	Reduser arbeidsområdet (Se Tekniske opplysninger Kap. 8).
	Batteriene er i ferd med å ende sin livssyklus.	Skift ut batteriene med originale reservedeler (Se avsn. 5.5).
	Batteriene lader seg ikke opp fullstendig.	Rengjør og fjern eventuell oksidering fra kontaktpunktene (Se avsn. 5.3). Lad batteriene.

8. TEKNISKE DATA

SPESIFIKASJONER	modell SRHB01 (se produktetiketten)	
Mål (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot uten klippeplate	
	1012 x 725 x 2300 robot med klippeplate	
Robotgressklipperens vekt [kg]	330 (ta høyde for 6 batterier og klippeplaten)	
Klippehøyde (Min-Maks) [mm]	20 - 95	
Klippehastighet [rpm]	3800	
Fremdriftshastighet [km/t]	5	
Maksimal helling	27 %	
Maksimal helling langs omkretsen	20 %	
Type klippesystem	3 knivblad	
Påvist lydeffektnivå [dB (A)]	98,68	
Usikkerhet om støyutslipp [dB (A)]	0,83	
Garantert lydeffektnivå [dB (A)]	100	
Artikkelnummer for klippeinnretning	182004385/0	
Robotgressklipper IP-klassifisering	IP64	
Omgivelsestemperatur for robotgressklipper [° C]	0 ÷ 50	
Batterimodell	Type: BT 40 Li 56 (*) Modell: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Celletype: 14S8P	
Batterilader: Modell: 18 A - EU-støpsel P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimal ladetid (ett batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimal ladetid (to batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Batterilader: Modell: 18 A - UK-støpsel P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimal ladetid (ett batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimal ladetid (to batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPESIFIKASJONER	modell SRHB01 (se produktetiketten)	
Batterilader: Modell: 30 A - EU-støpsel P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimal ladetid (ett batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimal ladetid (to batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Batterilader: Modell: 30 A - UK-støpsel P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimal ladetid (ett batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimal ladetid (to batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Tilkobling	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigasjonsteknologi	AGS, GNSS-RTK	

SPESIFIKASJONER	modell SRHB01
Effektklasse RF-moduler	Bluetooth LE Utgangseffelt - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasse E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klasse E2 - 26 dBm; 4G - Klasse 3 - 23dBm
Frekvensområde - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvensområde 2400 - 2483,5 MHz
Frekvensområde - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvensområde - 4G	Bånd 1 (2100 MHz); Bånd 2 (1900 MHz); Bånd 3 (1800 MHz); Bånd 4 (2100 MHz); Bånd 5 (850 MHz); Bånd 7 (2600 MHz); Bånd 8 (900 MHz); Bånd 12 (700 MHz); Bånd 13 (750 MHz); Bånd 17 (700 MHz); Bånd 18 (850 MHz); Bånd 19 (850 MHz); Bånd 20 (800 MHz); Bånd 26 (850 MHz); Bånd 28 (800 MHz); Bånd 34 (2000 MHz); Bånd 38 (2500 MHz); Bånd 39 (1900 MHz); Bånd 40 (2300 MHz); Bånd 41 (2500 MHz); Bånd 66 (2100 MHz).
Frekvensområde - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvensområde 2412 - 2484 MHz Maksimal trekkraft < 20dBm

Bluetooth®-varemerket og -logoen er registrerte varemerker som eies av Bluetooth SIG, inc. og enhver bruk av slike merker av STIGA er underlagt lisens.

9. TILBEHØR PÅ FORESPØRSEL

MERK: følgende tilbehør kan ikke brukes ved autonom drift. De må kun brukes med radiokontroll.

1	Tilhenger	✓
2	Blad- og gressoppsamler	✓
3	Gjødsler	✓
4	Plastrulll	✓
5	Monteringskode for elektrisk klippeenhet (deck)	110CE E QF

10.GARANTI

10.1 GARANTIENS DEKNING

Garantien dekker alle defekter ved materialer og fabrikasjon som måtte oppstå i løpet av garantiperioden og som har blitt godkjent av Forhandleren fin eller et spesialisert servicesenter.
Garantiens utstrekning begrenser seg til reparasjon og utskiftning av den defekte komponenten.
Det anbefales å levere maskinen inn til et autorisert serviceverksted for vedlikehold, assistanse og kontroll av sikkerhetsanordningene en gang i året.
Garantiens utstrekning er underordnet regelmessig vedlikehold av maskinen.

Garantien dekker ikke feil som følger av:

- Manglende kjennskap til vedlagt dokumentasjon (Instruksjonshåndbok).
- Uoppmerksomhet, forsømmelse.
- Eksterne årsaker (lynnedslag, støt, forekomsten av fremmedlegemer inne i maskinen) eller ulykker.
- Uegnet bruk og montering eller som ikke er tillatt av produsenten.
- Dårlig vedlikehold.
- Endring av maskinen.
- Bruk av uoriginale reservedeler (tilpassede deler).
- Bruk av utstyr som ikke følger med, eller som ikke er godkjent av produsenten (for eks. klippeinnretning).

Dessuten dekker garantien ikke:

- Vedlikeholdsoperasjoner (beskrevet i instruksjonshåndboken).
- Normal slitasje av forbruksmaterialer som klippeinnretninger og hjul.
- Normal slitasje.
- Estetisk forringelse av maskinen på grunn av bruk.
- Støttene ved klippeinnretningene.
- Skader som følge av installasjon som ikke samsvarer med brukerhåndboken.
- Skader som følge av feil programmering av virtuelle grenser, overføringsruter og områder som skal unngås.
- Skader forårsaket av vanninfiltrasjon på grunn av bruk av høyttrykksspyler eller nedsenking i vann, for eksempel når vannpytter dannes av kraftig regn.
- Skader forårsaket av feil lagring eller feil bruk av batteriet.
- Skader forårsaket av bruk av uoriginale batterier.
- Eventuelle ekstra utgifter som er knyttet til reparasjonen under garantien, som for eksempel transport til brukeren, transport av maskinen til forhandleren, utleie av utstyr eller anrop til eksterne selskaper for alt vedlikeholdsarbeid i hagen mens maskinen er ute av drift.

Kjøperen er beskyttet av gjeldende nasjonale lover. Kjøperens lovfestede nasjonale rettigheter kan ikke på noen måte begrenses av denne garantien.

11.REGISTERTE MERKENAVN OG LISENSER

Bluetooth®-ordmerket og -logoen er registrerte varemerker som eies av Bluetooth SIG, inc. og all bruk av slike merker av STIGA er underlagt lisens.

PL

OSTRZEŻENIE!: PRZED UŻYCIEM MASZYNY, NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ NINIEJSZĄ INSTRUKCJĘ. Zachować do wykorzystania w przyszłości.

SPIS TREŚCI

1. ZASADY BEZPIECZEŃSTWA 2
   - 1.1 Ogólne ostrzeżenia dotyczące bezpieczeństwa urządzeń elektrycznych 2
   - 1.2 Informacje dotyczące bezpieczeństwa 4
   - 1.3 Dobre procedury bezpieczeństwa 6
2. WSTĘP 7
   - 2.1 wstęp ogólny 7
   - 2.2 Opis produktu 8
   - 2.3 Części składowe maszyny 8
   - 2.4 Rozpakowanie 9
   - 2.5 Montaż akcesoriów 9
   - 2.6 Montaż akcesorium przedniego 9
   - 2.7 Symbole i tabliczki (Rys. 13) 9
   - 2.8 Bezpieczne zatrzymywanie i wyłączanie kosiarki automatycznej 11
   - 2.9 Dźwignia włączania / wyłączania napędu 11
3. INSTALACJA 12
   - 3.1 Weryfikacja wymagań instalacyjnych 12
   - 3.2 Kryteria wyznaczania obszarów roboczych i tras przejazdu 13
   - 3.3 Instalacja części 15
   - 3.4 Instalacja satelitarnej stacji referencyjnej (jeśli konieczna) 15
   - 3.5 Pierwsza aktywacja kosiarki 18
4. FUNKCJONOWANIE 24
   - 4.1 Części rozruchowe 24
   - 4.2 Kontrola zabezpieczeń w celu uruchomienia kosiarki 24
   - 4.3 Ręczna obsługa kosiarki automatycznej 24
   - 4.4 Opis poleceń obecnych na kosiarce automatycznej 25
   - 4.5 Ładowanie akumulatora 27
   - 4.6 Wkładanie i wyjmowanie akumulatora z maszyny 29
   - 4.7 Regulacja wysokości koszenia 29
   - 4.8 Moduł kamery, czujniki lidar i moduł ultradźwiękowy 29
   - 4.9 Działanie satelitarnej stacji referencyjnej - kontrolka stanu (jeśli jest obecna) 30
5. KONSERWACJA 30
   - 5.1 Zaprogramowana konserwacja 31
   - 5.2 Konserwacja urządzenia tnącego 32
   - 5.3 Czyszczenie 32
   - 5.4 Konserwacja zimowa i przechowywanie akumulatora 33
   - 5.5 Wymiana akumulatorów 34
6. TRANSPORT, PRZECHOWYWANIE I UTYLIZACJA 34
   - 6.1 Transport 34
   - 6.2 Magazynowanie 35
   - 6.3 Utylizacja 35
7. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW 35
8. DANE TECHNICZNE 36
9. AKCESORIA NA ZAMÓWIENIE 37
10. GWARANCJA 38
    - 10.1 Zakres gwarancji 38
11. ZNAKI TOWAROWE I LICENCJE 38

UWAGA: Informacje zawarte w niniejszej instrukcji dotyczą modeli autonomicznych kosiarek. Jeżeli nie postanowiono inaczej, rysunki odnoszą się do modelu SRHB01.

1. ZASADY BEZPIECZEŃSTWA



NAKAZ:
Przeczytać uważnie przed użyciem i zachować w celu przyszłej konsultacji.

1.1 OGÓLNE OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH

⚠ **Przeczytać wszystkie ostrzeżenia dotyczące bezpieczeństwa, instrukcje, ilustracje i specyfikacje dostarczone z niniejszą maszyną.** *Nieprzestrzeganie instrukcji zamieszczonych poniżej może spowodować porażenie prądem elektrycznym, pożary i/lub ciężkie zranienia.*

Zachować wszystkie zalecenia i instrukcje do wykorzystania w przyszłości.

Pojęcie "urządzenie elektryczne" cytowane w ostrzeżeniach odnosi się do Państwa urządzenia zasilanego energią elektryczną (za pomocą kabla) lub akumulatorem (bez kabla).

1) Bezpieczeństwo miejsca pracy

a) **Utrzymywać w czystości miejsce pracy.** *Nieuporządkowane lub słabo oświetlone miejsca sprzyjają występowaniu wypadków.*
b) **Nie używać urządzeń elektrycznych w obszarze zagrożonym wybuchem, na przykład w obecności łatwopalnych cieczy, gazów lub pyłów.** *Urządzenia elektryczne wytwarzają iskry, które mogą spowodować zapalenie pyłu lub oparów.*
c) **Prowadzić prace z użyciem maszyny z dala od dzieci i osób postronnych.** *Nieuwaga może spowodować utratę kontroli.*

2) Bezpieczeństwo elektryczne

a) **Wtyczka kabla ładującego akumulatory musi być zgodna z gniazdem wtykowym. Nigdy nie modyfikować wtyczki w żaden sposób. Nie stosować dopasowników z kablem zasilającym akumulatory wyposażonych w instalację uziemiającą.** *Oryginalne, dopasowane do gniazda wtyczki zmniejszają ryzyko porażenia prądem elektrycznym.*
b) **Unikać kontaktu ciała z masą lub uziemieniem powierzchni jak rury, grzejniki, kuchenki i lodówki.** *Ryzyko porażenia prądem elektrycznym zwiększa się, gdy ciało styka się z masą lub uziemieniem.*
c) **Nie wystawiać urządzenia elektrycznego na działanie deszczu lub wilgoci.** *Woda przenikająca do wnętrza urządzenia elektrycznego zwiększa ryzyko porażenia prądem elektrycznym.*
d) **Nie używać przewodu w sposób niewłaściwy. Nie używać przewodu do przemieszczania urządzenia elektrycznego, nie ciągnąć go w celu wyciągnięcia z gniazda. Trzymać przewód z dala od źródeł ciepła, oleju, ostrych narożników lub części będących w ruchu.** *Uszkodzony lub zaplątany przewód zwiększa ryzyko porażenia prądem elektrycznym.*
e) **Podczas użycia urządzenia elektrycznego na zewnątrz, używać przedłużacza odpowiedniego do użycia na zewnątrz.** *Używanie przedłużacza odpowiedniego do użytku na zewnątrz zmniejsza ryzyko porażenia prądem.*
f) **Jeżeli użycie maszyny elektrycznej w wilgotnym środowisku jest nieuniknione, należy użyć gniazda zabezpieczonego wyłącznikiem różnicowoprądowym (RCD-Residual Current Device).** *Użycie RCD zmniejsza ryzyko porażenia prądem.*

3) Bezpieczeństwo osobiste

a) **Należy zachować ostrożność i zdrowy rozsądek podczas wykonywania czynności z użyciem urządzenia elektrycznego. Nie używać urządzenia elektrycznego w razie zmęczenia lub pod wpływem narkotyków, alkoholu lub leków.** *Moment nieuwagi podczas użytkowania urządzenia elektrycznego może spowodować poważne obrażenia ciała.*

b) **Stosować środki ochrony indywidualnej (ŚOI). Zakładać zawsze okulary ochronne.** *Stosowanie środków ochrony indywidualnej, jak maski przeciwpyłowe, obuwie antypoślizgowe, kaski ochronne lub ochronniki słuchu zmniejsza ryzyko wystąpienia obrażeń ciała.*

c) **Unikać przypadkowych uruchomień. Przed podłączeniem, chwyceniem lub przenoszeniem urządzenia elektrycznego należy się upewnić, że przełącznik znajduje się w pozycji „OFF".** *Przenoszenie urządzenia elektrycznego z palcem na włączniku lub podłączenie go do gniazda z włącznikiem w pozycji „ON" sprzyja powstawaniu wypadków.*

d) **Przed uruchomieniem urządzenia elektrycznego należy wyjąć wszystkie klucze lub narzędzia regulujące.** *Klucz lub urządzenie, które pozostają w kontakcie z częścią obrotową urządzenia elektrycznego mogą spowodować ryzyko obrażeń ciała.*

e) **Nie wychylać się. Utrzymywać zawsze odpowiednią postawę i zachować równowagę ciała.** *Umożliwia to lepszą kontrolę nad urządzeniem elektrycznym w nieprzewidzianych sytuacjach.*

f) **Stosować odpowiednią odzież. Nie nosić obszernej odzieży lub biżuterii. Utrzymywać włosy i odzież z dala od części w ruchu.** *Obszerna odzież, biżuteria lub długie włosy mogą zaplątać się w ruchome części maszyny.*

g) **Jeśli istnieją urządzenia, które należy podłączyć do systemów zasysania i zbierania pyłu, należy się upewnić, że są one odpowiednio podłączone i używane.** *Użycie tych urządzeń może zmniejszyć ryzyko związane z pyłem.*

h) **Nigdy nie dopuścić, aby doświadczenie nabyte podczas użycia urządzeń elektrycznych doprowadziło do samozadowolenia i ignorowania zasad bezpieczeństwa urządzenia elektrycznego.** *Niedbałość może spowodować poważne obrażenia w ułamku sekundy.*

4) Użytkowanie i zabezpieczanie urządzenia elektrycznego

a) **Nie przeciążać urządzenia elektrycznego. Stosować urządzenie elektryczne odpowiednie do danego zastosowania.** *Odpowiednie urządzenie elektryczne wykona pracę w sposób lepszy i bezpieczniejszy, z prędkością, do której zostało zaprojektowane.*

b) **Nie używać urządzenia elektrycznego, jeśli przełącznik nie może go uruchomić lub zatrzymać.** *Urządzenie elektryczne, które nie może być włączane przełącznikiem jest niebezpieczne i musi zostać naprawione.*

c) **Przed przystąpieniem do jakichkolwiek regulacji, wymiany akcesoriów lub ponownego uruchomienia urządzenia elektrycznego należy odłączyć wtyczkę od źródła zasilania i/lub wyjąć akumulator z urządzenia elektrycznego.** *Powyższe środki bezpieczeństwa zmniejszają ryzyko przypadkowego włączenia urządzenia elektrycznego.*

d) **Przechowywać nieużytkowane urządzenie elektryczne z dala od dzieci i nie pozwalać na jego użytkowanie przez osoby, które nie zapoznały się z urządzeniem elektrycznym i z instrukcją obsługi.** *Urządzenia elektryczne są niebezpieczne w rękach niedoświadczony użytkowników.*

e) **Dbać o konserwację urządzeń elektrycznych i akcesoriów. Sprawdzać czy części ruchome są ustawione liniowo i posiadają swobodę ruchu, czy nie ma pękniętych części lub czy nie zaistniały inne warunki, które mogłyby wpłynąć na funkcjonowanie urządzenia elektrycznego. W przypadku uszkodzeń, urządzenie elektryczne musi być naprawione przed powtórnym użyciem.** *Wiele wypadków jest spowodowanych niedostateczną konserwacją.*

f) **Przechowywać elementy tnące odpowiednio naostrzone i wolne od brudu i zanieczyszczeń.** *Odpowiednia konserwacja elementów tnących i ostrzenie krawędzi tnących sprawia, że są one mniej podatne na zacięcia i łatwiejsze do kontrolowania.*

g) **Korzystać z urządzenia elektrycznego i akcesoriów zgodnie z zaleceniami, z uwzględnieniem warunków pracy i rodzaju pracy do wykonania.** *Użycie urządzenia elektrycznego w sposób niezgodny z jego przeznaczeniem może doprowadzić do niebezpiecznych sytuacji.*

h) **Zadbać o to, aby uchwyty i wszystkie powierzchnie chwytne były suche, czyste i wolne od śladów oleju i smaru.** *Śliskie uchwyty i powierzchnie chwytne uniemożliwiają bezpieczną obsługę i kontrolę maszyny w nieoczekiwanych sytuacjach.*

5) Użytkowanie i zabezpieczanie urządzenia elektrycznego

a) **Do ładowania akumulatora należy używać wyłącznie ładowarek zalecanych przez producenta.** *W razie użycia z niewłaściwym akumulatorem, ładowarka odpowiednia dla danego rodzaju akumulatora może stwarzać ryzyko pożaru, porażenia prądem, przegrzania lub wycieku żrącego płynu akumulatorowego.*

b) **Używać wyłącznie ściśle określonych akumulatorów, przewidzianych dla użytkowanego urządzenia elektrycznego.** *Stosowanie jakiejkolwiek innego zespołu akumulatorowego może stwarzać ryzyko obrażeń i pożarów.*

c) **Nieużywany zespół akumulatorowy należy przechowywać z dala od innych metalowych przedmiotów, jak spinacze, monety, klucze, gwoździe, śruby lub inne małe przedmioty metalowe, które mogłyby spowodować zwarcie styków.** *Zwarcie styków akumulatora może spowodować zapalanie lub pożary.*

d) **Akumulator będący w złym stanie technicznym może spowodować wyciek płynu. Unikać kontaktu z płynem. W razie przypadkowego kontaktu, przepłukać wodą. W przypadku kontaktu płynu z oczami, zasięgnąć porady lekarza.** *Płyn wyciekający z akumulatora może spowodować podrażnienia skóry lub poparzenia.*

e) **Nie używać uszkodzonego lub zmodyfikowanego akumulatora lub urządzenia.** *Uszkodzone lub zmodyfikowane akumulatory mogą się zachowywać się w nieprzewidywalny sposób, prowadząc do pożaru, wybuchu lub ryzyka obrażeń.*
f) **Nie wystawiać zespołu akumulatora lub urządzenia elektrycznego na działanie ognia lub zbyt wysokiej temperatury.** *Narażenie na działanie ognia lub temperatury przekraczającej 130°C może spowodować wybuch.*
g) **Przestrzegać wszystkich instrukcji dotyczących ładowania i nie ładować akumulatora ani urządzenia elektrycznego poza zakresem temperatur wskazanym w instrukcji.** *Niewłaściwe ładowanie lub ładowanie w temperaturach wykraczających poza określony zakres może uszkodzić akumulator i zwiększyć ryzyko pożaru.*

6) Serwis

a) **Urządzenie elektryczne powinno być naprawiane przez wykwalifikowany personel przy wykorzystaniu wyłącznie oryginalnych części zamiennych.** *Umożliwia to zapewnienie bezpieczeństwa urządzenia elektrycznego.*
b) **Nie naprawiać samodzielnie akumulatora.** *Czynności naprawcze musi przeprowadzić producent lub wyspecjalizowany serwis.*

1.2 INFORMACJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

Podczas projektowania urządzenia szczególną uwagę zwrócono na aspekty, które mogą stwarzać zagrożenie dla bezpieczeństwa i zdrowia osób. Celem tych informacji jest zwrócenie uwagi użytkowników na sposoby zapobiegania ryzyku, poprzez unikanie zachowań niezgodnych ze wskazanymi wymaganiami.



ZAGROŻENIE:
Przed rozpoczęciem użytkowania kosiarki automatycznej należy się zapoznać ze wszystkimi informacjami zawartymi w niniejszym dokumencie.



ZAGROŻENIE:
Kosiarka automatyczna nie jest przeznaczona do użycia przez dzieci i osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych lub nie posiadających doświadczenia i wiedzy.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Przed przystąpieniem do jakichkolwiek czynności regulacyjnych lub konserwacyjnych należy odłączyć zasilanie i włączyć urządzenie zabezpieczające.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Nigdy nie używać kosiarki automatycznej z uszkodzonym przewodem zasilającym transformatora. Uszkodzony lub zniszczony przewód może spowodować przypadkowy kontakt z częściami pod napięciem. W celu uniknięcia wszelkich zagrożeń, przewód może wymienić Producent lub jego autoryzowane centrum obsługi lub osoba o odpowiednich kwalifikacjach.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza dostarczonego przez Producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i zasilacza może doprowadzić do porażenia prądem i/lub przegrzania.



POUCZENIE:
W razie wycieku płynu z akumulatora, uszkodzone elementy należy umyć wodą / środkiem neutralizującym.
Nie dopuścić do bezpośredniego kontaktu z płynem z akumulatora.
W razie kontaktu z oczami zwrócić się o pomoc lekarską.



POUCZENIE:
Podczas funkcjonowania kosiarki automatycznej należy się upewnić, że w strefie pracy nie przebywają osoby postronne (zwłaszcza dzieci i/lub zwierzęta domowe). Jeśli na obszarze znajdują się osoby postronne, należy zaprogramować pracę kosiarki automatycznej w godzinach, w których obszar będzie pusty.



POUCZENIE:
Obszar roboczy i ogólnie obszary, w których kosiarka może się poruszać, muszą być odgrodzone nieprzejezdną barierą fizyczną.



POUCZENIE:
Obszar operacyjny lub trasy używane przez maszynę do jej przemieszczania muszą być ustawione tak, aby nie obejmowały przestrzeni publicznych, aby uniknąć szkód osobowych, rzeczowych lub nieszczęśliwych wypadków pojazdów.



POUCZENIE:
Ze względów bezpieczeństwa, po zaprogramowaniu wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, zabrania się przemieszczania satelitarnej stacji referencyjnej. Kosiarka mogłaby opuścić zaprogramowaną strefę roboczą. Jeśli stacja referencyjna zostanie przesunięta, konieczne jest jej przeprogramowanie.



POUCZENIE:
Nie dotykać urządzenia tnącego podczas regulacji wysokości cięcia.



POUCZENIE:
Dla własnego bezpieczeństwa oraz aby uniknąć obrażeń osobowych, zwierząt lub rzeczy, operator musi najpierw poznać obszar, w którym jest prowadzona ręcznie kosiarka (na przykład w fazie montażu). Kierując kosiarką, należy przemieszczać się ostrożnie, aby nie upaść.



POUCZENIE:
Stosować wyłącznie oryginalne części zamienne.



POUCZENIE:
Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.



UWAGA:
Upewnić się, że na trawniku nie są obecne zabawki, narzędzia, gałęzie, odzież ani inne przedmioty, które mogłyby uszkodzić urządzenie.



ZAKAZ:
Nie siadać na kosiarce.



ZAKAZ:
Nigdy nie podnosić kosiarki w celu sprawdzenia noża lub przeniesienia podczas pracy. Nie wsuwać rąk ani stóp pod urządzenie.



ZAKAZ:
Nie używać kosiarki podczas działania zraszacza ogrodowego.



ZAKAZ:
Nie myć kosiarki strumieniem wody pod wysokim ciśnieniem i nie zanurzać jej, częściowo lub całkowicie, w wodzie.



ZAKAZ:
Nie używać kosiarki, jeśli wszystkie jej części nie są w doskonałym stanie technicznym. W razie uszkodzenia wymienić części na nowe.



ZAKAZ:
Surowo zabrania się użycia i ładowania kosiarki w środowisku wybuchowym i łatwopalnym.



NAKAZ:
W regularnych odstępach czasu przeprowadzać kontrole wzrokowe kosiarki, aby sprawdzić, czy noże tnące i mechanizm tnący nie uległy zużyciu lub uszkodzeniu. Upewnić się, że kosiarka jest w dobrym stanie technicznym.



NAKAZ:
Przeczytać uważnie całą instrukcję, a przede wszystkim wszystkie informacje dotyczące bezpieczeństwa, i upewnić się, że zostały one w pełni zrozumiane. Ściśle przestrzegać instrukcji obsługi, konserwacji i napraw.



NAKAZ:
Operatorzy przeprowadzający konserwację i naprawy muszą w pełni znać specyfikę urządzenia i przepisy bezpieczeństwa.



NAKAZ UŻYCIA RĘKAWIC:
Należy stosować środki ochrony indywidualnej przewidziane przez Producenta, w szczególności należy stosować rękawice ochronne podczas wykonywania prac przy mechanizmie tnącym.

1.3 DOBRE PROCEDURY BEZPIECZEŃSTWA

Szkolenia



Surowo zabrania się korzystania z urządzenia bez zamontowanego przedniego akcesorium.

a. Przeczytać uważnie instrukcję, poznać elementy sterujące i obsługiwać maszynę w prawidłowy sposób.
b. Nigdy nie pozwalać dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, czuciowych lub mentalnych lub nieposiadających doświadczenia i wiedzy oraz nieznającym instrukcji obsługi kosiarki na użytkowanie urządzenia. Miejscowe przepisy mogą ograniczać wiek operatora.
c. Operator lub użytkownik ponosi odpowiedzialność za wystąpienie wypadków lub zagrożenia wobec osób trzecich i ich sprzętu.

Przygotowanie

a. Upewnić się, że automatyczny system ogrodzenia obwodowego jest prawidłowo zaprogramowany, w opisany sposób.
b. Okresowo sprawdzać obszar, w którym jest używane urządzenie i usuwać kamienie, patyki, przewody i wszelkie inne ciała obce, które mogą utrudniać jego pracę.
c. Okresowo sprawdzać wzrokowo noże, śruby noży i zespół tarczy noży, aby się upewnić, że nie są one zużyte lub uszkodzone. Wymieniać zużyte lub uszkodzone noże i śruby parami, aby zachować wyważenie zespołu tnącego.
d. Sygnały ostrzegawcze muszą się znajdować wokół obszaru roboczego kosiarki, jeśli jest on używana w obszarach publicznych lub otwartych dla publiczności. Na sygnałach musi być obecny następujący tekst: „Ostrzeżenie! Kosiarka automatyczna! Nie zbliżać się do urządzenia! Nie pozostawić dzieci bez nadzoru!".

1.3.1 Funkcjonowanie

Informacje ogólne

a. Nie używać maszyny w razie uszkodzenia osłon lub braku urządzeń zabezpieczających, na przykład bez osłon.
b. Nie zbliżać rąk ani nóg do części obrotowych lub pod części obrotowe. Nie zbliżać się do otworu wyrzutu trawy.
c. Nie dotykać części kosiarki w ruchu przed ich całkowitym zatrzymaniem.
d. Podczas obsługi kosiarki należy zawsze nosić masywne obuwie i długie spodnie.
e. Nie podnosić ani nie przewozić maszyny z włączonym silnikiem.

f. Wyjąć klucz bezpieczeństwa z urządzenia:
- Przed usunięciem niedrożności;
- Przed kontrolą, czyszczeniem lub przeprowadzeniem prac konserwacyjnych przy maszynie;
- W przypadku uderzenia przez obcy przedmiot należy sprawdzić, czy nie doszło do uszkodzenia urządzenia;
- Jeśli maszyna zacznie wibrować w nietypowy sposób, przed jej ponownym uruchomieniem należy sprawdzić, czy nie jest uszkodzona.

g. Nie pozostawiać pracującej maszyny bez nadzoru w obecności zwierząt domowych, dzieci lub innych osób.

Utrzymanie i konserwacja

a. Aby zapewnić bezpieczną pracę maszyny, należy dokładnie dokręcić wszystkie nakrętki, śruby i wkręty.
b. Często sprawdzać kosiarkę pod kątem zużycia lub zniszczenia.
c. Ze względów bezpieczeństwa należy wymienić zużyte lub uszkodzone części.
d. Upewnić się, że noże są wymieniane tylko na oryginalne części zamienne.
e. Upewnić się, że akumulatory są ładowane za pomocą odpowiedniej ładowarki zalecanej przez producenta. Niewłaściwe użytkowanie może skutkować porażeniem prądem elektrycznym, przegrzaniem lub wyciekiem płynów korodujących z akumulatora.
f. W razie wycieku elektrolitu należy zmyć wodą / środkiem neutralizującym, a w przypadku kontaktu z oczami, zasięgnąć porady lekarza.
g. Przeprowadzać konserwację maszyny zgodnie z instrukcjami producenta.

Ryzyko szczątkowe

- Mimo, że produkt spełnia wszystkie wymogi bezpieczeństwa, nadal mogą istnieć dodatkowe zagrożenia wynikające z niewłaściwej instalacji i/lub nieprzewidzianych sytuacji. Dlatego konieczne jest, aby obszar, na którym działa produkt, był wolny od przedmiotów, ludzi i zwierząt oraz aby poinformować wszystkie osoby, które mogą mieć dostęp, nawet okazjonalnie, do obszaru roboczego, o możliwych zagrożeniach.
- Niebezpieczeństwo uderzenia przedmiotów o ciało, zwierzęta lub rzeczy. Podczas pracy zachować bezpieczną odległość przynajmniej 8 metrów od maszyny.
- W przypadku burz z ryzykiem wyładowań atmosferycznych i ogólnie w przewidywaniu złych warunków pogodowych zaleca się nieużywanie produktu i odłączenie wszystkich urządzeń peryferyjnych od zasilania. Aby korzystać z produktu, należy ponownie podłączyć urządzenia peryferyjne do zasilania zgodnie z instrukcjami zawartymi w podręczniku.

2. WSTĘP

2.1 WSTĘP OGÓLNY

2.1.1 Cel instrukcji

UWAGA: Niniejsza instrukcja podlega regularnym aktualizacjom i poprawkom. Przed użyciem maszyny upewnić się, że pobrano najnowszą dostępną wersję.

Niniejsza instrukcja stanowi integralną część urządzenia i jej celem jest dostarczenie informacji koniecznych do jego użytkowania. Przechowywać instrukcję przez cały okres eksploatacji urządzenia, aby była ona zawsze dostępna.
Odbiorcą instrukcji jest użytkownik urządzenia, który powinien się zapoznać z zawartymi w niej informacji i ściśle ich przestrzegać w celu ochrony bezpieczeństwa osób i uniknięcia uszkodzeń.
W celu podkreślenia ważnych treści zastosowano poniższe symbole.



ZAGROŻENIE \ POUCZENIE \ OSTRZEŻENIE:
Piktogramy zawarte w trójkącie z żółtym tłem i czarną linią oznaczają zagrożenie \ pouczenie \ ostrzeżenie.



ZAKAZ:
Piktogramy zawarte w przekreślonym okręgu z białym tłem i czerwoną linią oznaczają zakaz.



NAKAZ:
Piktogramy zawarte w okręgu z niebieskim tłem oznaczają nakaz.

UWAGA: Treści zamieszczone w taki sposób wskazują informacje techniczne o szczególnym znaczeniu, których nie można przeoczyć.

2.2 OPIS PRODUKTU

Kosiarka trawnikowa (Rys. 1 i 2) została zaprojektowana i wykonana w celu automatycznego koszenia trawników ogrodowych o każdej porze dnia i nocy.
W zależności od cech koszonej powierzchni, kosiarkę trawnikową można zaprogramować do pracy na kilku obszarach ograniczonych wirtualną granicą i połączonych wirtualnymi trasami.
Podczas pracy kosiarka trawnikowa kosi obszar ograniczony granicą wirtualną (Rys. 7.A). Gdy kosiarka trawnikowa znajdzie się w pobliżu wirtualnej granicy (Rys. 7.A) lub napotyka przeszkodę (Rys. 7.B), nastąpi zmiana ścieżki zgodnie z wybraną strategią nawigacji.
Kosiarka automatyczna wykona automatyczne i pełne koszenie wyznaczonego trawnika.
Stosowanie specjalnych akcesoriów dostarczanych przez producenta wraz z wyposażeniem standardowym lub nabywanych oddzielnie umożliwia wykonywanie pracy różnymi metodami, które są opisane w niniejszych instrukcjach lub w instrukcjach towarzyszących poszczególnym akcesoriom.
Produkt działa za pośrednictwem sygnału satelitarnego i odbiera dane korekcji satelitarnej z Chmury STIGA. Technologia obsługi robota koszącego opiera się na przekazywaniu danych między chmurą STIGA a kosiarką. Do korzystania z produktu wymagane jest również urządzenie mobilne (smartfon/tablet), z wyjątkiem ręcznego koszenia trawy z użyciem akcesoriów, do którego wymagane jest sterowanie radiowe (kod 2RR001004/ST1), dostępne jako akcesorium, składające się z nadajnika i odbiornika.
Kosiarka jest wyposażona w moduł kamery, czujniki lidar i czujniki ultradźwiękowe w celu uniknięcia przeszkód w obszarze roboczym i poprawy wydajności nawigacji.
Jakiekolwiek inne zastosowanie może okazać się niebezpieczne i powodować szkody wobec osób i/lub obiektów. Przykładem niewłaściwego użycia (jest to przykład, ale lista jest otwarta) jest: przewożenie na maszynie osób, dzieci lub zwierząt; jeżdżenie na maszynie; użycie maszyny w celu jej ciągnięcia lub pchania ładunków, bez użycia specjalnego akcesorium do holowania; użycie maszyny do koszenia roślin innych niż trawiaste, jeśli nie za pomocą użycia specjalnych dodatków przewidzianych i zalecanych.

UWAGA: do działania kosiarki konieczna jest obecność połączenia z siecią komórkową w miejscu instalacji. Sprawdzić z wyprzedzeniem na stronie stigma.com lub w aplikacji, czy zasięg sieci komórkowej jest wystarczający. Dostawca połączenia sieciowego może się zmienić w dowolnym momencie zgodnie z umowami handlowymi.

UWAGA: W celu obsługi, kosiarka odbiera dane korekcji satelitarnej, które są przesyłane za pośrednictwem Chmury STIGA. Sygnał korekcji satelitarnej jest dostępny w wielu Krajach. Sprawdzić, czy sygnał korekcji satelitarnej jest obecny w miejscu instalacji na stronie stiga.com lub za pośrednictwem aplikacji. Jeśli sygnał korekcji satelitarnej nie jest dostępny w miejscu instalacji, należy zainstalować satelitarną stację referencyjną, dostępną jako akcesorium.

2.3 CZĘŚCI SKŁADOWE MASZYNY

a. Koła napędowe (Rys. 1.G)
b. Koła obrotowe (Rys. 1.H)
c. Konsola (panel sterowania) (Rys. 2.D)
d. Pokrywa akumulatorów (Rys. 1.F)
e. Akumulatory (Rys. 2.B)
f. Wsporniki z szybkozłączami do akcesoriów (Rys. 1.E)
g. Złącza wysokiej mocy 56 V (Rys. 1.C)
h. Złącze niskiej mocy 12 V (Rys. 1.D)

i. Zespół tnący (Rys. 1.A)
j. Urządzenia tnące (ostrza) (Rys. 1.B)
k. Silnik ostrzy (Rys. 2.A).
l. Napęd (Rys. 1.I)
m. Sterowanie radiowe (Rys. 4.D) (akcesorium - nie dołączone)
n. Lampka ostrzegawcza (Rys. 2.C)
o. Czujniki lidar (Rys. 2.G)
p. Ultradźwięki (Rys. 2.H)
q. Kamera (Rys. 2.F)
r. Przycisk STOP (Rys. 2.E)
s. Reflektory (Rys. 1.M)
t. Złącze ładowania (Rys. 1.N)
u. Hak holowniczy (Rys. 2.I)

2.4 ROZPAKOWANIE

Poniżej wskazano wszystkie kroki służące do prawidłowego rozpakowania:
1. Otworzyć opakowanie z kosiarką automatyczną;
2. Wyjąć akcesoria;
3. Wyjąć kosiarkę automatyczną.



POUCZENIE:
Upewnić się, że przed użyciem kosiarki usunięto z niej cały materiał opakowaniowy.



UWAGA:
Aby uniknąć obrażeń lub szkód, zachować ostrożność podczas odpakowania kosiarki, unikając kontaktu z niebezpiecznymi elementami.

2.5 MONTAŻ AKCESORIÓW

Patrz instrukcje dotyczące instalacji akcesoriów dołączonej do danego akcesorium.

2.6 MONTAŻ AKCESORIUM PRZEDNIEGO

Patrz instrukcje instalacji akcesorium (Rys. 15, Rys. 24).

UWAGA *Patrz instrukcja obsługi akcesorium przedniego.*

2.7 SYMBOLE I TABLICZKI (RYS. 13)



UWAGA:
Przed uruchomieniem urządzenia przeczytać instrukcję użytkownika.



UWAGA:
Niebezpieczeństwo uderzenia przedmiotów o ciało.



UWAGA:
Podczas pracy zachować bezpieczną odległość przynajmniej 8 metrów od maszyny.



UWAGA:
Nie umieszczać rąk ani stóp w pobliżu lub pod otworem urządzenia tnącego.



UWAGA:
Trzymać się z dala od gorących powierzchni.



UWAGA:
Przed wykonaniem jakichkolwiek prac konserwacyjnych, czy naprawczych, należy wyjąć urządzenie odłączające i przeczytać instrukcję.



Maksymalne dopuszczalne obciążenie holowania (100 kg) (Rys. 13.C).
Wskazuje maksymalną masę, która może być holowana przez maszynę.



UWAGA:
Zagrożenie przygnieceniem (Fig. 13.B).
Etykieta znajduje się obok uchwytów na akcesoria z szybkozłączami.



UWAGA:
Nie wchodzić na maszynę.



ZAKAZ:
Upewnić się, że w miejscu pracy maszyny, gdy jest ona włączona, nie znajdują się osoby (zwłaszcza dzieci, osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe.
Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny.



ZAKAZ:
Nie używać myjek wysokociśnieniowych do czyszczenia lub mycia maszyny.



Należy używać oryginalnego zasilacza o parametrach podanych na tabliczce znamionowej.



Symbol zasilania prądem stałym.

IPXX

Stopień ochrony przed wnikaniem ciał stałych i wody.



Odpady ze sprzętu elektrycznego i elektronicznego, które należy dostarczyć do odpowiednich zakładów w celu recyklingu i utylizacji.



Gwarantowany poziom mocy akustycznej



Stosować okulary ochronne



Stosować urządzenia do ochrony słuchu



Stosować rękawice ochronne



Stosować obuwie ochronne

2.8 BEZPIECZNE ZATRZYMYWANIE I WYŁĄCZANIE KOSIARKI AUTOMATYCZNEJ



NAKAZ:
Przed przystąpieniem do czyszczenia, transportu lub konserwacji zawsze bezpiecznie wyłączyć kosiarkę.

Procedura:

1. Jeśli maszyna jest w ruchu, automatycznie zatrzyma ruch do przodu i obrót ostrzy, jeśli odległość od przeszkody jest mniejsza niż 1,10 m. Jeśli maszyna nie zatrzyma się, nacisnąć przycisk awaryjny (Rys. 2.E).
2. Nacisnąć przycisk „**STOP" (**Rys. 3.D), aby zatrzymać kosiarkę trawnikową w warunkach bezpieczeństwa i otworzyć pokrywę ochronną (Rys. 3.A).
3. Nacisnąć przycisk wyłączania (Rys. 3.E) przez kilka sekund i poczekać, aż dioda LED na tym samym przycisku zgaśnie.
4. Dopiero po zgaśnięciu diody LED (Rys. 3.E), wyjąć klucz bezpieczeństwa (Rys. 3.C), aby bezpiecznie zatrzymać kosiarkę trawnikową.
5. Zamknąć pokrywę ochronną (Rys. 3.A).
6. W ten sposób nastąpi bezpieczne zatrzymanie lub wyłączenie kosiarki.

2.9 DŹWIGNIA WŁĄCZANIA / WYŁĄCZANIA NAPĘDU

Dźwignia włączania / wyłączania napędu (Rys. 1.L) umożliwia ręczne przesuwanie maszyny bez jej włączania.
Ta dźwignia ma dwie pozycje, oznaczone następującymi symbolami:



1. **Włączony napęd: z dźwignią w pozycji poziomej, maszyna może być przesuwana przy maszynie włączonej przez silniki.**



2. **Wyłączony napęd: z dźwignią przesuniętą w dół, maszynę można przesuwać ręcznie bez konieczności włączania.**



POUCZENIE:
Nie pozostawiać maszyny bez nadzoru z dźwignią w położeniu 2 (wyłączony napęd).



POUCZENIE:
Przesuwać maszynę ręcznie tylko po poziomym podłożu.



INSTRUKCJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA:
Dźwignia włączania / wyłączania nie może się nigdy znajdować w położeniu pośrednim. Powoduje to przegrzanie i uszkodzenie napędu.

3. INSTALACJA



UWAGA:
Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Należy zapewnić gniazdo zasilania zgodne z obowiązującymi przepisami w Kraju użytkowania.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Zasilany obwód musi być zabezpieczony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie zadziałania nieprzekraczającym 30 mA.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Nie podłączać zasilacza do gniazda prądowego, jeśli wtyczka lub kabel są uszkodzone.
Nie podłączać ani nie dotykać uszkodzonego przewodu przed odłączeniem zasilania.
Uszkodzony lub zniszczony przewód może spowodować przypadkowy kontakt z częściami pod napięciem.



UWAGA:
Kabel zasilający, zasilacz, przedłużacz i wszelkie inne kable elektryczne, które nie należą do produktu muszą się znajdować poza obszarem koszenia, aby pozostawać w bezpiecznej odległości od niebezpiecznych ruchomych części i aby uniknąć uszkodzenia kabli pod napięciem.

UWAGA: W celu obsługi, kosiarka odbiera dane korekcji satelitarnej, które są przesyłane za pośrednictwem Chmury STIGA. Sygnał korekcji satelitarnej jest dostępny w wielu Krajach. Sprawdzić, czy sygnał korekcji satelitarnej jest obecny w miejscu instalacji na stronie stiga.com lub za pośrednictwem aplikacji. Jeśli sygnał korekcji satelitarnej nie jest dostępny w miejscu instalacji, należy zainstalować satelitarną stację referencyjną, dostępną jako akcesorium (patrz Rozdz. 3.4).

3.1 WERYFIKACJA WYMAGAŃ INSTALACYJNYCH

Poniżej opisano sposób weryfikacji niezbędnych wymagań i przygotowania ogrodu przed przystąpieniem do montażu.

3.1.1 Weryfikacja ogrodu

- Sprawdzić stan ogrodu pod kątem wykrywania wirtualnych granic, przeszkód i obszarów wyznaczonych do wykluczenia.
- Sprawdzić, czy trawnik przeznaczony do koszenia jest jednolity, pozbawiony dziur, kamieni lub innych przeszkód i, jeśli jest to konieczne, wykonać odpowiednie prace rekultywacyjne.
- Wypoziomować grunt w taki sposób, aby podczas deszczu nie tworzyły się w nim kałuże.
- Podczas pierwszej instalacji, początkowa wysokość trawy musi się znajdować w zakresie roboczym kosiarki automatycznej: 20-95mm. W razie potrzeby wykonać prace wstępne za pomocą tradycyjnej kosiarki.

Kosiarka pracuje przy wykorzystaniu sygnału satelitarnego. Precyzja sygnału satelitarnego może być uzależniona od takich elementów, jak:
- Obecność przeszkód wzdłuż obwodu instalacji lub wewnątrz obszaru roboczego, jak na przykład drzew z gęstą koroną, żywopłotów, murów obwodowych, ogrodzeń metalowych, budynków i powierzchni odbijających, jak szyby lub metalowe ściany.
- Niesprzyjające warunki pogodowe, jak na przykład gęsta mgła, duże zachmurzenie, silne opady deszczu lub śniegu.

W razie nieprawidłowego działania, wykluczyć strefę roboczą kosiarki.

3.1.2 Kontrole w celu określenia granic wirtualnych

1. Sprawdzić, czy maksymalne nachylenie obszaru roboczego jest mniejsze lub równe 27% (patrz Punkt 8 „DANE TECHNICZNE"). Aby zdefiniować granice wirtualne, należy przestrzegać zasad przedstawionych na Rys. 5.

a. jeśli nachylenie jest ≤ 15%, możliwe jest umieszczenie granicy wirtualnej, jak na rysunku;
b. jeśli nachylenie jest > 15%, instalacja musi obejmować obszar nachylenia z zachowaniem odległości wskazanej na rysunku;
c. jeśli nachylenie wynosi < 27% i nachylenie terenu nie jest częścią ogrodu przeznaczoną do skoszenia, należy zachować odległość wskazaną na rysunku;
d. jeśli nachylenie wynosi > 27%, należy wykluczyć nachylony obszar, uwzględniając odległość wskazaną na rysunku.

UWAGA:
Kosiarka może kosić powierzchnie o maksymalnym nachyleniu 27%.
W razie niezastosowania się do tej instrukcji, może nastąpić ślizganie się kosiarki i wyjście z obszaru roboczego

UWAGA:
Nie kosić obszarów o nachyleniach większych niż dopuszczalne. Umieścić przewód obwodowy przed nachyleniem, wykluczając ten obszar z koszenia.

2. Sprawdzić całą powierzchnię roboczą: ocenić przeszkody i obszary które pragnie się wykluczyć z obszaru roboczego i które należy zaprogramować jako strefy, których należy unikać (Rys. 7.B).

3.2 KRYTERIA WYZNACZANIA OBSZARÓW ROBOCZYCH I TRAS PRZEJAZDU

UWAGA:
Podczas programowania wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, należy zachować odległość co najmniej 6 metrów od kosiarki.

UWAGA:
Odległości wskazane w niniejszej instrukcji odnoszą się do maszyny w konfiguracji kosiarki. Jeśli dostępne są inne akcesoria, należy zapoznać się z odpowiednią instrukcją obsługi.

3.2.1 Minimalne odległości granic wirtualnych i odległości dla wyznaczenia obszarów

Procedura:

1. W przypadku chodnika lub ścieżki znajdujących się tym samym poziomie, co trawnik, wirtualna granica może się pokrywać z krawędzią chodnika (Rys. 6.A).
2. W razie obecności basenu, stawu lub wykopu, należy zaprogramować wirtualną granicę w odległości co najmniej 3 metrów (Rys. 6.B). Jeśli basen, staw lub wykop znajdują się na końcu zbocza, wirtualną należy zaprogramować granicę w odległości co najmniej 5 metra (Rys. 6.C).
3. W razie występowania drzew z wystającymi korzeniami, wirtualna granica musi być zaprogramowana w taki sposób, aby kosiarka nie przejeżdżała przez te powierzchnie (Rys. 6.D).
4. Wirtualną granicę należy zaprogramować w taki sposób, aby kosiarka pozostawała w odległości co najmniej 1,10 m od obszarów pokrytych żwirem lub tłuczonym kamieniem (Rys. 6.E)
5. W przypadku pochyłych terenów należy przestrzegać informacji zawartych w punkcie 3.1.2.
6. W przypadku ciągłych elementów konstrukcyjnych (murki, ogrodzenia, żywopłoty itp.) o wysokości większej niż 50 cm, należy zaprogramować wirtualną granicę w odległości przynajmniej 1,10 m (Rys. 6.F).
7. We wszystkich pozostałych przypadkach wirtualna granica musi przestrzegać minimalnej odległości 1,10 m między kosiarką trawnikową a przeszkodą (Rys. 6.G/H).
8. W przypadku przeszkód znajdujących się w odległości mniejszej niż 150 cm od siebie, należy je rozgraniczyć jako pojedynczą przeszkodę z zachowaniem odległości wskazanych powyżej (Rys. 6.I).

POUCZENIE:
Obszar roboczy i ogólnie obszary, w których kosiarka może się poruszać, muszą być odgrodzone nieprzejezdną barierą fizyczną.

UWAGA:
Jeśli nachylenie przekracza 27%, należy wykluczyć nachyloną strefę z obszaru koszenia (Patrz Punkt 3.1.2).

3.2.2 Wąskie przejścia

Procedura:

1. W przypadku wąskich przejść, odległość między dwiema granicami wirtualnymi musi wynosić Z ≥ 2 m (Rys. 7.C).
2. W przypadku przejścia, w którym odległość między wirtualnymi granicami wynosiłaby Z < 2 m, część obszaru poza wąskim gardłem (Rys. 7.D) nie może zostać automatycznie osiągnięta przez robota koszącego. W takim przypadku należy zaprogramować dwie oddzielne wirtualne strefy cięcia (Rys. 7.E) i połączyć je wirtualną ścieżką transferu (Rys. 7.F).
3. Jeśli nie jest możliwe połączenie dwóch obszarów wirtualną ścieżką transferu, część obszaru poza wąskim gardłem należy uznać za „obszar zamknięty" (zob. Punkt 3.2.3).

3.2.3 Obszary zamknięte

Obszary, do których robot koszący nie może dotrzeć niezależnie za pośrednictwem wirtualnej ścieżki transferu, muszą zostać zaprogramowane jako „obszar zamknięty" (opcja w aplikacji).
Każdy zamknięty obszar może mieć maksymalną powierzchnię w zależności od modelu (patrz tabela danych technicznych). Jeśli konieczne jest pokrycie większego obszaru niż maksymalny możliwy do zarządzania przez pojedynczy obszar zamknięty, należy podzielić obszar na kilka obszarów zamkniętych.
W przypadku rejestracji obszarów zamkniętych konieczne jest przestrzeganie tych samych kryteriów, co w punkcie 3.2.1.
Robot koszący musi zostać wprowadzona ręcznie do każdego zamkniętego obszaru i uruchomiona ręcznie.

3.2.4 Trasy przejazdu

Obszary ogrodu, pomiędzy którymi znajdują się obszary, których nie należy kosić, muszą być połączone ścieżkami transferowymi. Trasy przejazdu muszą być zgodne z maksymalnym limitem nachylenia wynoszącym 20%.

1. Wśród możliwych przejść wskazać najłatwiejszą trasę, która umożliwi zachowanie największej odległości od wszelkich przeszkód i która nie przebiega przez obszarami zwykle używanymi do parkowania, przejazdu pojazdów lub przepływu ludzi.
2. Ścieżka transferowa obejmuje strefę manewrowania rozciągającą się 2 m w prawo i 2 m w lewo od zarejestrowanej ścieżki (Rys. 8.D). Należy przestrzegać następujących minimalnych odległości między placem manewrowym a różnymi elementami ogrodu:

- 1,10 m od przeszkód ograniczonych wirtualnymi obwodami lub strefami zakazu cięcia (Rys. 8.A);
- 1,10 m od stałych przeszkód lub ciągłych elementów konstrukcyjnych (Rys. 8.B);
- 1,10 m od dróg publicznych (Rys. 8.C);
- 1,10 m od basenów (Rys. 8.E);
- 1,10 m od ścieżek dla pieszych (Rys. 8.F);
- 1,10 m od klifów lub stromych zboczy (Rys. 8.G);
- 1,10 m od chodników (Rys. 8.H).

3. W przypadku wąskich przejść, w których powyższe odległości nie mogą być zachowane, przejście musi być ograniczone nieprzejezdnymi barierami, jeśli nie są one jeszcze obecne.

UWAGA: Ścieżki transferowe zarejestrowane w wąskich przejściach mogą mieć niewystarczający odbiór sygnału satelitarnego, wpływając na dokładność działania robota koszącego.

3.3 INSTALACJA CZĘŚCI



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza dostarczonego przez Producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i zasilacza może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.



POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo przecięcia rąk i nóg.
Używać rękawic ochronnych, aby uniknąć ryzyka skaleczenia rąk.



POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo zaprószenia oczu.
Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
Podłączyć zasilanie elektryczne dopiero po zakończeniu wszystkich czynności instalacyjnych. W razie konieczności podczas instalacji wyłączyć główne zasilanie elektryczne.



ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:
W celu wykonania połączenia elektrycznego, gniazdo elektryczne musi być umieszczone w pobliżu miejsca instalacji. Upewnić się, że podłączenie do źródła zasilania jest zgodne z przepisami obowiązującymi w Kraju, w którym jest ono używane.



POUCZENIE:
Zasilany obwód musi być zabezpieczony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie zadziałania nieprzekraczającym 30 mA.

3.3.1 Ładowanie kosiarki automatycznej po instalacji

Przed pierwszym użyciem produktu należy całkowicie naładować akumulatory. (Patrz Rozdz. 4.5).

3.4 INSTALACJA SATELITARNEJ STACJI REFERENCYJNEJ (JEŚLI KONIECZNA)

W celu obsługi, kosiarka odbiera dane korekcji satelitarnej, które są przesyłane za pośrednictwem Chmury STIGA. Sygnał korekcji satelitarnej jest dostępny w wielu Krajach. Sprawdzić, czy sygnał korekcji satelitarnej jest obecny w miejscu instalacji na stronie stiga.com lub za pośrednictwem aplikacji. Jeśli sygnał korekcji satelitarnej nie jest dostępny w miejscu instalacji, należy zainstalować satelitarną stację referencyjną, dostępną jako akcesorium.
Aby sprawdzić obecność sygnału korekcji satelitarnej w miejscu instalacji kosiarki, postępować zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji.
Jeśli sygnał korekcji satelitarnej nie jest dostępny w miejscu instalacji, postępować zgodnie z poniższymi instrukcjami w celu instalacji satelitarnej stacji referencyjnej (niezałączonej).



POUCZENIE:
Ze względów bezpieczeństwa, po zaprogramowaniu wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, zabrania się przemieszczania satelitarnej stacji referencyjnej. Kosiarka mogłaby opuścić zaprogramowaną strefę roboczą. Jeśli stacja referencyjna zostanie przesunięta, konieczne jest jej przeprogramowanie.



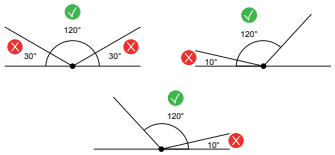
POUCZENIE:
Ze względów bezpieczeństwa, programowanie wirtualnych granic, tras transferu i obszarów, których należy unikać, zostało wykonane za pośrednictwem sygnału korekcji satelitarnej, a jeśli później pragnie się obsługiwać kosiarkę robota za pośrednictwem satelitarnej stacji referencyjnej, wymagane jest ponowne zaprogramowanie. Ze względów bezpieczeństwa, jeśli programowanie wirtualnych granic, tras transferu i obszarów, których należy unikać, zostało wykonane za pośrednictwem satelitarnej stacji referencyjnej, a później pragnie się obsługiwać kosiarkę robota za pośrednictwem sygnału korekcji satelitarnej, wymagane jest ponowne zaprogramowanie.

3.4.1 Kontrole w celu instalacji satelitarnej stacji referencyjnej

ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE: Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza dostarczonego przez Producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i zasilacza może spowodować porażenie prądem i/ lub przegrzanie.	**ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:** Zasilany obwód musi być zabezpieczony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie zadziałania nieprzekraczającym 30 mA.
ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE: W celu wykonania połączenia elektrycznego, gniazdo elektryczne musi być umieszczone w pobliżu miejsca instalacji. Upewnić się, że podłączenie do źródła zasilania jest zgodne z przepisami obowiązującymi w Kraju, w którym jest ono używane.	**ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:** Podłączyć zasilanie elektryczne dopiero po zakończeniu wszystkich czynności instalacyjnych. W razie konieczności podczas instalacji wyłączyć główne zasilanie elektryczne.
NAKAZ UŻYCIA RĘKAWIC: Aby uniknąć ryzyka skaleczenia rąk używać rękawice ochronne.	**NAKAZ NOSZENIA OKULARÓW:** Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.
ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE: Nie podłączać zasilacza do gniazda prądowego, jeśli wtyczka lub kabel są uszkodzone. Nie podłączać ani nie dotykać uszkodzonego przewodu przed odłączeniem zasilania. Uszkodzony lub zniszczony przewód może spowodować przypadkowy kontakt z częściami pod napięciem.	

Satelitarna stacja referencyjna musi być umieszczona w strefie, w której niebo jest całkowicie widoczne. Satelitarna stacja referencyjna musi być umieszczana ponad elementami zakłócającymi, jak: drzewa z gęstą koroną, żywopłoty, mury obwodowe, ogrodzenia metalowe, budynki i powierzchnie odbijające, jak szyby lub metalowe ściany. Należy wykonać podłączenie do gniazda elektrycznego (Rys. 17).

UWAGA: Niebo uważa się za całkowicie widoczne, gdy jest wolne pod kątem przynajmniej 120 stopni we wszystkich kierunkach.



3.4.2 Procedura instalacji satelitarnej stacji referencyjnej

W odniesieniu do Rys. 16, należy wykonać instalację satelitarnej stacji referencyjnej (A) za pomocą wspornika mocującego (E). Zasilanie wymaga zakupu zasilacza (F) i podłączenia do gniazda elektrycznego.

Przygotować miejsce instalacji zasilacza (F) w taki sposób, aby nie był on narażony na zanurzenie w wodzie w jakichkolwiek warunkach atmosferycznych.

POUCZENIE:
Kabel zasilający, zasilacz, przedłużacz i wszelkie inne kable elektryczne, które nie należą do produktu muszą się znajdować poza obszarem koszenia, aby pozostawać w bezpiecznej odległości od niebezpiecznych ruchomych części i aby uniknąć uszkodzenia kabli pod napięciem.

POUCZENIE:
Ułożyć kabel zasilający i zasilacz w taki sposób, aby nie stwarzały zagrożenia dla dzieci, ludzi i zwierząt.

POUCZENIE:
Ze względów bezpieczeństwa, po zaprogramowaniu wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, zabrania się przemieszczania satelitarnej stacji referencyjnej. Kosiarka mogłaby opuścić zaprogramowaną strefę roboczą. Jeśli stacja referencyjna zostanie przesunięta, konieczne jest jej przeprogramowanie.

Wymagania i nakazy:

Konieczne są następujące części (Patrz Rys. 16):
(A) Satelitarna stacja referencyjna;
(E) Listwa mocująca;
(H) Śruba w kształcie U do mocowania listwy do słupa lub śruby do mocowania na ścianie (brak w zestawie);
(G) Śruby do mocowania satelitarnej stacji referencyjnej na listwie;
(F) Zasilacz;
(L) Kabel przedłużający.

Procedura (Rys. 18):

1. Sprawdzić wymagania instalacyjne w Punkcie 3.4.1.
2. Zamocować uchwyt (E) na ścianie (N) za pomocą śrub mocujących (brak w zestawie), upewniając się, że jest wypoziomowany. W przypadku montażu na słupie (M), używać dołączonej śruby w kształcie litery U (H), aby zamocować uchwyt (E).
3. Przymocować satelitarną stację referencyjną (A) do uchwytu (E) za pomocą złącza (C) zwróconego w dół przy użyciu śrub (G). Upewnić się, że stacja jest pozioma. Podłączyć satelitarną stację referencyjną do zasilacza (F) lub kabla przedłużającego za pomocą złącza (C) i dokręcić nakrętkę pierścieniową.
4. Zabezpieczyć przewód zasilający przed uszkodzeniem lub niebezpieczeństwem.
5. Podłączyć wtyczkę zasilacza (F) do gniazda elektrycznego.

UWAGA: Górna część satelitarnej stacji referencyjnej powinna się znajdować jak najbliżej górnej części ściany lub słupa (Rys. 18/19).

UWAGA: W razie konieczności można rozwinąć kabel zasilający satelitarną stację odniesienia przy użyciu kabli przedłużających, dostępnych jako akcesoria. Dopuszcza się użycie maksymalnie dwóch kabli przedłużających o długości 5 metrów lub kabla przedłużającego o długości 15 metrów.

UWAGA: Aby uniknąć zakłóceń, satelitarna stacja referencyjna musi być instalowana w odległości przynajmniej 400 cm od innych satelitarnych stacji referencyjnych znajdujących się w pobliżu.

UWAGA:
Powierzchnia lub słup, na którym zamocowana jest satelitarna stacja referencyjna, muszą być stabilne i nie mogą się poruszać, kołysać ani obracać, na przykład przy silnym wietrze lub niepogodzie. Ruch satelitarnej stacji referencyjnej wpływa na dokładność działania kosiarki.

UWAGA:
Zachować ostrożność podczas instalacji satelitarnej stacji referencyjnej. Występuje ryzyko upadku z wysokości lub upadku przedmiotów.

UWAGA:
W razie przesunięcia satelitarnej stacji referencyjnej, konieczne jest ponowne zaprogramowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i stref, których należy unikać APP.

UWAGA:
Upewnić się, że satelitarna stacja referencyjna jest pozioma.

3.5 PIERWSZA AKTYWACJA KOSIARKI

Praca kosiarki w trybie automatycznym wymaga szeregu ustawień, które można wykonać za pomocą urządzenia mobilnego (smartfona) iOS lub Android z zainstalowaną aplikacją „STIGA GO" (Rys. 23).
Aplikację na iOS można pobrać z iOS App Store. Aplikację na Androida można pobrać ze sklepu Google Play.
Podczas pierwszej instalacji konieczne jest powiązanie kosiarki z aplikacją „STIGA.GO". Postępować zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji „STIGA.GO".



3.5.1 Wstępne logowanie

Pierwsze wejście do aplikacji umożliwia:
- Dostęp do stron informacyjnych dotyczących sprzedawców i produktów firmy STIGA.
- Przeprowadzenie pierwszej rejestracji.
- Zalogowanie się już zarejestrowanych użytkowników.

3.5.2 Rejestracja (sign up)

Sekcja „Rejestracja" umożliwia rejestrację użytkownika i dostęp do wszystkich funkcji aplikacji.
Użytkownik może się zalogować za pośrednictwem swojego konta Google, Facebook i Apple lub utworzyć nowe konto, wypełniając wymagane pola.
Procedura rejestracji wymaga weryfikacji adresu e-mail.

3.5.3 Kojarzenie urządzenia (pairing)

Rozdział „Kojarzenie urządzenia" umożliwia, za pomocą połączenia Bluetooth®, skojarzenie urządzenia mobilnego z kosiarką i satelitarną stacją referencyjną (jeśli występuje).

Aby utworzyć powiązanie, kosiarka i satelitarna stacja referencyjna (jeśli występuje) muszą się znajdować w promieniu 8 metrów od urządzenia mobilnego.
Aby dodać nowy produkt STIGA, nacisnąć przycisk „dodaj urządzenie" (+) i postępować zgodnie z instrukcją.
Po zakończeniu kojarzenia wyświetlana jest strona główna produktu, z której można uzyskać dostęp do różnych dostępnych menu.

UWAGA: jeśli kosiarka nie zostanie odczytana przez urządzenie mobilne, sprawdzić, czy nie jest już skojarzona z innym urządzeniem za pomocą Bluetooth®.

3.5.4 Zdalna łączność i aktywacja karty SIM

Kosiarka jest wyposażona w moduł łączności komórkowej z kartą SIM, która umożliwia połączenie z chmurą STIGA i zdalne sterowanie robotem. Po zakończeniu kojarzenia urządzenia z kontem użytkownika należy aktywować kartę SIM.

Procedura:

Postępuj zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji.

3.5.5 Garaż i strona produktu (Device page)

Sekcja „Garaż" wyświetla wszystkie produkty Stiga powiązane z profilem użytkownika.
Powiązane produkty są wyświetlane za pomocą przewijania w lewo i w prawo między różnymi ekranami.
Dla każdego z wyświetlanych produktów istnieje dostęp do szeregu opcji, które umożliwiają:
- Zmianę nazwy lub usunięcie urządzenie z konta użytkownika.
- Dostęp do informacji o produktach i podręczników.
- Kontrolę stanu łączności z siecią komórkową oraz stan sygnału GNSS kosiarki i stacji referencyjnej (jeśli występuje).
- Wykonanie aktualizacji firmware.

Z sekcji „Garaż" można uzyskać dostęp do „Strony produktu" każdego powiązanego produktu.
Strona produktu kosiarki zautomatyzowanej podzielona jest na trzy sekcje:
- Kosiarka.
- Ustawienia.
- Mój ogród.

Sekcja „Robot" umożliwia:
- Kontrolę stanu kosiarki (poziom akumulatora, stan roboczy, ustawiony tryb koszenia).
- Uruchomić i zatrzymać kosiarkę.
- Zmusić kosiarkę do powrotu do punktu początkowego.
- Uruchomić kosiarkę w obszarze, do którego nie można dotrzeć automatycznie.

Sekcja „Ustawienia" pozwala:
- Wybrać tryb koszenia „Koszenie pojedyncze" lub „Zaprogramowane" (jeśli dostępne).
- Ustawić lub zmienić harmonogram pracy.
- Ustawić lub zmienić wysokości koszenia.
- Rozpocząć procedurę hibernacji do przechowywania na zimę.
- Włączyć i ustawić czułość czujnika deszczu.
- Aktywować dodatkowe funkcje.

Sekcja „Mój ogród" umożliwia:
- Rejestrację wirtualnych granic, tras przejazdu i stref do uniknięcia za pomocą kreatorów w aplikacji.
- Wyświetlenie mapy ogrodu z zarejestrowanymi elementami i pozycją kosiarki w czasie rzeczywistym.
- Ustawić żądany kierunek cięcia.
- Uruchomić robota koszący do pracy w określonym obszarze ogrodu.

3.5.6 Instalacja kosiarki automatycznej

Inicjalizacja kosiarki jest obowiązkowa i wymagana w aplikacji:
- Przy pierwszym uruchomieniu produktu.
- Po włączeniu lub ponownym włączeniu kosiarki.
- Po ręcznym przesunięciu kosiarki.

Procedura przy pierwszym uruchomieniu produktu:
1. Rozpocząć inicjalizację zgodnie z żądaniem aplikacji i odczekać na zakończenie procedury. Kosiarka porusza się do przodu, wykonując trzy kroki o długości około 1 m.

Procedura w przypadku włączania lub przenoszenia ręcznego kosiarki

1. Umieścić kosiarkę wewnątrz zaprogramowanej strefy w taki sposób, aby mogła się poruszać do przodu o co najmniej 3 metry, pozostając w obrębie wirtualnej granicy, bez napotykania przeszkód.
2. Rozpocząć inicjalizację zgodnie z żądaniem aplikacji i odczekać na zakończenie procedury. Kosiarka przesunie się do przodu, wykonując trzy kroki o długości około 1 m.

3.5.7 Programowanie granic wirtualnych, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać

Przed przystąpieniem do programowania upewnić się, że wykonano następujące kroki: skojarzenie urządzenia (Punkt 3.5.3) i inicjalizacja robota koszącego (Punkt 3.5.6).

Programowanie wirtualnych granic różnych Stref i Obszarów Zamkniętych, tras przejazdu i stref omijania odbywa się za pomocą odpowiednich procedur w aplikacji „STIGA.GO". Procedury te przewidują ręczne prowadzenie kosiarki, idąc obok niej (Punkt 3.2).

Wymagania i nakazy:

- Urządzenie mobilne z systemem Android lub iOS podłączone do Internetu (brak w zestawie) (Rys. 20.A).

Robot może być sterowany:

- Za pomocą wirtualnego joysticka w aplikacji (Rys. 20.B).

Poniżej znajdują się najistotniejsze kroki:

1. Pobrać aplikację „STIGA GO" ze sklepu Google Play na urządzenia z systemem Android lub z App Store na urządzenia z systemem iOS.
2. Postępować zgodnie z procedurą uruchamiania robota wskazaną w aplikacji.
3. Sterować kosiarką za pomocą joysticka wirtualnego w miejscu, w którym pragnie się rozpocząć programowanie.
4. Rozpocząć rejestrowanie granic lub wirtualnych tras, naciskając odpowiedni przycisk.
5. Sterować kosiarką ręcznie za pomocą joysticka wirtualnego po obwodzie lub trasie, która ma zostać zaprogramowana. Wirtualny punkt początkowy musi się pokrywać z punktem końcowym. Możliwe jest również rejestrowanie tras obwodowych lub wirtualnych za pomocą metody punkt-punkt. W tym przypadku robot rejestruje obwód lub ścieżkę jako sekwencję linii prostych między punktami wybranymi przez użytkownika.

POUCZENIE:
Przestrzegać minimalnych odległości od przeszkód i wskazówek w Punkcie 3.2.1.

6. Potwierdzić rejestrację

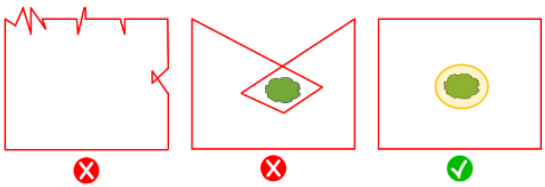
UWAGA: pod koniec programowania wirtualnych granic kosiarka odtwarza całą wirtualną granicę w celu sprawdzenia, czy programowanie zostało wykonane prawidłowo.

UWAGA: aby zarządzać różnymi obszarami ogrodu w zróżnicowany sposób, istnieje możliwość zaprogramowania kilku stref wirtualnych.

UWAGA: przed zaprogramowaniem tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, konieczne jest zaprogramowanie wirtualnych granic.

UWAGA: Nie przenosić kosiarki ręcznie, każdy ręczny ruch kosiarki wymaga powtórzenia procedury inicjalizacji.

UWAGA: w celu zapewnienia prawidłowego funkcjonowania kosiarki należy unikać obecności skrzyżowań i/lub nałożeń w wirtualnym obwodzie.





POUCZENIE:
Podczas programowania wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, należy zachować odległość co najmniej 6 metrów od kosiarki.



POUCZENIE:
Obszar operacyjny lub trasy używane przez maszynę do jej przemieszczania muszą być ustawione tak, aby nie obejmowały przestrzeni publicznych, obszarów zwykle używanych do parkowania, przejazdu pojazdów lub dotkniętych przepływem ludzi, aby uniknąć szkód osobowych, rzeczowych lub nieszczęśliwych wypadków pojazdów.



POUCZENIE:
Dla własnego bezpieczeństwa oraz aby uniknąć obrażeń osobowych, zwierząt lub rzeczy, operator musi najpierw poznać obszar, w którym jest prowadzona ręcznie kosiarka.
Kierując kosiarką, należy przemieszczać się ostrożnie, aby nie upaść.



POUCZENIE:
Obszar roboczy i ogólnie obszary, w których kosiarka może się poruszać, muszą być odgrodzone nieprzejezdną barierą fizyczną.
Zapewnić odpowiednie ogrodzenie lub nadzorować pracę kosiarki.

3.5.8 Mapa ogrodu

W sekcji „Mój ogród" można uzyskać dostęp do mapy ogrodu i przeglądać:
- Granice wirtualne.
- Strefy, których należy unikać.
- Trasy przejazdu
- Położenie kosiarki w czasie rzeczywistym.
- Odpowiednia ścieżka powrotna.

3.5.9 Pojedyncze koszenie (spot cut)

W przypadku ustawienia na „Koszenie pojedyncze" kosiarka wykonuje jeden cykl pracy.

UWAGA: Gdy kosiarka zakończy cykl pokrycia całego ogrodu, powróci do punktu zbiórki.

UWAGA: Gdy robot koszący zakończy cykl pokrycia pojedynczej strefy, przejdzie bezpośrednio do następnej strefy cięcia.

3.5.10 Zarządzanie pakietem danych

Sprawdzić warunki korzystania z pakietu danych na Stiga.com.

3.5.11 Blokada klawiatury (App Lock)

Aby uniemożliwić użycie kosiarki przez dzieci lub osoby nieupoważnione, możliwe jest zablokowanie funkcjonowania klawiatury. W ten sposób można sterować kosiarką wyłącznie za pomocą aplikacji

Procedura:
1. Włączyć lub wyłączyć funkcję Blokowanie klawiatury /App Lock w menu „ustawienia" aplikacji.

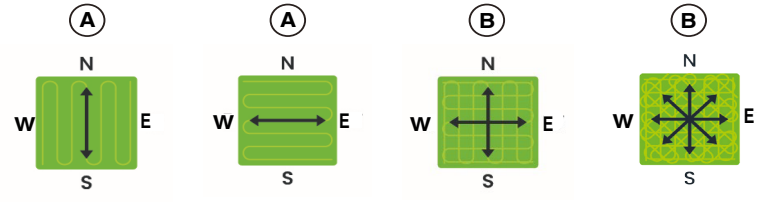
UWAGA: gdy funkcja jest aktywna, blokada klawiatury pozostaje aktywna również po wyłączeniu kosiarki.

3.5.12 Ustawianie pożądanego trybu nawigacji

Funkcja umożliwia ustawienie trybu nawigacji, za pomocą której kosiarka porusza się po ogrodzie w celu wykonania koszenia.

Możliwy jest wybór różnych kierunków koszenia (A), lub ich połączonych trybów (B). Możliwe jest również precyzyjne dostosowanie wybranego kierunku cięcia w celu wyrównania go z dowolnymi strukturami lub kształtami w ogrodzie. Regulację można przeprowadzić w zakresie od -90° do +90°, z dokładnością do 0,1°.

Zmiana trybu nawigacji wykonanej przez użytkownika w strefie, w której koszenie zostało rozpoczęte, ale nie zostało zakończone, staje się efektywne po zakończeniu koszenia w danej strefie.



Procedura:

1. Wybrać żądany tryb nawigacji w menu „ustawienia" aplikacji.
2. W razie potrzeby dostosować kierunek cięcia za pomocą przycisków „+" i „-", aż do uzyskania żądanego ustawienia.

3.5.13 Koszenie obrzeża (Border cut)

Sekcja "Koszenie obrzeża", jeśli jest aktywna, umożliwia cięcie krawędzi ogrodu i stref nieobcinanych. Koszenie obrzeża jest wykonywane przez kosiarkę po zakończeniu koszenia zaprogramowanej strefy.

Procedura:

1. Aktywować funkcję „koszenie obrzeża" w menu „ustawienia" aplikacji Funkcję tę można aktywować oddzielnie dla każdej strefy wirtualnej lub zaprogramowanej strefy bez cięcia.

3.5.14 Czujnik deszczu

Funkcja „Czujnik deszczu" umożliwia włączenie lub wyłączenie czujnika deszczu obecnego w kosiarce automatycznej.

Procedura:

1. Aktywować funkcję w menu „ustawienia" aplikacji.

3.5.15 Aktualizacja oprogramowania (Firmware Update)

Aktualizacje firmware, jeśli są dostępne, są wyświetlane na stronie widoku produktu w „Garażu".

3.5.16 Profil / Wybór ulubionego sprzedawcy / Wiadomość

W sekcji "Profil" można zmienić dane swojego konta i hasło.

Sekcja „Dealer" pozwala wybrać centrum pomocy.

Sekcja „Wiadomości" umożliwia wyświetlanie wiadomości\informacji.

3.5.17 Modyfikacja lub usunięcie granic wirtualnych, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać

Granice wirtualne różnych stref można modyfikować na dwa sposoby:
- Usunięcie pozycji: pozycja zostaje całkowicie usunięta i wymagana jest nowa rejestracja.
- Możliwe jest zmodyfikowanie tylko części elementu bez usuwania go w całości.

W przypadku konieczności zmiany tras transferu lub obszarów, których należy unikać, należy je usunąć, a następnie ponownie zarejestrować.

Procedura:
1. Aby usunąć element mapy, wybierz go z menu "Ustawienia" aplikacji i naciśnij przycisk "Usuń".
2. Aby zmienić obwód wirtualny, wybierz żądaną strefę wirtualną z menu "Ustawienia" aplikacji i naciśnij przycisk "Edytuj". Następnie postępuj zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji.

3.5.18 Ustalanie priorytetu przycinania obszarów ogrodu

Poszczególne wirtualne obszary ogrodu są wycinane w kolejności, w jakiej zostały zarejestrowane.

Istnieje możliwość zmiany priorytetu cięcia poszczególnych stref w celu zmiany kolejności ich cięcia.

Procedura:

1. Wybierz żądaną wirtualną strefę cięcia z menu "Ustawienia" aplikacji i przeciągnij ją do żądanej pozycji na liście stref.

UWAGA: Dla każdego obszaru ogrodu wskazany jest również procent ukończenia koszenia, identyfikując w ten sposób obszary, które zostały już całkowicie skoszone i postęp obszaru, który jest obecnie koszony.

3.5.19 Tymczasowa strefa bez cięcia (jeśli dostępna)

Funkcja "Tymczasowa Strefa bez Cięcia" umożliwia tymczasowe wyłączenie części ogrodu z obszaru koszenia. Wybierany obszar musi być częścią obwodu między dwoma punktami A i B wybranymi przez użytkownika oraz odcinkiem prostej łączącym te punkty. Wybrany obszar nie może przecinać ścieżek transferu.
Robot koszący nie wjedzie do strefy wyłączonej przed upływem ustawionego czasu, ale będzie kontynuować pracę w innych częściach ogrodu.

Procedura:

1. Wybrać funkcję w menu „Ustawienia" aplikacji
2. Postępować zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji, aby wybrać część ogrodu, która ma zostać wykluczona i ustawić żądany czas trwania.

3.5.20 Trzymaj się z daleka STAY AWAY (jeśli dostępna)

Funkcja „Trzymaj się z daleka" (Stay Away) umożliwia tymczasowe wyłączenie części ogrodu z obszaru cięcia. Wybierany obszar to okrąg o promieniu wybranym przez użytkownika, którego środkiem jest pozycja GPS urządzenia mobilnego lub punkt wybrany na wirtualnej mapie. Wybrany obszar nie może przecinać ścieżek transferu.
Robot koszący nie wjedzie do strefy wyłączonej przed upływem ustawionego czasu, ale będzie kontynuować pracę w innych częściach ogrodu.

Procedura:
1. Wybrać funkcję w menu „Ustawienia" aplikacji
2. Postępować zgodnie z instrukcjami kreatora aplikacji, aby wybrać część ogrodu, która ma zostać wykluczona i ustawić żądany czas trwania.

UWAGA: Jeśli pozycja GPS urządzenia mobilnego jest używana do ustawienia środka okręgu, pozycja tego punktu, a tym samym obszaru bez cięcia, zależy od dokładności sygnału GPS odbieranego z urządzenia mobilnego, która zazwyczaj wynosi +/- 5 metrów.

4. FUNKCJONOWANIE

Wymagania i nakazy:
- Instalacja satelitarnej stacji referencyjnej, jeśli jest wymagana (Patrz Punkt 3.4).
- Początkowa wysokość trawy znajduje się w zakresie roboczym kosiarki zautomatyzowanej: 20-95mm.
- Akumulator jest naładowany (Patrz Punkt 4.5).
- Programowanie granic wirtualnych, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać (Patrz Punkt 3.5.7).
- Wysokość koszenia jest prawidłowo wyregulowana (Patrz Punkt 4.7).

4.1 CZĘŚCI ROZRUCHOWE

1. Urządzenie mobilne (brak w zestawie) (Rys. 4.C).
2. Akumulatory (dostarczone przy zakupie maszyny) (Rys. 4.B).
3. Ładowarka (dołączona do maszyny) (Rys. 4.A).
4. Sterowanie radiowe (akcesorium - brak w zestawie) (Rys. 4.D).

4.2 KONTROLA ZABEZPIECZEŃ W CELU URUCHOMIENIA KOSIARKI

Aby korzystać z maszyny, konieczne jest zaprogramowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i stref, których należy unikać (Patrz Punkt 3.5.7).

Wymagania i nakazy:
- Klucz bezpieczeństwa.

Procedura:
1. Sprawdzić, czy jest włożony klucz bezpieczeństwa. Jeśli klucz jest wyjęty, uruchomienie kosiarki nie jest możliwe.
2. Sprawdzić, czy przycisk zatrzymania **„STOP”** nie jest aktywny. W razie naciśnięcia przycisk zatrzymuje kosiarkę i otwiera osłonę konsoli sterowania.
3. Sprawdzić, czy kosiarka jest prawidłowo ustawiona na podłożu. W razie nadmiernego nachylenia (≥ 27%) lub uniesienia, czujniki przechyłu (inklinometr) zatrzymają kosiarkę.

4.3 RĘCZNA OBSŁUGA KOSIARKI AUTOMATYCZNEJ

W tym trybie kosiarka wykonuje cykl pracy, powraca do punktu początkowego i pozostaje tam do następnego ręcznego uruchomienia.

Aby korzystać z maszyny, konieczne jest zaprogramowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i stref, których należy unikać (patrz Punkt 3.5.7).

Procedura:
1. Umieścić kosiarkę w dowolnym miejscu wewnątrz obwodu instalacji.
2. Nacisnąć przycisk **„STOP” (**Rys. 2.D) aby otworzyć pokrywę (Rys. 3.A) i wejść do konsoli sterowania (Rys. 3.B).
3. Nacisnąć przycisk **„ON/ OFF” (**Rys. 3.E) przez 5 sekundy, aby włączyć kosiarkę trawnikową.
4. Nacisnąć przycisk **„WYBÓR TRYBU”** (Rys. 3.F), aż zacznie migać tylko ikona **„POJEDYNCZY CYKL PRACY”** (Rys. 3.L).
5. Nacisnąć przycisk **„POTWIERDZENIE”** (Rys. 3.G). Ikona (Rys. 3.L) zaświeci się światłem ciągłym, aby potwierdzić działanie.
6. Zamknąć pokrywę (Rys. 3.A).
7. Kosiarka zacznie działać.

UWAGA: jeśli po naciśnięciu przycisku **„POTWIERDZENIE”** zostanie naciśnięty przycisk **„WYBÓR TRYBU”**, ikony odnoszące się do wybranych funkcji będą ponownie migać, prosząc o potwierdzenie tyle co wybranej funkcji. Nacisnąć przycisk **„POTWIERDZENIE”**. Ikony będą ponownie świecić światłem stałym.



UWAGA:
W razie otwarcia pokrywy podczas pracy, ikony odnoszące się do wybranych funkcji migają, wskazując, że należy potwierdzić działanie przed zamknięciem pokrywy. W razie zamknięcia pokrywy bez naciskania przycisku „POTWIERDZENIE”, kosiarka nie wykona żadnego działania aż do nowego polecenia użytkownika.

4.4 OPIS POLECEŃ OBECNYCH NA KOSIARCE AUTOMATYCZNEJ

Lista poleceń, wskaźników i ich funkcji:

- Nacisnąć przycisk **„STOP”** (Rys. 2.D): służy do bezpiecznego zatrzymania kosiarki.
- **„GRZYBKOWY PRZYCISK AWARYJNY” -** (Rys. 2.E) umożliwia natychmiastowe zatrzymanie maszyny w sytuacji awaryjnej. Przycisk ma dwie pozycje:



1. **Włączanie**: naciśnięcie przycisku awaryjnego powoduje zatrzymanie silników urządzeń tnących i sterowania napędem.



2. **Reaktywacja**: przekręcić przycisk awaryjny w prawo, aby przywrócić wszystkie funkcje. Aby uruchomić maszynę, powtórzyć procedurę uruchamiania za pomocą klucza (Punkt 4.2).

UWAGA: Przy aktywowanym przycisku awaryjnym nie ma możliwości uruchomienia maszyny.



POUCZENIE:
Nie używać przycisku awaryjnego jako zwykłej metody zatrzymywania maszyny.

- **„KLUCZ BEZPIECZEŃSTWA”** (Rys. 3.C): służy do bezpiecznego wyłączania kosiarki.
- Nacisnąć przycisk **„ON/ OFF”** (Rys. 3.E): służy do włączania i wyłączania kosiarki oraz kasowania alarmów.
- Przycisk **„WYBÓR TRYBU”** (Rys. 3.F): służy do wyboru trybu pracy kosiarki zautomatyzowanej i wymuszenia powrotu do punktu początkowego.
- Przycisk **„POTWIERDZENIE”** (Rys. 3.G): służy do potwierdzenia ustawionego trybu roboczego.
- Świecąca ikona **„ZAPLANOWANY PROGRAM”** (Rys. 3.I): służy do wyświetlania ustawienia zaplanowanego programu (jeśli występuje).
- Świecąca ikona **„POJEDYNCZE KOSZENIE”** (Rys. 3.L): służy do wyświetlania ustawienia pojedynczego cyklu pracy.
- Świecąca ikona **„POWRÓT DO MIEJSCA POCZĄTKOWEGO”** (Rys. 3.H): służy do wyświetlenia ustawienia wymuszonego powrotu kosiarki do wymuszonego punktu uruchomienia.
- Przycisk **„BLUETOOTH®”** (Rys. 3.M): jest używany wyłącznie przez centrum serwisowe do czynności diagnostycznych.
- Świecąca ikona **„ALARM”** (Rys. 3.N): służy do wyświetlania stanów alarmowych.
- Świecąca ikona **„AKUMULATOR”** (Rys. 3.O): służy do wyświetlania stanu naładowania akumulatora.

4.4.1 Bezpieczne zatrzymanie - Przycisk stop

Przycisk **„STOP”** (A) to polecenie, które zatrzymuje kosiarkę w bezpiecznych warunkach, niezależnie od warunków pracy.

Procedura:
1. Nacisnąć przycisk **„STOP”**, gdy kosiarka jest w ruchu lub jest już zatrzymana.
2. Po naciśnięciu przycisku **„STOP”**, kosiarka zautomatyzowana zatrzymuje się, a pokrywa otwiera się, umożliwiając dostęp do innych elementów sterujących.

4.4.2 Bezpieczne wyłączanie - Klucz bezpieczeństwa

Klucz bezpieczeństwa, jego wyjęcie powoduje natychmiastowe wyłączenie kosiarki.



NAKAZ:
Zawsze przed jakimkolwiek czyszczeniem, transportem i konserwacją.

Procedura:

1. Nacisnąć przycisk „**STOP**”, aby otworzyć pokrywę i uzyskać dostęp do konsoli sterowania.
2. Nacisnąć przycisk wyłączania na kilka sekund i poczekać, aż dioda LED na tym przycisku zgaśnie.
3. Dopiero po zgaśnięciu diody led należy wyłączyć przycisk bezpieczeństwa, aby bezpiecznie wyłączyć kosiarkę. Przechowywać klucz bezpieczeństwa w bezpiecznym miejscu.
4. Po wykonaniu czynności konserwacyjnych należy ponownie włożyć klucz bezpieczeństwa, aby umożliwić włączenie kosiarki.

4.4.3 Włączanie i wyłączanie - Przycisk ON/OFF

Przycisk „**ON/ON**” służy do ręcznego włączania i wyłączania kosiarki.

Procedura:

1. Nacisnąć przycisk „**STOP**”, aby otworzyć pokrywę i uzyskać dostęp do konsoli sterowania.
2. Naciskać przycisk „**ON/OFF**” przez 5 sekund, aby włączyć lub wyłączyć kosiarkę.

UWAGA: W celu włączenia kosiarki konieczne jest włożenie klucza bezpieczeństwa.

UWAGA: W przypadku aktywnych alarmów, podwójne naciśnięcie przycisku „**ON/OFF**” kasuje alarmy.

4.4.4 Wybrać pojedynczy cykl pracy / wymuszony powrót do punktu początkowego – Przycisk wyboru trybu

Kosiarka zachowuje się zgodnie z możliwymi wyborami opisanymi poniżej.

WYBÓR KLAWIATURY I FUNKCJONOWANIE KOSIARKI

POJEDYNCZY CYKL PRACY

Kosiarka wykonuje pojedynczy wymuszony cykl pracy i wraca do punktu początkowego.
Kosiarka pozostaje w stacji aż do ręcznego działania użytkownika.



POWRÓT DO PUNKTU POCZĄTKOWEGO

Kosiarka wraca do punktu początkowego.
Kosiarka pozostaje w stacji aż do ręcznego działania użytkownika.



Procedura:

1. Nacisnąć przycisk „**STOP**”, aby otworzyć pokrywę i uzyskać dostęp do konsoli sterowania.
2. Nacisnąć przycisk **„WYBÓR TRYBU”**, aż do migania ikon odnoszących się do funkcji, które pragnie się aktywować. Ikony odnoszące się do wybranych funkcji migają.
3. Nacisnąć przycisk **„POTWIERDZENIE”**. Ikony odnoszące się do wybranych funkcji zaświecą się światłem ciągłym, aby potwierdzić działanie.

4. Zamknąć pokrywę.
5. Kosiarka rozpocznie pracę zgodnie z ustawionym trybem.

UWAGA: Jeśli po naciśnięciu przycisku **„POTWIERDZENIE”**, zostanie naciśnięty przycisk **„WYBÓR TRYBU”**, ikony odnoszące się do wybranych funkcji będą ponownie migać, prosząc o potwierdzenie tyle co wybranej funkcji. Nacisnąć przycisk **„POTWIERDZENIE”**. Ikony będą ponownie świecić światłem stałym.

UWAGA:
W razie otwarcia pokrywy, zarówno podczas pracy, jak i z kosiarką w punkcie początkowym, ikony odnoszące się do wybranych funkcji migają, wskazując, że należy potwierdzić działanie przed zamknięciem pokrywy. W razie zamknięcia pokrywy bez naciskania przycisku „POTWIERDZENIE”, kosiarka nie wykona żadnego działania aż do nowego polecenia użytkownika.

UWAGA: Jeśli akumulator jest rozładowany, ikona akumulatora będzie migać w kolorze czerwonym wskazując, że nie jest możliwe wykonanie działania.

UWAGA: Kosiarka uruchamia się dopiero po zamknięciu pokrywy.

4.4.5 Wyświetlanie stanu Bluetooth® - Przycisk Bluetooth®

Kosiarka zarządza automatycznie połączeniem Bluetooth® z zewnętrznymi urządzeniami mobilnymi. Połączenie Bluetooth® jest dostępne w każdej chwili, gdy kosiarka jest włączona. Za każdym razem można podłączyć do kosiarki tylko jedno urządzenie mobilne za pomocą Bluetooth®. Kosiarka odłącza się automatycznie od urządzenia po zamknięciu aplikacji. Przycisk **„BLUETOOTH®”** jest używany wyłącznie przez centrum pomocy do działań diagnostycznych.

UWAGA: Kojarzenie urządzenia z kosiarką za pomocą Bluetooth®, patrz Punkt 3.5.3 „Kojarzenie urządzenia (PAIRING)”.

4.4.6 Wyświetlanie stanów alarmu - Ikona alarmu

Podświetlona ikona **„ALARM”** wskazuje na anomalię funkcjonowania.

Procedura:
1. Nacisnąć przycisk **„STOP”**, aby otworzyć pokrywę i uzyskać dostęp do konsoli sterowania.
2. Sprawdzić stan alarmu za pomocą czerwonej ikony świetlnej, która może świecić światłem stałym lub migać.
3. Po usunięciu anomalii, wyłączyć kosiarkę przyciskiem **„ON/OFF”**, odczekać kilka sekund, a następnie włączyć ją ponownie za pomocą przycisku **„ON/OFF”**. Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym.

UWAGA: Szczegóły dotyczące anomalii można wyświetlić za pośrednictwem aplikacji

UWAGA: Niektóre rodzaje błędów można zresetować zdalnie za pośrednictwem aplikacji.

UWAGA: Niektóre rodzaje błędów nie mogą być zresetowane zdalnie, ale muszą być obowiązkowo zresetowane za pomocą klawiatury kosiarki, zgodnie z europejską normą bezpieczeństwa EN-50636.

4.5 ŁADOWANIE AKUMULATORA

UWAGA: Ładowanie musi się odbywać wyłącznie za pomocą ładowarki do akumulatorów (Rys. 4.A). Inne systemy ładowania akumulatora mogą powodować jego nieodwracalne uszkodzenie.

UWAGA: Zalecana temperatura ładowania wynosi 4-40°C.

4.5.1 Wyświetlanie stanu naładowania akumulatora - Ikona akumulatora

Świecąca ikona „**AKUMULATOR**" umożliwia wyświetlenie stanu naładowania akumulatora.

Procedura:

1. Nacisnąć przycisk „**STOP**", aby otworzyć pokrywę i uzyskać dostęp do konsoli sterowania.
2. Sprawdzić stan naładowania akumulatora za pomocą świecącej ikony:
   - Niebieska ikona: akumulator jest naładowany (poziom naładowania > 40 %).
   - Czerwona ikona: akumulator jest naładowany (poziom naładowania 15- 40 %).
   - Czerwona migająca ikona: akumulator jest rozładowany (poziom naładowania < 15 %).
3. Jeśli kosiarka jest w fazie ładowania, miga świecąca ikona (Rys. 3.O) w kolorze niebieskim.

UWAGA: jeśli, po naciśnięciu polecenia ikona akumulatora (Rys. 3.O) wykona szybkie miganie z czerwonym światłem, działanie nie będzie mogło być wykonane i będzie konieczne ręczne naładowanie baterii (Patrz Punkt 4.5.3).

4.5.2 Ładowanie akumulatorów wewnętrznych maszyny

Procedura „**ŁADOWANIE AKUMULATORA**"umożliwia ręczne ładowanie kosiarki:

1. Umieść kosiarkę w pobliżu gniazdka elektrycznego.
2. Nacisnąć przycisk „**STOP**" **(**Rys. 2.D) aby otworzyć pokrywę (Rys. 3.A) i wejść do konsoli sterowania (Rys. 3.B).
3. Wyjąć kluczyk (Rys. 3.C).
4. Podłączyć dostarczoną ładowarkę do gniazda ładowania (Rys. 4.A) z odpowiednim mocowaniem bagnetowym odpowiedniego złącza (Rys. 9.A).
5. Podłączyć wtyczkę ładowarki do sieci zasilającej, wkładając odpowiednią wtyczkę (Rys. 9.B).
6. Świecąca ikona „**AKUMULATOR**" (Rys. 3.O) miga na niebiesko, trwa ładowanie kosiarki.
7. Zamknąć pokrywę (Rys. 3.A).
8. Pozostawić kosiarkę na ładowaniu do momentu pełnego naładowania akumulatorów.
9. Po pełnym naładowaniu odłączyć ładowarkę od gniazda ładowania.
   •Obrócić nakrętkę pierścieniową złącza w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara. (Rys. 9.C);
   •Wyciągnąć złącze (Rys. 9.D).

Podczas ładowania diody wskaźnika akumulatora (Rys. 3.O) migają stopniowo. Po osiągnięciu każdego indywidualnego progu naładowania odpowiednia dioda będzie świecić światłem ciągłym, a inne będą nadal migać.

UWAGA: Ładowanie akumulatorów przed przechowywaniem zimowym należy przeprowadzić zgodnie z opisem w Punkcie 6.2.

4.5.3 Ładowanie akumulatorów poza maszyną w bezpiecznych warunkach

Akumulator można ładować niezależnie za pomocą tej samej ładowarki, która służy do ładowania maszyny:

1. Wyjąć akumulator z maszyny (Rys. 11.E);
2. Umieścić akumulator w suchym, bezpiecznym i stabilnym miejscu;
3. Wyjąć gumową nasadkę ochronną złącza;
4. Podłączyć wtyczkę ładowarki do sieci zasilającej, wkładając odpowiednią wtyczkę;
5. Podłączyć dostarczoną ładowarkę do gniazda za pomocą odpowiedniego bagnetu mocującego odpowiedniego złącza; Zapoznać się z informacjami zamieszczonymi w instrukcji obsługi akumulatora.

UWAGA: Podczas ładowania wszystkie funkcje maszyny są wyłączone.

POUCZENIE:
Nie ładować pojedynczego akumulatora włożonego do maszyny.

UWAGA: Akumulatory kosiarki są elementem nietrwałym, a pojemność ładowania zmniejsza się wraz z upływem czasu, zmniejszając zasięg roboczy kosiarki bez negatywnego wpływu na jej działanie.

4.6 WKŁADANIE I WYJMOWANIE AKUMULATORA Z MASZYNY

POUCZENIE:
Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (patrz Punkt 2.8).

4.6.1 Wkładanie akumulatorów

1. Otworzyć pokrywę akumulatora (Rys. 10). Maszyna wyłącza się automatycznie po otwarciu pokrywy akumulatorów.
2. Włożyć akumulator do komory (Rys. 11.A).
3. Podłączyć złącze na pokładzie maszyny, wciskając je do oporu (Rys. 11.B).
4. Zamknąć pokrywę akumulatora (Rys. 10).
5. Aby rozpocząć pracę, należy ponownie uruchomić maszynę.

4.6.2 Wyjmowanie akumulatorów

1. Otworzyć pokrywę akumulatora (Rys. 10).
2. Obrócić nakrętkę pierścieniową złącza w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara (Rys. 11.C).
3. Wyciągnąć złącze (Rys. 11.D).
4. Wyjąć akumulator z komory (Rys. 11.E).
5. Zamknąć pokrywę akumulatora (Rys. 10).

4.7 REGULACJA WYSOKOŚCI KOSZENIA

Procedura **„REGULACJA WYSOKOŚCI KOSZENIA”** opisuje sposób regulacji wysokości noży tnących.
Aby wyregulować wysokość koszenia, postępować zgodnie z procedurą w aplikacji.

POUCZENIE:
Nie dotykać urządzenia tnącego podczas regulacji wysokości cięcia.

POUCZENIE:
Aby zapewnić prawidłowe funkcjonowanie systemu regulacji wysokości noża, upewnić się, że nie następuje nagromadzenie pozostałości trawy lub brudu w pobliżu ostrzy i mieszka ochronnego silnika noża.

4.8 MODUŁ KAMERY, CZUJNIKI LIDAR I MODUŁ ULTRADŹWIĘKOWY

Za pomocą modułu telekamery (Rys. 22.A), modułu lidar i modułu ultradźwiękowego (Patrz Punkt 2.2), kosiarka jest w stanie rozpoznać przeszkody w obszarze roboczym i rozpoznać krawędź obszaru koszenia, aby uniknąć ewentualnych przeszkód obecnych w obszarze roboczym i poprawić wydajność jazdy (Rys. 22).

Procedura:

1. Postępować zgodnie z instrukcjami kreatora w aplikacji „Stiga.GO”, aby dostosować parametry pracy modułu kamery, modułu lidar, modułu ultradźwiękowego i aktywować funkcje dodatkowe

UWAGA: W celu ochrony prywatności, obrazy i filmy rejestrowane przez moduł kamery podczas pracy są przetwarzane w czasie rzeczywistym przez kosiarkę i nie są przechowywane w pamięci wewnętrznej kosiarki.

UWAGA: Skuteczność rozpoznawania przeszkód i krawędzi zależy od wielu czynników: kształtu i rozmiaru przedmiotu, warunków oświetleniowych, czystości i zużycia obiektywu, rodzaju trawy, warunków pogodowych itp.

UWAGA: Jeśli wysokość trawy jest zbyt duża, moduł kamery może zinterpretować roślinność jako przeszkodę. Jeśli kosiarka zatrzymuje się lub zmienia kierunek z powodu wysokiej trawy, należy zmniejszyć wysokość trawy za pomocą konwencjonalnej kosiarki.

UWAGA: Aby system wizyjny działał precyzyjnie, obiektyw modułu kamery należy zawsze utrzymywać w czystości.

POUCZENIE:
Moduł kamery może nie być w stanie wykryć przedmiotów, jeśli są one całkowicie zasłonięte lub pokryte roślinnością, np. w przypadku wysokiej, gęstej trawy.

POUCZENIE:
Aby uniknąć pogorszenia wzroku, nie patrzeć bezpośrednio na oświetlacz LED modułu kamery.

4.9 DZIAŁANIE SATELITARNEJ STACJI REFERENCYJNEJ - KONTROLKA STANU (JEŚLI JEST OBECNA)

Satelitarna stacja referencyjna jest wyposażona w świecącą kontrolkę (R) w dolnej części (Rys. 21), która jest podświetlona w sposób przedstawiony poniżej:

- Kontrolka zgaszona: stacja referencyjna jest wyłączona lub światło zostało wyłączone przez aplikację.
- Migające zielone światło: trwa skanowanie satelitów, poczekać kilka minut, aż stacja będzie gotowa. Na tym etapie nie jest możliwe zarejestrowanie wirtualnego obwodu ani uruchomienie kosiarki. Jeśli kontrolka miga przez długi czas (ponad 30 minut), stacja nie została prawidłowo zainstalowana. Ponownie zainstalować stację, postępując zgodnie z instrukcjami opisanymi w punkcie 3.4.2.
- Stałe zielone światło: stacja referencyjna jest gotowa do użycia. Możliwe jest zarejestrowanie wirtualnego obwodu i rozpoczęcie pracy kosiarki.
- Migające żółte światło: stacja referencyjna nie jest połączona z siecią komórkową. Nie jest możliwe zarejestrowanie wirtualnego obwodu lub rozpoczęcie pracy kosiarki. Upewnić się, że zakończono etap kojarzenia produktu za pośrednictwem aplikacji (patrz punkt 3.5). Jeśli problem nie ustąpi, uruchomić ponownie stację referencyjną (odłączyć ją od zasilania elektrycznego i podłączyć ponownie po 30 sekundach).

Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym.

- Czerwona kontrolka miga: jest obecna usterka stacji referencyjnej. Skontaktować się z Centrum Serwisowym

5. KONSERWACJA

POUCZENIE:
Stosować wyłącznie oryginalne części zamienne.

POUCZENIE:
Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.

POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo przecięcia rąk i nóg.
Aby uniknąć wypadków, należy używać rękawic i obuwia ochronnego.

POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo zaprószenia oczu.
Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.

UWAGA:
Zbyt obfite użycie wody może spowodować infiltrację i uszkodzenie części elektrycznych.

ZAKAZ:
Nie stosować strumienia wody pod ciśnieniem.



ZAKAZ:
Aby uniknąć nieodwracalnego uszkodzenia części elektrycznych i elektronicznych, nie zanurzać kosiarki w wodzie (częściowo lub całkowicie).



ZAKAZ:
Nie myć wewnętrznych części kosiarki, aby uniknąć uszkodzenia elementów elektrycznych i elektronicznych.



ZAKAZ:
Nie używać rozpuszczalników ani benzyny, aby uniknąć uszkodzenia powierzchni lakierowanych i elementów z tworzywa sztucznego.



ZAKAZ:
Do czyszczenia obiektywu modułu kamery i czujników należy używać wyłącznie miękkiej, lekko zwilżonej ściereczki. W żadnym wypadku nie należy używać szczotek, skrobaków, gąbek ściernych ani rozpuszczalników chemicznych.

5.1 ZAPROGRAMOWANA KONSERWACJA

Aby zapewnić lepsze funkcjonowanie i dłuższą żywotność, należy regularnie czyścić produkt i wymieniać zużyte części. Wykonywać te czynności z częstotliwością wskazaną w tabeli.

CZĘSTOTLIWOŚĆ	CZĘŚĆ	RODZAJ DZIAŁANIA	ODNOŚNIK
Przed każdym użyciem i co najmniej raz na 8 godzin pracy	Nóż	Wyczyścić i sprawdzić skuteczność noża urządzenia tnącego.	Patrz Punkt 5.3
		Jeśli nóż jest wygięty w wyniku uderzenia lub jest zużyty, należy go wymienić.	Skontaktować się z autoryzowanym centrum serwisowym
	Styki do ładowania	Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady utlenienia.	Patrz Punkt 5.3
	Moduł kamery i czujników	Wyczyścić obiektyw	Patrz Punkt 5.3
Raz w miesiącu lub co 100 godzin koszenia	Kosiarka automatyczna	Wykonać czyszczenie	Patrz Punkt 5.3
	Przewody zasilania	Skontrolować zużycie lub zniszczenie i w razie konieczności je wymienić	Skontaktować się z autoryzowanym centrum serwisowym
Pod koniec sezonu koszenia lub co sześć miesięcy, jeśli kosiarka nie jest używana	Akumulatory	Przeprowadzić ładowanie akumulatorów przed odstawieniem do przechowywania	Patrz Punkt 5.4

Aby utrzymać kosiarkę w dobrym stanie technicznym, należy przeprowadzać coroczny przegląd w autoryzowanym centrum serwisowym.
Przegląd obejmuje serię kontroli, w tym:

- czyszczenie kosiarki wewnątrz i na zewnątrz;
- kontrola ogólna stanu kosiarki automatycznej;
- wymiana zużytych części;
- kontrola stanu naładowania akumulatorów;
- kontrola momentów dokręcania;
- kontrola i ewentualna wymiana kinematyki uderzenia i podnoszenia oraz ich mieszków ochronnych;
- kontrola i ewentualna wymiana gumowych mieszków zabezpieczających silnik noża w celu zachowania specyfikacji ochrony przed przenikaniem wody;
- wymiana uszczelek komory akumulatorów w celu zachowania specyfikacji ochrony przed przenikaniem wody.

UWAGA: wszelkie usterki wynikające z niewykonania rocznego przeglądu nie będą objęte gwarancją.

5.2 KONSERWACJA URZĄDZENIA TNĄCEGO

POUCZENIE:
Nie dotykać urządzenia tnącego przed wyjęciem kluczyka ze stacyjki i przed jego całkowitym zatrzymaniem się. Uważać, ponieważ nóż może się poruszać nawet, jeśli maszyna jest odłączona od sieci (w modelach z akumulatorem).

UWAGA:
Wszystkie czynności dotyczące urządzeń tnących (demontaż, ostrzenie, wyważenie, naprawa, ponowne zamontowanie i/lub wymiana) są pracami odpowiedzialnymi, które wymagają odpowiedniej znajomości tych urządzeń, a także użycia odpowiedniego sprzętu; ze względów bezpieczeństwa, zalecane jest zawsze zlecanie tych czynności specjalistycznemu serwisowi.

UWAGA:
Wymienić zawsze w całości uszkodzone, zniekształcone lub zużyte urządzenia tnące wraz ze śrubami tak, aby były odpowiednio zestrojone.

WAŻNE *Należy zawsze używać oryginalnych urządzeń tnących, posiadających kod znajdujący się w rozdziale „Akcesoria na zamówienie”.*

5.3 CZYSZCZENIE

5.3.1 Czyszczenie produktu

POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo przecięcia rąk i nóg.
Aby uniknąć wypadków, należy używać rękawic i obuwia ochronnego.

POUCZENIE:
Niebezpieczeństwo zaprószenia oczu.
Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.

- **Wymagania i nakazy:**
  - Gąbka
  - Mydło neutralne
  - Szczotka
  - Woda
  - Sucha szmatka
  - Rękawice
  - Okulary



NAKAZ UŻYCIA RĘKAWIC:
Aby uniknąć ryzyka skaleczenia rąk używać rękawice ochronne.



NAKAZ NOSZENIA OKULARÓW:
Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.

- **Informacje ogólne:**

Po każdym użyciu należy wyczyścić maszynę zgodnie z następującymi instrukcjami: (Rys. 12)

- Nie stosować strumieni wody i unikać moczenia akumulatorów i komponentów elektrycznych.
- Usunąć pozostałości trawy i błota nagromadzone we wnętrzu podwozia.
- Upewnić się zawsze, że wloty powietrza są wolne zanieczyszczeń.

- Nie używać płynów żrących do mycia ramy.
- W celu ograniczenia ryzyka pożaru, zapewnić, aby maszyna była przechowywana bez pozostałości trawy, liści lub nadmiaru smaru.
- Podnieść klapę i wyczyścić sprężonym powietrzem wszelki brud lub trawę, które zgromadziły się na akumulatorach.

- **Procedura:**

1. Nacisnąć przycisk „**STOP**”, aby zatrzymać kosiarkę i otworzyć pokrywę ochronną.
2. Odłączyć zasilanie elektryczne.
3. Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (patrz Punkt 2.8).
4. Wyczyścić wszystkie zewnętrzne powierzchnie kosiarki gąbką zwilżoną letnią wodą i neutralnym mydłem.
5. Wyczyścić obiektyw modułu kamery, czujniki lidar i ultradźwiękowe miękką ściereczką, uważając, aby nie zarysować szklanej powierzchni.



UWAGA:
Zbyt obfite użycie wody może spowodować infiltrację i uszkodzenie części elektrycznych.



UWAGA:
Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.



ZAKAZ:
Nie stosować strumienia wody pod ciśnieniem.



ZAKAZ:
Aby uniknąć nieodwracalnego uszkodzenia części elektrycznych i elektronicznych, nie zanurzać kosiarki w wodzie (częściowo lub całkowicie).



ZAKAZ:
Nie myć wewnętrznych części kosiarki, aby uniknąć uszkodzenia elementów elektrycznych i elektronicznych.



ZAKAZ:
Nie używać rozpuszczalników ani benzyny, aby uniknąć uszkodzenia powierzchni lakierowanych i elementów z tworzywa sztucznego.



ZAKAZ:
Podczas czyszczenia obiektywu modułu kamery, czujników lidar i ultradźwiękowych w żadnym wypadku nie należy używać szczotek, skrobaków, gąbek ściernych ani rozpuszczalników chemicznych, aby nie zarysować ani nie uszkodzić szklanej powierzchni.

6. Usunąć błoto i brud z kół napędowych.
7. Wyczyścić dolną część kosiarki (obszar noża tnącego, przednie i tylne koła). Za pomocą odpowiedniej szczotki usunąć osady i/lub pozostałości, które mogą utrudniać prawidłowe funkcjonowanie kosiarki. Dokończyć czyszczenie przy użyciu wilgotnej gąbki.
8. Wyczyścić złącze ładowania akumulatorów.

5.4 KONSERWACJA ZIMOWA I PRZECHOWYWANIE AKUMULATORA

Procedura:

1. Wyczyścić kosiarkę (Patrz Punkt 5.3).
2. Przechowywać kosiarkę w pozycji poziomej, w suchym miejscu, chronionym przed mrozem, upewniając się, że jest wyłączona i że klucz bezpieczeństwa jest wyjęty z kosiarki.
3. Odłączyć satelitarną stację referencyjną (jeśli występuje) od sieci elektrycznej.

UWAGA: W przypadku demontażu satelitarnej stacji referencyjnej z miejsca instalacji w okresie zimowym, należy upewnić się, że ich położenie pozostanie dokładnie takie samo po ponownym zamontowaniu. W razie instalacji i przesunięcia satelitarnej stacji referencyjnej, konieczne jest ponowne zaprogramowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i stref, których należy unikać za pomocą aplikacji.

5.5 WYMIANA AKUMULATORÓW

Żywotność akumulatorów zależy od długości sezonu koszenia i liczby godzin codziennego użytkowania kosiarki automatycznej. Długi sezon koszenia lub wiele godzin użytkowania oznacza częstszą wymianę akumulatorów.
Za wymianę akumulatorów odpowiada wyłącznie PERSONEL POMOCY TECHNICZNEJ STIGA.
Jeśli akumulator wymaga wymiany, należy się skontaktować z centrum serwisowym lub sprzedawcą.

UWAGA: Akumulatory kosiarki są elementem nietrwałym, a pojemność ładowania zmniejsza się wraz z upływem czasu, zmniejszając zasięg roboczy kosiarki bez negatywnego wpływu na jej działanie.

6. TRANSPORT, PRZECHOWYWANIE I UTYLIZACJA

6.1 TRANSPORT



NAKAZ:
Przed rozpoczęciem podnoszenia lub transportu należy wyłączyć kosiarkę w warunkach bezpieczeństwa.



UWAGA:
Upewnić się, że na trawniku nie są obecne zabawki, narzędzia, gałęzie, odzież ani inne przedmioty, które mogłyby uszkodzić urządzenie.

UWAGA: W celu transportu na znaczne odległości zalecamy użycie oryginalnego opakowania.

Procedura:
Podczas przemieszczania ręcznego maszyny należy:
1. Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 2.8).
2. Wyczyścić kosiarkę (Patrz Punkt 5.3.1).
3. Unieść zespół tnący na maksymalną wysokość.
4. Wyłączyć maszynę i wyjąć kluczyk ze stacyjki.
5. Upewnić się, że jest wypoziomowana.
6. Odłączyć napęd, zgodnie z punktem 2.9 (Rys. 1.L).
7. Aby przesunąć maszynę, należy użyć tylnych uchwytów mocujących (Rys. 14).



POUCZENIE:
Nie używać tych punktów do podnoszenia maszyny.

Podczas transportu maszyny na pojeździe samochodowym lub przyczepie, należy:
1. Stosować rampy wjazdowe o odpowiedniej szerokości, długości i wytrzymałości do masy i wymiarów maszyny;
2. Podnieść zespół tnący do maksymalnej wysokości koszenia za pomocą aplikacji.
3. Po naładowaniu wyłączyć maszynę, wyjmując kluczyk.
4. Przymocować maszynę do pojazdu za pomocą dwóch haków z przodu i dwóch haków z tyłu (Rys. 13). Nie mocować maszyny do elementów, które mogą ulec uszkodzeniu.

INSTRUKCJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA:
W razie braku umiejętności bezpiecznego przemieszczenia lub transportu należy się skontaktować z Centrum Serwisowym.

6.2 MAGAZYNOWANIE

Po wyczyszczeniu kosiarki i naładowaniu akumulatora w okresie zimowym należy przechowywać kosiarkę w poziomej pozycji, po wyjęciu klucza bezpieczeństwa, w suchym i zabezpieczonym przed mrozem miejscu. Podczas długich okresów przestoju odłączyć satelitarną stację referencyjną (jeśli występuje) od sieci elektrycznej.

Gdy maszyna ma być przechowywana przez okres dłuższy niż 30 dni:
- Zaczekać na ochłodzenie maszyny.
- Odłączyć kable akumulatorów i przechowywać akumulatory w chłodnym, suchym miejscu.
- Dokładnie wyczyścić maszynę.
- Skontrolować maszynę pod kątem uszkodzeń.

Jeśli to konieczne, skontaktować się z autoryzowanym centrum serwisowym.

Podczas ponownego uruchamiania maszyny:
- Ustawić maszynę zgodnie z opisem w Rozdziale 4.2.

6.3 UTYLIZACJA

Procedura:
1. Użytkownik jest zobowiązany do utylizacji zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny, wyrzucając je do specjalnych pojemników znajdujących się w centrach upoważnionych do ich zbiórki.
2. Utylizować kosiarkę automatyczną zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.
3. Skontaktować się z odpowiednimi strukturami zajmującymi się recyklingiem i utylizacją, ponieważ kosiarka automatyczna jest sklasyfikowana jako WEEE (zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny).
4. Użytkownik jest zobowiązany do utylizacji starych lub zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny, wyrzucając je do specjalnych pojemników znajdujących się w centrach upoważnionych do ich zbiórki.

7. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

POUCZENIE:
Zatrzymać kosiarkę automatyczną w bezpiecznych warunkach (Patrz Punkt 2.8).

Poniżej znajduje się lista głównych anomalii, które mogą wystąpić w fazie roboczej.

UWAGA: Dodatkowe zalecenia i procedury w celu rozwiązania problemów są dostępne w aplikacji Stigo.GO.

USTERKA	PRZYCZYNY	ŚRODKI ZARADCZE
Nieprawidłowe drgania. Głośna praca kosiarki.	Uszkodzone urządzenie tnące.	Wymienić uszkodzone elementy (Patrz Punkt 5.1).
	Urządzenie tnące zablokowane przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty tworzywa sztucznego itp.).	Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 2.8). Odblokować urządzenie tnące.
	Kosiarka została uruchomiona w obecności przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty itp.).	Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 2.8). Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić kosiarkę.
	Awaria silnika elektrycznego.	Wymienić silnik, skontaktować się z centrum serwisowym.
	Zbyt wysoka trawa.	Zwiększyć wysokość koszenia (Patrz Punkt 4.7).
Na klawiaturze świeci się ikona Warning.	Wskazuje stan anomalii / usterki.	Zapoznać się z aplikacją w celu uzyskania dodatkowych informacji.
Kosiarka tymczasowo zatrzymuje się w obszarze pracy.	Słaby sygnał GPS	Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym.

USTERKA	PRZYCZYNY	ŚRODKI ZARADCZE
Obszar roboczy nie jest całkowicie koszony.	Urządzenie tnące jest zanieczyszczone osadem i/lub pozostałościami.	Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 2.8). Wyczyścić urządzenie tnące.
	Obszar roboczy zbyt duży w stosunku do wydajności kosiarki automatycznej.	Zmniejszyć obszar roboczy (Patrz Dane techniczne Rozdział 8).
	Akumulatory zbliżają się do końca swojego cyklu życia.	Wymienić akumulatory na oryginalne części zamienne (Patrz Punkt 5.5).
	Akumulatory nie są w pełni naładowane.	Wyczyścić i usunąć wszelkie utleniania z punktów styku (Patrz Punkt 5.3). Naładować akumulatory.

8. DANE TECHNICZNE

SPECYFIKACJA	model SRHB01 (patrz etykieta produktu)	
Wymiary (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot bez zespołu tnącego	
	1012 x 725 x 2300 robot z zespołem tnącym	
Ciężar kosiarki automatycznej [kg]	330 (biorąc pod uwagę 6 akumulatorów i zespół tnący)	
Wysokość koszenia (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Prędkość koszenia [rpm]	3800	
Prędkość ruchu [km/h]	5	
Maksymalne nachylenie	27%	
Maksymalne nachylenie wzdłuż obwodu	20%	
Typ systemu koszenia	3 noże tnące	
Poziom odczytanej mocy akustycznej [dB (A)]	98.68	
Błąd pomiaru hałasu [dB (A)]	0.83	
Poziom odczytanej mocy akustycznej [dB (A)]	100	
Kod urządzenia tnącego	182004385/0	
Klasyfikacja IP kosiarki automatycznej	IP64	
Temperatura otoczenia podczas pracy kosiarki automatycznej [°C]	0 ÷ 50	
Typ akumulatora	Typ: BT 40 Li 56 (*) Model: Akumulator ePower Pro 40 Ah P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologia komórki: 14S8P	
Ładowarka akumulatorów Model: 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
Maksymalny czas ładowania (jeden akumulator)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksymalny czas ładowania (dwa akumulatory)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Ładowarka akumulatorów Model: 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
Maksymalny czas ładowania (jeden akumulator)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksymalny czas ładowania (dwa akumulatory)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECYFIKACJA	model SRHB01 (patrz etykieta produktu)	
Ładowarka akumulatorów Model: 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
Maksymalny czas ładowania (jeden akumulator)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksymalny czas ładowania (dwa akumulatory)	h (@ V)	~ 3 (220)
Ładowarka akumulatorów Model: 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
Maksymalny czas ładowania (jeden akumulator)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksymalny czas ładowania (dwa akumulatory)	h (@ V)	~ 3 (220)
Łączność	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Technologia nawigacji	AGS, GNSS-RTK	

SPECYFIKACJA	model SRHB01
Klasa mocy Moduły RF	Bluetooth LE Moc wyjściowa - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasa 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klasa 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klasa E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klasa E2 - 26 dBm; 4G - Klasa 3 - 23dBm
Zakres częstotliwości - Bluetooth®	Bluetooth LE - Zakres częstotliwości 2400 - 2483,5 MHz
Zakres częstotliwości - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Zakres częstotliwości - 4G	Pasmo 1 (2100 MHz); Pasmo 2 (1900 MHz); Pasmo 3 (1800 MHz); Pasmo 4 (2100 MHz); Pasmo 5 (850 MHz); Pasmo 7 (2600 MHz); Pasmo 8 (900 MHz); Pasmo 12 (700 MHz); Pasmo 13 (750 MHz); Pasmo 17 (700 MHz); Pasmo 18 (850 MHz); Pasmo 19 (850 MHz); Pasmo 20 (800 MHz); Pasmo 26 (850 MHz); Pasmo 28 (800 MHz); Pasmo 34 (2000 MHz); Pasmo 38 (2500 MHz); Pasmo 39 (1900 MHz); Pasmo 40 (2300 MHz); Pasmo 41 (2500 MHz); Pasmo 66 (2100 MHz).
Gama częstotliwości - Wi-Fi	Wi-Fi - Zakres częstotliwości 2412 - 2484 MHz Maksymalna moc < 20dBm

Znak i logo Bluetooth® są zastrzeżonymi znakami towarowymi należącymi do Bluetooth SIG, inc. i jakiekolwiek użycie tych znaków przez firmę STIGA odbywa się na podstawie licencji.

9. AKCESORIA NA ZAMÓWIENIE

UWAGA: poniższe akcesoria nie mogę być używane podczas samodzielnej jazdy. Muszą być używane wyłącznie z pilotem.

1	Przyczepa	✓
2	Zbieracz do liści i trawy	✓
3	Urządzenie do nawożenia	✓
4	Wałek z tworzywa sztucznego	✓
5	Kod elektrycznego zespołu tnącego (deck)	110CE E QF

10. GWARANCJA

10.1 ZAKRES GWARANCJI

Gwarancja obejmuje wszystkie wady materiałów i wykonania, stwierdzone w okresie gwarancyjnym przez sprzedawcę lub autoryzowane centrum serwisowe.
Wykonanie gwarancji ogranicza się do naprawy lub wymiany części uznanych za wadliwe.
Zaleca się, aby raz w roku skontrolować działanie maszyny w autoryzowanym centrum serwisowym w celu jej konserwacji, napraw serwisowych i kontroli urządzeń zabezpieczających.
Wykonanie uprawnień z tytułu gwarancji jest uzależnione od regularnej konserwacji maszyny.

Gwarancja nie obejmuje uszkodzeń spowodowanych w wyniku:

- Niezapoznania się użytkowników z załączoną dokumentacją (Instrukcje obsługi).
- Nieuwagi, zaniedbania.
- Przyczyny zewnętrznej (błyskawice, uderzenia, obecność ciał obcych wewnątrz maszyny) lub wypadku.
- Nieprawidłowego lub niedozwolonego użytkowania i montażu maszyny.
- Niewystarczającej konserwacji.
- Dokonania modyfikacji maszyny.
- Używania nieoryginalnych części zamiennych (zamienników).
- Użycia akcesoriów niedostarczonych lub niezatwierdzonych przez producenta (np. urządzeń tnących).

Gwarancja nie obejmuje:

- Czynności konserwacyjnych (opisanych w instrukcji obsługi).
- Naturalnego zużycia części eksploatacyjnych, takich jak urządzenia tnące i kółka.
- Normalnego zużycia.
- Pogorszenia wyglądu maszyny w związku z jej użytkowaniem.
- Wsporników urządzeń tnących.
- Uszkodzeń wynikających z instalacji niezgodnej z instrukcją obsługi.
- Uszkodzeń wynikających z nieprawidłowego zaprogramowania wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać.
- Uszkodzeń spowodowanych infiltracją wody w wyniku używania myjki wysokociśnieniowej lub zanurzenia w wodzie, na przykład podczas tworzenia się kałuż po ulewnym deszczu.
- Uszkodzeń spowodowanych niewłaściwym przechowywaniem lub użytkowaniem akumulatora.
- Uszkodzeń spowodowanych użyciem nieoryginalnych akumulatorów.
- Wszelkich dodatkowych kosztów związanych z naprawą gwarancyjną, jak np. podróż do użytkownika, transport maszyny do sprzedawcy, wynajem sprzętu, czy wezwanie firm zewnętrznych do wszelkich prac ogrodowych podczas postoju maszyny.

Użytkownik jest chroniony przez przepisy prawa danego kraju. Niniejsza gwarancja nie ogranicza praw użytkownika przewidzianych przez przepisy krajowe.

11. ZNAKI TOWAROWE I LICENCJE

Znak słowny i logo Bluetooth® są zastrzeżonymi znakami towarowymi należącymi do Bluetooth SIG, inc. i jakiekolwiek użycie tych znaków przez firmę STIGA odbywa się na podstawie licencji.

PT

ATENÇÃO!: ANTES DE USAR A MÁQUINA, LEIA ATENTAMENTE O PRESENTE MANUAL. Guarde para qualquer outra necessidade futura.

ÍNDICE

1. NORMAS DE SEGURANÇA 2
   1.1 Advertências gerais sobre a segurança das ferramentas elétricas 2
   1.2 Informações de segurança 4
   1.3 Procedimentos operativos seguros 6
2. INTRODUÇÃO 7
   2.1 Introdução geral 7
   2.2 Descrição do produto 8
   2.3 Componentes da máquina 8
   2.4 Remoção da embalagem 9
   2.5 Montagem dos acessórios 9
   2.6 Fixação do acessório frontal 9
   2.7 Símbolos e placas (Fig. 13) 9
   2.8 Paragem e desligamento do robot corta-relva em condições de segurança 11
   2.9 Alavanca de engate/desengate da tração 11
3. INSTALAÇÃO 12
   3.1 Verificação dos requisitos para a instalação 12
   3.2 Critérios para determinar áreas de trabalho e percursos de transferência 13
   3.3 Instalação dos componentes 15
   3.4 Instalação da estação de referência satelitar (se necessário) 15
   3.5 Primeira ativação do robot corta-relva 18
4. FUNCIONAMENTO 24
   4.1 Componentes para a colocação em funcionamento 24
   4.2 Verificações dos dispositivos de segurança para o arranque do robot corta-relva no trabalho 24
   4.3 Funcionamento manual do robot corta-relva 24
   4.4 Descrição dos comandos presentes na robot corta-relva 25
   4.5 Carregamento bateria 27
   4.6 Inserção e remoção das baterias da máquina 29
   4.7 Regulação da altura de corte 29
   4.8 Módulo da câmara, módulo de sensores lidar e módulo de ultrassons 29
   4.9 Operação da estação de referência satelitar - indicador luminoso de estado (se presente) 30
5. MANUTENÇÃO 30
   5.1 Manutenção programada 31
   5.2 Manutenção do dispositivo de corte 32
   5.3 Limpeza 32
   5.4 Manutenção de inverno e armazenamento de baterias 33
   5.5 Substituição das baterias 34
6. TRANSPORTE, ARMAZENAMENTO E ELIMINAÇÃO 34
   6.1 Transporte 34
   6.2 Armazenamento 35
   6.3 Eliminação 35
7. RESOLUÇÃO DOS PROBLEMAS 35
8. DADOS TÉCNICOS 36
9. ACESSÓRIOS A PEDIDO 37
10. GARANTIA 38
   10.1 Cobertura da garantia 38
11. MARCAS REGISTADAS E LICENÇAS 38

NOTA: as instruções do presente manual são válidas para o robot autónomo na configuração de corta-erva. As figuras, se não especificado, referem-se ao modelo SRHB01.

1. NORMAS DE SEGURANÇA



OBRIGAÇÃO:
Leia atentamente antes do uso e conserve para futuras consultas.

1.1 ADVERTÊNCIAS GERAIS SOBRE A SEGURANÇA DAS FERRAMENTAS ELÉTRICAS

⚠ **Leia todas as advertências de segurança, instruções, ilustrações e especificações fornecidas com a máquina.** *A inobservância das instruções indicadas a seguir pode provocar choques elétricos, incêndios e/ou graves ferimentos.*

Guarde todas as advertências e as instruções para consultá-las no futuro.

O termo "ferramenta elétrica" mencionado nas advertências refere-se à sua ferramenta elétrica com alimentação por meio da rede elétrica (com cabo) ou com alimentação por bateria (sem cabo).

1) Segurança da área de trabalho

a) **Mantenha a área de trabalho limpa e bem iluminada.** *Áreas desordenadas ou escuras facilitam a ocorrência de acidentes.*
b) **Não utilize as ferramentas elétricas em atmosferas explosivas, por exemplo, em presença de líquidos inflamáveis, gás ou poeiras.** *Os aparelhos elétricos geram faíscas que podem incendiar a poeira ou os vapores.*
c) **Mantenha longe as crianças e as pessoas que se encontrarem nas proximidades enquanto a ferramenta elétrica for utilizada.** *As distrações podem provocar a perda de controlo.*

2) Segurança elétrica

a) **A ficha do cabo do carregador de bateria deve ser compatível com a tomada de corrente. Nunca modifique a ficha de forma alguma. Não use os adaptadores com o cabo do carregador de baterias dotados de aterramento.** *As fichas não alteradas e apropriadas à tomada reduzem o risco de choque elétrico.*
b) **Evite o contato do corpo com superfícies em massa ou em terra, como tubos, radiadores, fogões e frigoríficos.** *O risco de choque elétrico aumenta caso o corpo se encontre em massa ou em terra.*
c) **Não exponha a ferramenta elétrica à chuva nem a coloque em ambientes molhados.** *A água que penetra numa ferramenta elétrica aumenta o risco de choque elétrico.*
d) **Não use o cabo inadequadamente. Não use o cabo para transportar a ferramenta elétrica, puxá-la ou para desligá-la da tomada. Mantenha o cabo longe do calor, óleo, arestas cortantes ou partes em movimento.** *Um cabo danificado ou preso aumenta o risco de choque elétrico.*
e) **Ao utilizar uma ferramenta elétrica ao ar livre, use um cabo de extensão adequado para uso ao ar livre.** *O uso de um cabo de extensão adequado para uso externo reduz o risco de choque elétrico.*
f) **Se o uso de uma ferramenta elétrica num ambiente húmido não for evitável, use uma tomada protegida por disjuntor (RCD).** *O uso de um RCD reduz o risco de choques elétricos.*

3) Segurança pessoal

a) **Preste ateção, controle as próprias ações e use o bom senso quando utilizar uma ferramenta elétrica. Não use a ferramenta elétrica quando estiver cansado ou caso tenha assumido drogas, álcool ou medicamentos.** *Um momento de distração enquanto estiver a usar uma ferramenta elétrica pode provocar graves lesões pessoais.*
b) **Use os equipamentos de proteção individual (EPI). Use sempre óculos de proteção.** *O uso de dispositivos de proteção como máscaras antipoeira, sapatos antiderrapantes, capacetes de proteção ou auriculares de proteção reduz as lesões pessoais.*

c) **Evite arranques não intencionais. Certifique-se de que o interruptor esteja na posição "OFF" antes de inserir a ficha, segurar ou transportar a ferramenta elétrica.** *Transporte a ferramenta elétrica com o dedo no interruptor ou ligá-la à tomada com o interruptor na posição "ON" facilita a ocorrência de acidentes.*
d) **Remova todas as chaves ou ferramentas de regulação antes de acender a ferramenta elétrica.** *Uma chave ou uma ferramenta que permanece em contacto com uma parte rotativa da ferramenta elétrica pode provocar grave lesões pessoais.*
e) **Não se incline. Mantenha sempre o apoio e equilíbrio adequados.** *Isso permite um melhor controlo da ferramenta elétrica em situações inesperadas.*
f) **Use roupas apropriadas. Não use roupas largas ou joias. Mantenha o cabelo e as roupas longe daspartes em movimento.** *Roupas largas, joias ou cabelos compridos podem ficar presos nas partes em movimento.*
g) **Caso existam dispositivos a serem conectados em instalações para a aspiração e a recolha de poeira, certifique-se de que estejam conectadas e sejam usadas de maneira adequada.** *O uso desses dispositivos pode reduzir os riscos relacionados à poeira.*
h) **Nunca deixe que a familiaridade adquirida com o uso frequente de ferramentas elétricas permita que torne-se complacente e ignore os princípios de segurança da ferramenta elétrica.** *Uma ação negligente pode provocar lesões graves em poucos segundos.*

4) Uso e proteção da ferramenta elétrica

a) **Não force a ferramenta elétrica. Use a ferramenta elétrica correta para a aplicação específica.** *A ferramenta elétrica correta fará o trabalho melhor e mais seguro na velocidade para a qual foi projetada.*
b) **Não utilize a ferramenta elétrica caso o interruptor não seja capaz de ligá-la ou pará-la.** *Uma ferramenta elétrica que não puder ser acionada com o interruptor é perigosa e deve ser reparada.*
c) **Desligue a ficha da fonte de alimentação e/ou retire a bateria da ferramenta elétrica antes de efetuar quaisquer ajustes, substituir acessórios ou armazenar a ferramenta elétrica.** *Estas medidas preventivas de segurança reduzem o risco de arranque acidental da ferramenta elétrica.*
d) **Coloque a ferramenta elétrica inutilizada fora do alcance de crianças e não permita que seja usada por pessoas que não estejam familiarizadas com a ferramenta e com essas instruções.** *As ferramentas elétricas são perigosas nas mãos de utilizadores não formados.*
e) **Efetuar a manutenção das ferramentas elétricas e dos acessórios. Verifique se as partes móveis estão alinhadas e livres para se movimentar, se há rupturas de partes ou qualquer outra condição que possa influenciar o funcionamento da ferramenta elétrica. Em caso de danos, a ferramenta elétrica deve ser consertada antes de ser utilizada.** *Muitos acidentes são provocadas por uma péssima manutenção.*
f) **Mantenha afiadas e limpas as partes de corte.** *Uma manutenção adequada das partes de corte, com lâminas bem afiadas, faz com que não se prendam facilmente e tornam-se mais fáceis de controlar.*
g) **Use a ferramenta elétrica e os respetivos acessórios de acordo com as instruções fornecidas, tendo em mente as condições e o tipo de trabalho a ser realizado.** *O uso de uma ferramenta elétrica para operações diversas daquelas previstas pode provocar situações de perigo.*
h) **Mantenha as pegas e as superfícies de fixação secas, limpas e sem vestígios de óleo e de massa lubrificante.** *As pegas e superfícies de pegada escorregadias não permitem a movimentação e o controlo seguro da ferramenta em situações imprevistas.*

5) Uso e cuidado da ferramenta com bateria

a) **Para carregar a bateria, utilize apenas o carregador de bateria recomendado pelo fabricante.** *Um carregador de baterias apropriado a um tipo de pacote de baterias pode criar risco de incêndio, choque elétrico, aquecimento excessivo ou vazamento de líquido corrosivo da bateria se utilizado com outro pacote de baterias.*
b) **Utilize somente as baterias específicas previstas para a sua ferramenta elétrica.** *O uso de um outro grupo de baterias qualquer pode criar o risco de lesões e incêndios.*
c) **Quando o grupo baterias não estiver a ser usado, é necessário mantê-lo longe de outros objetos de metal como clipes, moedas, chaves, pregos, parafusos ou outros objetos metálicos pequenos que poderão provocar um curto-circuito dos contactos.** *O curto-circuito entre os contactos da bateria pode provocar combustões ou incêndios.*
d) **Uma bateria em péssimas condições pode provocar o vazamento de líquido. Evite o contato com o líquido. Em caso de contacto acidental, enxágue com água. Em caso de contato do líquido com os olhos, consulte um médico.** *O líquido que vazar da bateria pode provocar irritações cutâneas ou queimaduras..*

e) **Não use uma bateria ou ferramenta elétrica danificada ou modificada.** *As baterias danificadas ou modificadas podem apresentar comportamento imprevisível, resultando em incêndio, explosão ou risco de lesões.*

f) **Não exponha o pacote de baterias ou a ferramenta elétrica ao fogo ou temperatura excessiva.** *A exposição ao fogo ou a uma temperatura superior a 130°C pode provocar uma explosão.*

g) **Siga todas as instruções de recarga e não recarregar a bateria ou a ferramenta elétrica fora do intervalo de temperatura especificado nas instruções.** *O carregamento inadequado ou a temperaturas fora do intervalo especificado pode danificar a bateria e aumentar o risco de incêndios.*

6) Assistência

a) **A ferramenta elétrica deverá ser consertada por uma pessoa qualificada, e deverão ser utilizadas peças sobressalentes originais.** *Assim, será mantida a segurança da ferramenta elétrica.*

b) **Não efetue operações de conserto na bateria.** *Os consertos devem ser efetuados pelo fabricante ou por um Centro de Assistência Especializado.*

1.2 INFORMAÇÕES DE SEGURANÇA

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



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



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



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



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



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



ADVERTÊNCIA:
Em caso de vazamento do líquido da bateria os componentes interessados devem ser lavados com água / neutralizardor.
Evite qualquer contato direto com o líquido da bateria.
Em caso de contato do líquido com os olhos, consulte um médico.



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



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



ADVERTÊNCIA:
A área de operação ou os percursos utilizados pela máquina para a sua transferência devem ser definidas de modo a não incluir espaços públicos, para evitar danos a pessoas, bens ou acidentes a veículos.



ADVERTÊNCIA:
Por razões de segurança, a estação de referência do satélite nunca deve ser movida após a programação dos limites virtuais, percursos de transferência e áreas a serem evitadas. O robot corta-relva pode sair da área de trabalho programada. Se a estação de referência for movida, é necessária a sua reprogramação.



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



ADVERTÊNCIA:
Para a sua própria segurança e para evitar danos a pessoas, animais ou coisas, o operador deve primeiro conhecer a área em que o robot corta-relva é conduzido manualmente (por exemplo, durante a fase de instalação). Ao conduzir o robot, caminhe com cuidado para evitar quedas.



ADVERTÊNCIA:
Use apenas peças sobressalentes originais.



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



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



PROIBIÇÃO:
Não sente em cima do robot corta-relva.



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



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



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



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



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



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



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



OBRIGAÇÃO:
Os operadores que efetuam intervenções de manutenção e conserto devem conhecer todas as suas específicas características e normas de segurança.



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

1.3 PROCEDIMENTOS OPERATIVOS SEGUROS

Formação



É estritamente proibido utilizar a máquina sem o acessório frontal montado.

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

Preparação

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

1.3.1 Funcionamento

Informações gerais

a. Não utilize a máquina com proteções defeituosas ou dispositivos de segurança não presentes, por exemplo sem proteções.
b. Não coloque as mãos ou os perto ou embaixo das partes rotativas. Fique sempre longe da abertura de escape.
c. Não toque nas partes em movimento da máquina até que tenham parado completamente.
d. Use sempre sapatos resistentes e calças compridas ao operar a máquina.
e. Nunca levante ou transporte a máquina enquanto o motor elétrico estiver a funcionar.

f. Remova o dispositivo desativação da unidade:
- Antes de eliminar uma obstrução;
- Antes de controlar, limpar ou trabalhar na máquina;
- Se atingido por um objeto estranho, para verificar eventuais danos na máquina;
- Se a máquina começa a vibrar de forma anormal, para controlar eventuais danos antes de reiniciá-la.

g. Não deixa a máquina funcionar sozinha em caso de presença de animais domésticos, crianças, outras pessoas nas proximidades.

Manutenção e conservação

a. Apertar bem todas as porcas e os parafusos, para o funcionamento seguro da máquina.
b. Verificar frequentemente o desgaste e a deterioração do robot corta-relva.
c. Por motivos de segurança, é necessário substituir as partes desgastadas ou danificadas.
d. Certificar-se de que as lâminas sejam substituídas apenas por peças sobressalentes apropriadas.
e. Certificar-se de que as baterias sejam recarregadas usando o carregador de baterias correto recomendado pelo fabricante. Um uso não correto pode provocar um choque elétrico, o aquecimento excessivo ou o vazamento de líquido corrosivo da bateria.
f. Em caso de vazamento de eletrólito, lave com água/agente neutralizante e contate um médico em caso de contato com os olhos, etc.
g. A manutenção da máquina deve ser efetuada em conformidade com as instruções do fabricante.

Riscos residuais

- Embora o produto esteja em conformidade com todos os requisitos de segurança, podem ainda existir ulteriores riscos devidos a uma instalação incorreta e/ou a situações imprevisíveis. É por isso necessário manter a área onde o produto funciona livre de objetos, pessoas e animais, informando dos possíveis perigos todas as pessoas que possam ter acesso, mesmo só ocasionalmente, à área de trabalho.
- Perigo de arremessos de objetos contra o corpo, animais e coisas. Mantenha-se a uma distância de segurança da máquina durante o funcionamento de, pelo menos, 8 metros.
- Em caso de trovoadas com risco de relâmpagos e em geral em previsão de más condições atmosféricas, recomenda-se a não utilização do produto e de desconectar todos os periféricos da rede elétrica. Para utilizar o produto, volte a ligar os periféricos à rede elétrica de acordo com as instruções do manual.

2. INTRODUÇÃO

2.1 INTRODUÇÃO GERAL

2.1.1 Finalidade do manual

NOTA: Este manual está sujeito a atualizações e revisões periódicas. Antes de utilizar a máquina, certifique-se de que transferiu a versão mais recente disponível.

Este manual faz parte do equipamento e tem como finalidade fornecer as informações necessárias para o uso do mesmo. Conservar este manual durante toda a vida útil do equipamento, para que esteja sempre à disposição em caso de necessidade.
O destinatário do manual é o utilizador do equipamento, o qual deve ler atentamente as informações nele contidas e aplicá-las rigorosamente para tutelar a incolumidade das pessoas e para evitar danos.
Para evidenciar os textos importantes, foram adotados os seguintes símbolos.



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



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



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

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

2.2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

O robot corta-relva (Fig. 1 e 2) foi projetado e fabricado para cortar automaticamente a relva de jardins em qualquer hora do dia e da noite.
Em função das várias características da superfície a ser cortada, o robot corta-relva pode ser programado de forma a trabalhar em mais zonas delimitadas por um limite virtual e conectadas por percursos de transferência virtuais.
Na fase de trabalho, o robot corta-relva efetua o corte da relva da área delimitada pelo limite virtual (Fig. 7.A). Quando o robot corta-relva estiver perto do limite virtual (Fig. 7.A) ou encontra um obstáculo (Fig. 7.B) altera a trajetória de acordo com a estratégia de navegação escolhida.
O robot corta-relva efetua o corte automático e completo do relvado delimitado.
A utilização de acessórios específicos, previstos pelo Fabricante como equipamento original ou que pode ser comprado a parte, permite efetuar esse trabalho segundo várias modalidades de operação, ilustradas neste manual ou nas instruções que acompanham cada acessório.
O produto funciona via sinal de satélite e recebe dados de correção de satélite do STIGA Cloud. A tecnologia de funcionamento do robot corta-relva é baseada na comunicação de dados entre a STIGA Cloud e o próprio robot. É igualmente necessário um dispositivo móvel (smartphone/tablet) para utilizar o produto, com exceção do corte de relva em função manual e o uso dos acessórios, para o qual é necessário um radiocomando (código 2RR001004/ST1), disponível como acessório, composto por um transmissor e um recetor.
O robot corta-relva está equipado com um módulo de câmara, sensores lidar e ultrassons para evitar quaisquer obstáculos na área de trabalho e melhorar o desempenho da navegação.
Qualquer outro uso pode ser perigoso e causar danos a pessoas e/ou coisas. O uso indevido inclui (mas não está limitado a): transportar pessoas, crianças ou animais na máquina; ser transportado pela máquina; usar a máquina para rebocar ou empurrar cargas, sem o uso do acessório apropriado fornecido para reboque; usar a máquina para cortar vegetação não gramínea; exceto através do uso dos implementos específicos fornecidos e sugeridos.

NOTA: a presença de uma ligação de rede de telemóvel no local de instalação é obrigatória para o funcionamento do robot corta-relva. Verifique antecipadamente se a cobertura da rede de telemóvel é suficiente em stiga.com ou através do APP. O fornecedor da ligação à rede pode mudar a qualquer momento, de acordo com os acordos comerciais.

NOTA: Para o funcionamento, o robot corta-relva recebe dados de correção por satélite, que são transmitidos através de STIGA Cloud. O sinal de correção por satélite está disponível em muitos países. Verifique com antecedência se o sinal de correção do satélite está presente no local de instalação em stiga.com ou através do APP. Caso o sinal de correção por satélite não esteja disponível no local de instalação, é necessário instalar uma Estação de Referência por Satélite, disponível como acessório.

2.3 COMPONENTES DA MÁQUINA

a. Rodas motrizes (Fig. 1.G)
b. Rodas giratórias (Fig. 1.H)
c. Consola (painel de controlo) (Fig. 2.D)
d. Tampa do compartimento das baterias (Fig. 1.F)
e. Baterias (Fig. 2.B)
f. Suportes de desengate rápido para acessórios (Fig. 1.E)
g. Conectores de alta potência 56 V (Fig. 1.C)
h. Conexãoe baixa potência 12 V (Fig. 1.D)

i. Conjunto dos dispositivos de corte (Fig. 1.A)
j. Dispositivos de corte (lâminas) (Fig. 1.B)
k. Motor das lâminas (Fig. 2.A)
l. Tração (Fig. 1.I)
m. Radiocomando (Fig. 4.D) (acessório - não incluído)
n. Luz de sinalização (Fig. 2.C)
o. Sensores lidar (Fig. 2.G)
p. Ultrassons (Fig. 2.H)
q. Câmara (Fig. 2.F)
r. Botão STOP (Fig. 2.E)
s. Faróis (Fig. 1.M)
t. Conector de carregamento (Fig. 1.N)
u. Gancho de reboque (Fig. 2.I)

2.4 REMOÇÃO DA EMBALAGEM

A seguir, serão indicadas todas as passagens para efetuar a remoção correta da embalagem
1. Abra a caixa do robot corta-relva.
2. Retire os acessórios;
3. Retire o robot corta-relva.

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

ATENÇÃO:
Para evitar ferimentos ou danos, tenha atenção ao desembalar o robot corta-relva, evitando o contacto com elementos perigosos.

2.5 MONTAGEM DOS ACESSÓRIOS

Veja o guia de montagem separado fornecido com cada acessório.

2.6 FIXAÇÃO DO ACESSÓRIO FRONTAL

Veja as instruções para a montagem do acessório (Fig. 15, Fig. 24).

NOTA *Consulte o manual do acessório frontal.*

2.7 SÍMBOLOS E PLACAS (FIG. 13)



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



ATENÇÃO:
Perigo de arremessos de objetos contra o corpo.



ATENÇÃO:
Mantenha-se a uma distância de segurança da máquina durante o funcionamento de, pelo menos, 8 metros.



ATENÇÃO:
Não coloque as mãos ou os pés perto ou debaixo da abertura do dispositivo de corte.



ATENÇÃO:
Manter distância das superfícies quentes.



ATENÇÃO:
Retire o dispositivo de desabilitação e leia as instruções antes de efetuar qualquer operação de manutenção ou reparação.



Carga rebocável máxima admissível (100 kg) (Fig. 13.C).
Indica o peso máximo que pode ser rebocado pela máquina.



ATENÇÃO:
Risco de esmagamento (Fig. 13.B).
A etiqueta está localizada junto aos suportes de acessórios de libertação rápida.



ATENÇÃO:
Não suba na máquina.



PROIBIÇÃO:
Certifique-se de que não haja pessoas presentes (principalmente crianças, idosos ou pessoas com deficiência física) e animais domésticos na área de trabalho durante o funcionamento da máquina.
Mantenha as crianças, os animais domésticos e as outras pessoas a uma distância de segurança quando a máquina estiver a funcionar.



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



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



Símbolo da fonte de alimentação em corrente contínua.

IPXX

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



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



Nível de potência sonora garantido



Use óculos de proteção



Use proteções auriculares



Use luvas de proteção



Use calçado de proteção

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



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

Procedimento:

1. Se a máquina estiver em movimento, para automaticamente o avanço e a rotação das lâminas se a distância ao obstáculo for inferior a 1,10 m. Se a máquina não parar, pressione o botão de emergência (Fig. 2.E).
2. Prima o botão **"STOP"** (Fig. 3.D) para parar o robot corta-relva em condições de segurança e abrir a cobertura de proteção (Fig. 3.A).
3. Pressione o botão de desligamento (Fig. 3.E) durante alguns segundos e aguarde que o LED do mesmo botão apague-se.
4. Só depois de o LED ter-se apagado (Fig. 3.E), remova a chave de segurança (Fig. 3.C) para desligar o robot corta-relva em condições de segurança.
5. Feche a cobertura de proteção (Fig. 3.A).
6. O robot corta-relva é parado ou desligado em condições de segurança.

2.9 ALAVANCA DE ENGATE/DESENGATE DA TRAÇÃO

A alavanca de engate / desengate de tração (Fig. 1.L) permite deslocar a máquina manualmente, sem a ligar.
Esta alavanca de controlo possui duas posições, indicadas pelos seguintes símbolos:



1. **Tração engatada: com a alavanca na posição horizontal, a máquina pode ser movida com a máquina ligada por meio dos motores.**



2. **Tração desengatada: com a alavanca movida para baixo, a máquina pode ser movida manualmente sem ser ligada.**



ADVERTÊNCIA:
Não deixe a máquina sozinha com a alavanca na posição 2 (tração desconectada).



ADVERTÊNCIA:
Movimentar manualmente a máquina em terreno plano.



INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA:
A alavanca de engate / desengate nunca deve ficar na posição intermediária. Esta condição sobreaquece e danifica a tração.

3. INSTALAÇÃO



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



PERIGO ELÉTRICO:
É necessário preparar uma tomada que esteja em conformidade com as leis em vigor no país.



PERIGO ELÉTRICO:
O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.



PERIGO ELÉTRICO:
Não ligue o alimentador a uma tomada elétrica se a ficha ou o cabo estiverem danificados.
Não ligue ou toque num cabo danificado antes de este ser desligado da alimentação.
Um cabo danificado ou pode provocar o contato com partes sob tensão.



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

NOTA: Para o funcionamento, o robot corta-relva recebe dados de correção por satélite, que são transmitidos através de STIGA Cloud. O sinal de correção por satélite está disponível em muitos países. Verifique com antecedência se o sinal de correção do satélite está presente no local de instalação em stiga.com ou através do APP. Caso o sinal de correção por satélite não esteja disponível no local de instalação, é necessário instalar uma Estação de Referência por Satélite, disponível como acessório (veja Cap. 3.4).

3.1 VERIFICAÇÃO DOS REQUISITOS PARA A INSTALAÇÃO

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

3.1.1 Verificação do jardim

- Verifique o estado do jardim para a deteção de limites virtuais, obstáculos e áreas a serem excluídas.
- Verifique que o relvado a cortar esteja uniforme e sem buracos, pedras ou outros obstáculos, efetue as oportunas obras de limpeza.
- Nivele o terreno para que não se formem poças após a chuva.
- Na primeira instalação, a altura inicial da relva deve estar incluída no intervalo operacional do robot corta-relva: 20-95mm. Se necessário, prepare o jardim usando um corta-relva tradicional.

O robot corta-relva funciona através de um sinal de satélite. A precisão do sinal de satélite pode ser afetada por:
- Obstáculos ao longo do perímetro da instalação ou dentro da área de trabalho, tais como: árvores de copa densa, sebes, paredes de contorno, cercas metálicas, edifícios e superfícies reflexivas, como janelas ou paredes metálicas.
- Condições climáticas adversas, como: nevoeiro denso, alta nebulosidade, chuva forte ou neve.

Em caso de avaria, exclua a área da área de trabalho do robot corta-relva.

3.1.2 Verificações para a definição dos limites virtuais

1. Verifique se o declive máximo da área de trabalho seja inferior ou igual a 27% (consulte o Par. 8 “DADOS TÉCNICOS”). Para a definição dos limites virtuais, respeite as regras apresentadas na Fig. 5.

a. se o declive for ≤ 15%, é possível posicionar a borda virtual como mostrado na figura;
b. se o declive for > 15%, a instalação deve incluir a zona em declive respeitando a distância indicada na figura;
c. se o declive for de < 27% e a área em declive não fizer parte da parte de jardim a ser cortado, é necessário respeitar a distância indicada na figura;
d. se o declive for de >27%, é necessário excluir a área em declive respeitando a distância indicada na figura.

ATENÇÃO:
O robot pode cortar superfícies com declive máximo de 27%.
Em caso de inobservância das instruções, o robô pode derrapar e sair da área de trabalho

ATENÇÃO:
As zonas que apresentam declives superiores aos admitidos não podem ser raspadas. Posicione o limite virtual antes do declive excluindo do corte aquela zona de relvado.

2. Verifique toda a superfície de trabalho: avalie os obstáculos e as zonas a serem excluídas da área de trabalho que deverão ser programadas como zonas a evitar (Fig. 7.B).

3.2 CRITÉRIOS PARA DETERMINAR ÁREAS DE TRABALHO E PERCURSOS DE TRANSFERÊNCIA

ATENÇÃO:
Ao planear os limites virtuais, os percursos de transferência e as áreas a evitar, é necessário manter uma distância de, pelo menos, 6 metros do corta-relva.

ATENÇÃO:
As distâncias indicadas no presente manual referem-se à máquina na configuração de corta-relva. Se existirem acessórios diferentes, consulte o manual específico.

3.2.1 Distâncias mínimas dos limite virtuais e distâncias de delimitação

Procedimento:

1. Na presença de um pavimento ou calçada no mesmo nível do relvado, o limite virtual pode coincidir com a borda do pavimento (Fig. 6.A).
2. Na presença de piscinas, lagos ou escavações, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 3 metros (Fig. 6.B). Se a piscina, lago ou escavação estiver posicionada no final de um declive, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 5 metros (Fig. 6.C).
3. No caso de árvores com raízes salientes, o limite virtual deve ser programado de modo a evitar a passagem do robot corta-relva nas superfícies desconectadas (Fig. 6.D).
4. O limite virtual deve ser programado de modo que o robot corta-relva mantenha uma distância de pelo menos 1,10 m de áreas com gravilha ou cascalho (Fig. 6.E).
5. No caso de áreas inclinadas, cumpra o que é relatado no par. 3.1.2.
6. No caso de elementos estruturais contínuos (paredes, cercas, sebes, etc.) com altura superior a 50 cm, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 1,10 m deles (Fig. 6.F).
7. Em todos os outros casos, o limite virtual deve respeitar uma distância mínima de 1,10 m entre o robot corta-relva e o obstáculo (Fig. 6.G/H).
8. No caso de delimitação de obstáculos com menos de 150 cm de distância, delimite-os como um único obstáculo respeitando as distâncias indicadas acima (Fig. 6.I).

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

ATENÇÃO:
Se o declive for superior a 27%, a zona em declive deve ser excluída pela área de corte (Veja Par. 3.1.2).

3.2.2 Passagens estreitas

Procedimento:

1. No caso de passagens estreitas, a distância entre dois limites virtuais deve ser Z ≥2 m (Fig. 7.C).
2. No caso de uma passagem em que a distância entre os confins virtuais seria Z<2m, a parte da área para além do estreitamento (Fig. 7.D) pode não ser alcançada pelo robot corta-relva automaticamente. Neste caso, devem ser programadas duas zonas de corte virtuais separadas (Fig. 7.E) e ligá-las com um percurso de transferência virtual (Fig. 7.F).
3. Se não for possível ligar as duas áreas com um percurso de transferência virtual, a parte da área para além do estreitamento deve ser considerada uma "área fechada" (veja Par. 3.2.3).

3.2.3 Áreas fechadas

As áreas que não podem ser alcançadas autonomamente pelo robot corta-relva através de um caminho de transferência virtual devem ser programadas como "Área fechada" (opção presente na App).
Cada área fechada pode ter uma área de superfície máxima (consulte a tabela de dados técnicos). Se for necessário cobrir uma área maior do que o máximo gestível por uma única área fechada, subdividir a superfície em várias áreas fechadas.
Para o registo das zonas fechadas, é necessário seguir os mesmos critérios que no Par. 3.2.1.
O robot corta-relva deve ser levado à mão para o interno de cada área fechada e ligado manualmente.

3.2.4 Percursos de transferência

As zonas do jardim entre as quais encontram-se presentes áreas que não devem ser cortadas, devem ser conectadas através de percursos de transferência. Os percursos de transferência devem respeitar o limite máximo de inclinação de 20%.

1. Identifique entre os possíveis passos, o percurso de transferência mais fácil que permite manter a maior distância de quaisquer obstáculos e que não atravessa zonas usualmente utilizadas para estacionamento, trânsito de veículos ou afetadas por fluxos de pessoas.
2. O percurso de transferência inclui uma zona de manobra que se estende 2 m para a direita e 2 m para a esquerda do percurso registado (Fig. 8.D). Devem ser respeitadas as seguintes distâncias mínimas entre a zona de manobra e os diferentes elementos do jardim:

- 1,10 m de obstáculos delimitados por perímetros virtuais ou zonas sem corte (Fig. 8.A);
- 1,10 m de obstáculos fixos não delimitados ou de elementos estruturais contínuos (Fig. 8.B);
- 1,10m de estradas públicas (Fig. 8.C);
- 1, 10 m de piscinas (Fig. 8.E);
- 1,10 m de percursos pedonais (Fig. 8.F);
- 1,10 m de falésias ou encostas íngremes (Fig. 8.G);
- 1,10m dos passeios (Fig. 8.H).

3. No caso de passagens estreitas em que as distâncias acima referidas não possam ser respeitadas, a passagem deve ser delimitada com barreiras não transponíveis, se ainda não existirem.

NOTA: Os percursos de transferência registados em passagens estreitas podem ter uma receção de sinal de satélite inadequada, afetando a precisão de funcionamento do robot corta-relva.

3.3 INSTALAÇÃO DOS COMPONENTES



PERIGO ELÉTRICO:
Utilize apenas carregador de bateria e alimentador fornecidos pelo fabricante. O uso não apropriado pode provocar choques elétricos e/ou aquecimento excessivo.



ADVERTÊNCIA:
Perigo de corte de mãos e pés.
Use luvas e sapatos de proteção para evitar perigos de corte nas mãos e nos pés.



ADVERTÊNCIA:
Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.



PERIGO ELÉTRICO:
Conectar alimentação elétrica somente ao término de todas as operações de instalação. Se necessário, durante a instalação, desative a alimentação elétrica.



PERIGO ELÉTRICO:
Para efetuar a ligação elétrica, é necessário que próximo à área de instalação tenha sido colocada uma tomada de força. Verifique que a ligação à rede de alimentação seja conforme às leis vigentes em matéria no país onde é utilizado.



ADVERTÊNCIA:
O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.

3.3.1 Recarregar o robot corta-relva após a instalação

Antes de usar o produto pela primeira vez, recarregue totalmente as baterias (Ver Par. 4.5).

3.4 INSTALAÇÃO DA ESTAÇÃO DE REFERÊNCIA SATELITAR (SE NECESSÁRIO)

Para o funcionamento, o robot corta-relva recebe dados de correção por satélite, que são transmitidos através de STIGA Cloud. O sinal de correção por satélite está disponível em muitos países. Verifique com antecedência se o sinal de correção do satélite está presente no local de instalação em stiga.com ou através do APP. Caso o sinal de correção por satélite não esteja disponível no local de instalação, é necessário instalar uma Estação de Referência por Satélite, disponível como acessório.
Para verificar a presença do sinal de correção do satélite no local de instalação do robot corta-relva, siga o assistente através do App.
Caso o sinal de correção por satélite não esteja disponível no local de instalação, siga as instruções abaixo para a instalação da estação de referência por satélite (não incluída).



ADVERTÊNCIA:
Por razões de segurança, a estação de referência do satélite nunca deve ser movida após a programação dos limites virtuais, percursos de transferência e áreas a serem evitadas. O robot corta-relva pode sair da área de trabalho programada. Se a estação de referência for movida, é necessária a sua reprogramação.



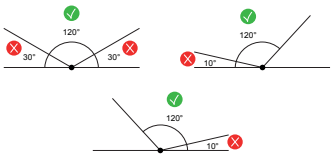
ADVERTÊNCIA:
A reprogramação é necessária por razões de segurança, a programação dos limites virtuais, percursos de transferência e áreas evitáveis foi efetuada através de sinal de correção satelitar, sendo desejável posteriormente a utilização do robot corta-relva através de uma estação de referência satelitar. A reprogramação é necessária se a programação de limites virtuais, percursos de transferência e áreas evitáveis for efetuada através de uma estação de referência satelitar, e se posteriormente pretender utilizar o robot corta-relva através de um sinal de correção sateltar.

3.4.1 Verificações para a instalação da estação de referência satelitar

PERIGO ELÉTRICO: Utilize apenas carregador de bateria e alimentador fornecidos pelo fabricante. O uso não apropriado pode provocar choques elétricos e/ou aquecimento excessivo.	**PERIGO ELÉTRICO:** O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.
PERIGO ELÉTRICO: Para efetuar a ligação elétrica, é necessário que próximo à área de instalação tenha sido colocada uma tomada de força. Verifique que a ligação à rede de alimentação seja conforme às leis vigentes em matéria no país onde é utilizado.	**PERIGO ELÉTRICO:** Conectar alimentação elétrica somente ao término de todas as operações de instalação. Se necessário, durante a instalação, desative a alimentação elétrica.
OBRIGAÇÃO DE USAR LUVAS: Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.	**OBRIGAÇÃO DE USAR ÓCULOS:** Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.
PERIGO ELÉTRICO: Não ligue o alimentador a uma tomada elétrica se a ficha ou o cabo estiverem danificados. Não ligue ou toque num cabo danificado antes de este ser desligado da alimentação. Um cabo danificado ou pode provocar o contacto com partes sob tensão.	

A estação de referência do satélite deve estar localizada numa área onde o céu seja totalmente visível. A estação de referência de satélite deve ser posicionada acima de elementos perturbadores, tais como: árvores de copa densa, sebes, paredes de contorno, cercas metálicas, edifícios e superfícies reflexivas, como janelas ou paredes metálicas. É necessária a ligação a uma tomada elétrica (Fig. 17).

NOTA: O céu deve ser considerado totalmente visível quando livre para um ângulo de pelo menos 120° em todas as direções.



3.4.2 O procedimento para a instalação da estação de referência satelitar

Com referência à Fig. 16, a instalação da estação de referência satelitar (A) deve ser realizada através do suporte de fixação (E). Para a alimentação é necessário um alimentador (F) e a conexão a uma tomada elétrica.

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

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

ADVERTÊNCIA:
O cabo de alimentação e a fonte de alimentação devem ser posicionados de forma a não constituir perigo para crianças, pessoas ou animais.

ADVERTÊNCIA:
Por razões de segurança, a estação de referência do satélite nunca deve ser movida após a programação dos limites virtuais, percursos de transferência e áreas a serem evitadas. O robot corta-relva pode sair da área de trabalho programada. Se a estação de referência for movida, é necessária a sua reprogramação.

Requisitos e obrigações:

Os seguintes componentes serão necessários (veja Fig.16):
(A) Estação de referência satelitar;
(E) Suporte de fixação;
(H) Cavalete para fixação do suporte ao poste ou parafusos de fixação na parede (não incluídos);
(G) Parafusos para a fixação da estação de referência satelitar no suporte;
(F) Alimentador;
(L) Cabo de extensão.

Procedimento (Fig. 18):

1. Verifique os requisitos de instalação no Par. 3.4.1.
2. Fixe o suporte (E) a uma parede (N) usando os parafusos de fixação (não incluídos), certificando-se de que está nivelado. Se montar num poste (M), utilize a ponte (H) incluída para fixar o suporte (E).
3. Fixe a estação de referência do satélite (A) ao suporte (E) com o conector (C) voltado para baixo usando os parafusos (G). Certifique-se que a estação esteja na posição perfeitamente horizontal. Conecte a estação de referência de satélite ao alimentador (F) ou ao cabo de extensão através do conector (C) e aperte a virola.
4. Fixe o cabo de alimentação de modo que não possa ser danificado ou criar perigo.
5. Conecte a ficha do alimentador (F) à tomada elétrica.

NOTA: A parte superior da estação de referência do satélite deve estar o mais próximo possível do topo da parede ou do poste (Fig. 18/19).

NOTA: Se necessário, é possível estender o cabo que alimenta a estação de referência do satélite usando os cabos de extensão, disponível como acessórios. Pode seusaddo um máximo de dois cabos de extensão de 5 metros ou um cabo de 15 metros

NOTA: A fim de evitar interferências, a estação de referência de satélite deve ser instalada a pelo menos 400 cm de distância de quaisquer outras estações de referência de satélite nas proximidades.

ATENÇÃO:
A superfície ou o poste em que a estação de referência do satélite está fixada deve ser estável e não deve mover-se, oscilar ou rodar, por exemplo, em caso de ventos fortes ou de intempéries. O movimento da estação de referência do satélite afeta a precisão operativa do robot corta-relva.

ATENÇÃO:
Ao instalar a estação de referência do satélite, opere com cuidado. Existe o risco de cair de alturas elevadas ou de queda de objetos no vazio.

ATENÇÃO:
Se a estação de referência de satélite for movida, é necessário efetuar novamente a programação dos limites virtuais, dos percursos de transferência e das zonas a evitar através do APP.

ATENÇÃO:
Certifique-se de que a estação de referência do satélite está instalada numa posição perfeitamente horizontal.

3.5 PRIMEIRA ATIVAÇÃO DO ROBOT CORTA-RELVA

O funcionamento automático do robot corta-relva requer uma série de configurações que podem ser efetuadas através do dispositivo móvel (smartphone) iOS ou Android com a App "STIGA GO" instalada (Fig. 23).
A app iOS pode ser descarregada da iOS App Store. A app Android pode ser descarregada da Google Play Store. Durante a primeira instalação, é necessário associar o robot corta-relva ao APP "STIGA.GO". Siga o assistente no APP "STIGA.GO".



3.5.1 Pré-login

No primeiro acesso da app, é possível:
- Aceda às páginas de informação concernentes aos revendedores e aos produtos STIGA.
- Efetue o primeiro registo.
- Efetue o Login para os utilizadores já registados.

3.5.2 Registo (sign up)

A seção "Registe-se" permite o registo do utilizador e habilita o acesso a todas as funções do app.
O utilizador pode efetuar o acesso através da própria conta Google, Facebook e Apple, ou criar uma nova conta preenchendo os dados requeridos.
O procedimento de registo necessita de uma verificação através de email.

3.5.3 Associação dispositivo (Pairing)

A secção "Associação Dispositivo" permite, através de ligação Bluetooth®, associar o seu dispositivo móvel ao robot corta-relva e à estação de referência satelitar (se presente).

Para fazer a associação é necessário que o robot corta-relva e a estação de referência satelitar (se presente) estejam ligados e que estejam a menos de 8 metros do dispositivo móvel.
Para associar um novo robot corta-relva STIGA, pressione o botão "adicionar dispositivo" (+) e siga o assistente.
Quando a associação for concluída, a página principal do produto é exibida a partir da qual pode aceder aos diferentes menus disponíveis.

NOTA: se o robot corta-relva não for detetado pelo dispositivo móvel, verifique se este ainda não está ligado via bluetooth® a outro dispositivo móvel.

3.5.4 Conectividade remota e ativação do cartão sim

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

Procedimento:

Siga o o procedimento guiado através da APP.

3.5.5 Garagem e página produto (Device page)

A secção "Garagem" apresenta todos os produtos Stiga associados ao perfil de utilizador.
Os produtos associados são exibidos deslizando para a esquerda e para a direita entre os diferentes ecrãs.
Para cada um dos produtos apresentados, pode aceder a uma série de opções que lhe permitem:
- Renomeie ou elimine o dispositivo da conta de utilizador.
- Aceda às informações do produto e aos manuais.
- Verifique o estado da conectividade com a rede móvel e o estado do sinal GNSS do robot corta-relva e da estação de referência (se presente).
- Efetue a atualização do firmware.

A partir da secção "Garagem" é possível aceder à "Página do produto" de cada produto associado.
A página de produto do robot corta-relva é dividida em três secções:
- Robot.
- Configurações.
- O meu jardim.

A secção "Robot" permite:
- Verifique o estado do robot corta-relva (nível da bateria, estado de funcionamento, modo de corte definido).
- Iniciar e parar o robot corta-relva.
- Força o retorno ao ponto de partida do robot corta-relva.
- Inicie o robot corta-relva numa área que não possa ser alcançada de forma autónoma.

A secção "Configurações" permite de:
- Selecione o modo de corte “Corte único” ou “Programado (se disponível).
- Configure ou altere o programa de trabalho.
- Configure ou alterar a altura de corte.
- Iniciar o procedimento de hibernação para armazenamento de inverno.
- Ative e selecione a sensibilidade do sensor de chuva.
- Ative as funções adicionais.

A secção “O meu jardim" permite:
- Registar os limites virtuais, percursos de transferência e zonas a evitar através do uso do assistentes no aplicativo.
- Veja o mapa do jardim com os elementos gravados e a localização em tempo real do robot corta-relva.
- Configure a direção de corte pretendida.
- Inicie o robot corta-relva para trabalhar numa área específica do jardim

3.5.6 Inicialização do robot corta-relva

A inicialização do robot corta-relva é obrigatória e exigida no app:
- A primeira vez que iniciar o produto.
- Quando o robot corta-relva é ligado ou reiniciado.
- Quando o robot corta-relva é movido manualmente.

Procedimento no primeiro arranque do produto:
1. Arranque a inicialização conforme exigido pela aplicação e aguarde a conclusão do procedimento. O robot corta-relva avança executando três passos de cerca de 1 m.

Procedimento em caso de um acendimento ou deslocamento manual do robot corta-relva:
1. Coloque o robot corta-relva dentro de uma área programada, de modo que possa avançar por pelo menos 3 m, permanecendo dentro do limite virtual sem encontrar obstáculos.
2. Arranque a inicialização conforme exigido pela aplicação e aguarde a conclusão do procedimento. O robot corta-relva avança executando três passos de cerca de 1 m.

3.5.7 Programação de limites virtuais, percursos de transferência e áreas a serem evitadas

Antes de prosseguir com a programação, certifique-se de ter completado as fases de: associação de dispositivos (Par. 3.5.3) e inicialização do robot corta-relva (Par. 3.5.6).

A programação dos limites virtuais das diversas zonas e das áreas fechadas, dos percursos de transferência e das zonas a serem evitadas é efetuada através dos respetivos procedimentos assistidos presentes na App STIGA.GO. Os procedimentos requerem que guie o robot corta-relva manualmente, caminhando ao lado dele (Par. 3.2).

Requisitos e obrigações:
- Dispositivo móvel Android ou iOS ligado à internet (não incluído) (Fig. 20.A).

O robot pode ser conduzido:
- Através de joystick virtual na aplicação (Fig. 20.B).

A seguir são indicados os passos mais relevantes:
1. Faça o download da APP "STIGA.GO" na Google Play Store para dispositivos Android ou na App Store para dispositivos iOS.
2. Siga o procedimento de arranque do robô apresentado no APP.
3. Conduza o robot corta-relva com o joystick virtual no ponto em que se pretende iniciar a programação.
4. Inicie o registo dos limites ou percursos virtuais pressionando a tecla apropriada.
5. Conduza o robot corta-relva com o joystick virtual por todo o perímetro ou percurso a programar. O ponto inicial e o ponto final do perímetro virtual devem coincidir. Também é possível registar o perímetro ou os percursos virtuais através do método “ponto-a-ponto”. Neste caso, o robot regista o perímetro ou o percurso como uma sequência de traços retilíneo entre os pontos selecionados pelo utilizador.

ADVERTÊNCIA:
Respeite as distâncias mínimas dos obstáculos e as indicações indicadas no Par. 3.2.1.

6. Confirme o registo.

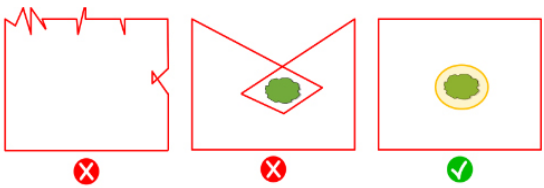
NOTA: no final da programação de limite virtual, o robot corta-relva refaz todo o perímetro virtual para verificar se a programação foi realizada corretamente.

NOTA: para gerir diferentes áreas do jardim de forma diferente, pode programar várias áreas virtuais.

NOTA: antes da programação dos percursos de transferência e zonas a serem evitadas, deve programar os limites virtuais.

NOTA: não mova o robot corta-relva com a mão, cada movimento manual do robot corta-relva exige que repita o procedimento de inicialização.

NOTA: para o correto funcionamento do robot corta-relva, evite a presença de cruzamentos e/ou sobreposições no perímetro virtual.





ADVERTÊNCIA:
Ao planear os limites virtuais, os percursos de transferência e as áreas a evitar, é necessário manter uma distância de, pelo menos, 6 metros do corta-relva.



ADVERTÊNCIA:
A área de operação ou os percursos utilizados pela máquina para a sua transferência devem ser definidas de modo a não incluir espaços públicos, áreas usualmente utilizadas para estacionamento, para trânsito de veículos ou afetadas por fluxos de pessoas para evitar danos a pessoas, bens ou acidentes a veículos.



ADVERTÊNCIA:
Para a sua própria segurança e para evitar danos a pessoas, animais ou coisas, o operador deve primeiro conhecer a área em que o robot corta-relva é conduzido manualmente.
Ao conduzir o robot, caminhe com cuidado para evitar quedas.



ADVERTÊNCIA:
A área de operação e, em geral, as áreas nas quais o robot corta-relva pode navegar devem ser delimitadas por uma barreira física não passável.
Torne idónea a barreira ou supervisionar o robot corta-relva durante o funcionamento.

3.5.8 Mapa do jardim

A partir da secção "O meu jardim" pode aceder ao mapa do jardim e ver:
- Os limites virtuais.
- As zonas a evitar.
- Os percursos de transferência.
- A posição em tempo real do robot corta-relva.
- O percurso de retorno relativo.

3.5.9 Corte único (spot cut)

Se configurado em “Corte único” o robot corta-relva trabalha efetuanda um ciclo de trabalho individual.

NOTA: quando o robot corta-relva completa um ciclo de cobertura de todo o jardim, retorna ao ponto de recolha.

NOTA: quando o robot corta-relva termina um ciclo de cobertura de uma zona única, continua diretamente para a zona de corte seguinte.

3.5.10 Gestão do pacote de dados

Verifique as condições de utilização do pacote de dados em Stiga.com.

3.5.11 Bloqueio do teclado (App Lock)

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

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

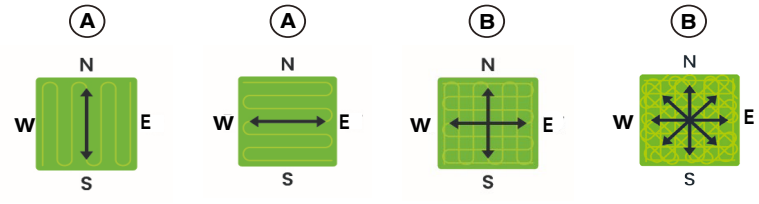
NOTA: Quando a função está ativa, a trava do teclado permanece ativa, mesmo que o cortador do robô esteja desligado.

3.5.12 Configuração do modo de navegação pretendido

A função permite definir o modo de navegação com o qual o corta-relvas robotizado se move no interior do veículo.

É possível selecionar diferentes direções de corte (A), ou modos combinados delas (B). Também é possível afinar a direção de corte selecionada, de forma a alinhar com quaisquer estruturas ou formas no jardim. O ajuste pode ser efetuado num intervalo entre -90° a +90°, com uma precisão de 0,1°.

A mudança do modo de navegação feita pelo utilizador numa área onde o corte foi iniciado, mas não concluído, torna-se eficaz após o corte da área afetada ter sido concluído.



Procedimento:

1. Escolha o modo de navegação desejado a partir do menu “configurações" da aplicação.
2. Se necessário, ajuste a direção de corte com os botões '+' e '-' até obter a regulação pretendida.

3.5.13 Corte da borda (Border cut)

A seção "Corte de borda", se ativada, permite o corte da borda do jardim e das zonas sem corte. O corte da borda é realizado pelo robot corta-relva após a conclusão do corte da área programada.

Procedimento:

1. Ative a função "corte da borda" a partir do menu "configurações" da aplicação. È possível ativar a função separadamente por cada zona virtual ou zona sem corte programada.

3.5.14 Sensor de chuva

A função “Sensor de chuva” permite habilitar ou desabilitar o sensor de chuva presente no robot corta-relva.

Procedimento:

1. Ative a função a partir do menu "configurações" da aplicação.

3.5.15 Atualização software (Firmware Update)

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

3.5.16 Perfil/Escolha revendedor preferencial/Mensagens

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

A seção “Dealer” permite escolher o centro de assistência de referência.

A seção “Mensagens” permite visualizar mensagens/informações.

3.5.17 Modificação ou eliminação do perímetro virtual, percursos de transferência e áreas a serem evitadas

É possível modificar o perímetro virtual das diferentes zonas de duas maneiras:
- Eliminação do elemento: o elemento é inteiramente eliminado e é necessário um novo registo.
- é possível modificar apenas uma parte do elemento sem o apagar inteiramente.

No caso em que for necessário modificar os percursos de transferência ou as zonas a evitar, é necessário eliminá-los e em seguida registá-los novamente.

Procedimento:
1. Para eliminar um elemento do mapa, selecione-o no menu "definições" da aplicação e prima o botão "eliminar".
2. Para modificar o perímetro virtual, seleccione a zona virtual pretendida no menu "Definições" da aplicação e carregue no botão "Editar". Seguir o procedimento guiado através a aplicação.

3.5.18 Configuração da prioridade de corte das zonas do jardim

As diferentes zonas virtuais do jardim são cortadas pela ordem de registo das mesmas.

É possível modificar a prioridade de corte das zonas individuais para variar a ordem de corte.

Procedimento:

1. Seleccione a zona de corte virtual pretendida no menu "Definições" da aplicação e arraste-a para a posição pretendida na lista das zonas.

NOTA: Para cada área do jardim, é também indicada a percentagem de conclusão do corte, identificando assim as áreas que já foram completamente cortadas e a progressão da área que está atualmente a ser cortada.

3.5.19 Zona de não corte temporária (se disponível)

A função "Zona de corte não temporária" permite que uma parte do jardim seja temporariamente excluída da área de corte. A área selecionável deve ser uma parte do perímetro entre dois pontos A e B selecionados pelo utilizador, e o segmento retilíneo que os liga. A área selecionada não pode intersetar percursos de transferência.
O robot corta-relva não entrará para o interno da zona excluída até que o tempo definido tenha passado, mas continuará a trabalhar nas outras partes do jardim.

Procedimento:

1. Selecione a função pelo menu "configurações" da aplicação.
2. Siga o procedimento guiado através aplicação para selecionar a parte do jardim a excluir e definir a duração pretendida.

3.5.20 Manter-se afastado (Stay Away) (se disponível)

A função "Fique Longe" (Stay Away) permite que uma parte do jardim seja temporariamente excluída da área de corte. A área selecionável é um círculo de raio escolhido pelo utilizador e tem como centro a posição GPS do dispositivo móvel, ou um ponto selecionado no mapa virtual. A área selecionada não pode intersetar percursos de transferência.
O robot corta-relva não entrará para o interno da zona excluída até que o tempo definido tenha passado, mas continuará a trabalhar nas outras partes do jardim.

Procedimento:
1. Selecione a função pelo menu "configurações" da aplicação.
2. Siga o procedimento guiado através aplicação para selecionar a parte do jardim a excluir e definir a duração pretendida.

NOTA: Se para a configuração do centro do círculo é utilizada a posição GPS do dispositivo móvel, a posição deste ponto, e portanto da área sem corte, depende da precisão do sinal GPS recebido pelo dispositivo móvel, que é geralmente de +/- 5 metros.

4. FUNCIONAMENTO

Requisitos e obrigações:
- Instalação da estação de referência do satélite, se necessário (Ver Par. 3.4).
- Altura inicial da relva no intervalo de funcionamento do robot corta-relva: 20-95mm.
- Baterias carregadas (Veja Par. 4.5).
- Programação de limites virtuais, dos percursos de transferência e das zonas a serem evitadas (Vea Par. 3.5.7).
- Altura de corte regulada oportunamente (Veja Par. 4.7).

4.1 COMPONENTES PARA A COLOCAÇÃO EM FUNCIONAMENTO

1. Dispositivo móvel (não incluído) (Fig. 4.C).
2. Baterias (fornecidas aquando da compra da máquina) (Fig. 4.B).
3. Carregador (incluído na máquina) (Fig. 4.A).
4. Controlo por rádio (acessório - não incluído) (Fig. 4.D).

4.2 VERIFICAÇÕES DOS DISPOSITIVOS DE SEGURANÇA PARA O ARRANQUE DO ROBOT CORTA-RELVA NO TRABALHO

Para iniciar o robot corta-relva, é necessário programar os limites virtuais, percursos de transferência e zonas a serem evitadas (Veja par. 3.5.7).

Requisitos e obrigações:
- Chave de segurança.

Procedimento:
1. Verifique se a chave de segurança foi inserida. Se desinserida, o robot corta-relva não liga.
2. Verifique se a tecla de paragem **"STOP"** não esteja ativa. Se pressionado, para o robot corta-relva e abre a cobertura de proteção da consola de comando.
3. Verifique o posicionamento correto no chão do robot corta-relva. Em caso de uma inclinação excessiva (≥ 27%) ou levantamento, os sensores de inclinação (inclinómetro), param o robot corta-relva.

4.3 FUNCIONAMENTO MANUAL DO ROBOT CORTA-RELVA

Nesta modalidade, o robot corta-relva efetua um ciclo de trabalho, retorna ao ponto de encontro e permanece ali até o sucessivo arranque manual.

Para usar a máquina, é necessário programar os limites virtuais, percursos de transferência e das zonas a serem evitadas (Veja par. 3.5.7).

Procedimento:
1. Posicione o robot corta-relva dentro do perímetro da instalação.
2. Prima o botão **"STOP"** (Fig. 2.D) para abrir a tampa (Fig. 3.A) e aceda à consola de comando (Fig. 3.B).
3. Prima o botão **"ON/ OFF"** (Fig. 3.E) por 5 segundos para ligar o robot corta-relva.
4. Pressione o botão **"SELEÇÃO MODO"** (Fig. 3.F), até que o ícone pisque apenas uma vez **"CICLO DE TRABALHO ÚNICO"** (Fig. 3.L).
5. Pressione o botão **"CONFIRMAR"** (Fig. 3.G). O ícone (Fig. 3.L) acende-se com uma luz constante para confirmar a operação.
6. Feche a cobertura (Fig. 3.A).
7. O robot corta-relva vai começar a trabalhar.

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



ATENÇÃO:
Se a tampa for aberta durante o trabalho, os ícones relativos às funções selecionadas piscam, para indicar que a operação deve ser confirmada antes de fechar a tampa novamente. Se a tampa for fechada novamente sem pressionar o botão "CONFIRMAR", o robot não executará nenhuma operação até um novo comando do utilizador.

4.4 DESCRIÇÃO DOS COMANDOS PRESENTES NA ROBOT CORTA-RELVA

Lista dos comandos, indicadores e sua função:

- Botão **"STOP"** (Fig. 2.D): serve para a paragem de segurança do robot corta-relva.
- **"COGUMELO DE SEGURANÇA" - BOTÃO DE EMERGÊNCIA** (Fig. 2.E): permite parar a máquina imediatamente em caso de emergência.
  A tecla possui duas posições:



1. **Ativação**: ao pressionar o botão de emergência, os motores dos dispositivos de corte e comando da tração param.



2. **Reativação**: girar o botão de emergência em sentido horário para restabelecer todas as funções. Para ligar a máquina, deve-se repetir o procedimento de arranque por meio da chave (par. 4.2).

NOTA: Com a tecla de emergência ativada, não é possível ligar a máquina.



ADVERTÊNCIA:
O botão de emergência nunca deve ser usado como o método usual de paragem da máquina.

- **"CHAVE DE SEGURANÇA"** (Fig. 3.C): serve para o desligamento de segurança do robot corta-relva.
- Botão **"ON/OFF"** (Fig. 3.E): é usado para ligar e desligar o robot corta-relva e para reiniciar os alarmes.
- Botão **"SELEÇÃO MODO"** (Fig. 3.F): serve para selecionar o modo de operação do robot corta-relva e para forçar o retorno ao ponto de partida.
- Botão **"CONFIRMAR"** (Fig. 3.G): serve para confirmar o modo operativo configurado.
- Ícone luminoso **"PROGRAMA AGENDADO"** (Fig. 3.I): serve à visualização da configuração do programa agendado (se disponível).
- Ícone luminoso **"CORTE ÚNICO"** (Fig. 3.L): serve à visualização da configuração do ciclo de trabalho único.
- Ícone iluminado **"RETORNO AO PONTO DE PARTIDA"** (Fig. 3.H): serve à visualização da configuração do retorno forçado ao ponto de partida do robot corta-relva.
- Botão **"BLUETOOTH®"** (Fig. 3.M): é usado apenas pelo centro de assistência para atividades de diagnóstico.
- Ícone luminoso **"ALARME"** (FIG. 3.N): serve à visualização dos estados de alarme.
- Ícone luminoso **"BATERIA"** (Fig. 3.O): serve à visualização da carga da bateria.

4.4.1 Paragem em segurança - Botão de stop

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

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

4.4.2 Desligamento em segurança - Chave de segurança

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



OBRIGAÇÃO:
Remova sempre a chave de segurança antes de qualquer operação de limpeza, transporte e manutenção.

Procedimento:
1. Pressione o botão **"STOP"** para abrir a cobertura e aceder à consola de comando.
2. Pressione no botão de desligamento durante alguns segundos e aguarde o desligamento do LED do mesmo botão.
3. Só depois do desligamento do LED, extraia a chave de segurança para desligar o robot corta-relva em condições de segurança. Conserve a chave de segurança num lugar seguro.
4. Após efetuar as operações de manutenção, insira a chave de segurança para poder ligar o robot corta-relva.

4.4.3 Acendimento e desligamento - Botão ON/OFF

O botão **"ON/OFF"**: permite o acendimento ou desligamento manual do robot corta-relva.

Procedimento:
1. Pressione o botão **"STOP"** para abrir a cobertura e aceder à consola de comando.
2. Pressione o botão **"ON/OFF"** por 5 segundos para ligar ou desligar o robot corta-relva.

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

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

4.4.4 Seleção de ciclo de trabalho único/retorno forçado ao ponto de recolha - Botão de seleção de modo

O robot corta-relva comporta-se de acordo com as possíveis seleções descritas a seguir.

SELEÇÕES TECLADO E FUNCIONAMENTO DO ROBÔ

CICLO DE TRABALHO ÚNICO

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



RETORNO AO PONTO DE RECOLHA

O robot corta-relva regressa ao ponto de recolha.
O robot corta-relva permanece na base até uma intervenção manual do utilizador.



Procedimento:
1. Pressione o botão **"STOP"** para abrir a cobertura e aceder à consola de comando.
2. Pressione o botão **"SELEÇÃO MODO"** até os ícones relativos às funções que deseja ativar pisquem. Os ícones relativos às funções selecionadas piscam.
3. Pressione o botão **"CONFIRMAR"**. Os ícones para as funções selecionadas acender-se-ão com uma luz fixa para confirmar a operação.

4. Feche a cobertura.
5. O robot corta-relva vai começar a trabalhar de acordo com o modo de configuração.

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



ATENÇÃO:
Se a tampa for aberta, tanto durante o trabalho quanto com o robot no ponto de recolha, os ícones relativos às funções selecionadas piscam, para indicar que é necessário confirmar a operação antes de fechar a tampa novamente. Se a tampa for fechada novamente sem pressionar o botão "CONFIRMAR", o robot não executará nenhuma operação até um novo comando do utilizador.

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

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

4.4.5 Visualização do Estado Bluetooth® - Botão Bluetooth®

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

NOTA: Para a associação do dispositivo ao robot corta-relva através do Bluetooth®, veja Par. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Visualização dos estados de alarme - Ícone de alarme

O ícone luminoso **"ALARME"** indica uma anomalia no funcionamento.

Procedimento:
1. Pressione o botão **"STOP"** para abrir a cobertura e aceder à consola de comando.
2. Verifique o estado do alarme através do ícone de luz vermelha, que pode estar acesa fixa ou a piscar.
3. Depois de resolver a anomalia, desligue o robot corta-relva através da tecla **"ON/OFF"**, aguarde alguns segundos e volte a ligar o robot corta-relva com a tecla **"ON/OFF"**. Se o problema persistir, contacte um centro de assistência.

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

NOTA: Alguns tipos de erro podem ser reiniciados remotamente através da APP.

NOTA: Alguns tipos de erro não podem ser redefinidos remotamente, mas devem ser redefinidos usando o teclado do robot corta-relva, de acordo com as Normas Europeias de EN -50636.

4.5 CARREGAMENTO BATERIA

NOTA: A recarga deve ser efetuada exclusivamente por meio do carregador de bateria (Fig. 4.A). Outros sistemas de recarga podem danificar irremediavelmente a bateria.

NOTA: A temperatura de carregamento recomendada é de 4-40°C.

4.5.1 Visualização da carga da bateria- Ícone bateria

O ícone luminoso **"BATERIA"** permite visualizar o estado de carga da bateria.

Procedimento:

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

NOTA: Se, ao pressionar um comando, o ícone da bateria (Fig. 3.O) executa um piscar rápido com luz vermelha, a operação não pode ser executada e será necessário carregar as baterias manualmente (veja Par. 4.5.3).

4.5.2 Carregamento das baterias internas

O procedimento **"CARREGAMENTO DA BATERIA"** permite recarregar o robot corta-relva manualmente:

1. Coloque o robot corta-relva perto de uma tomada elétrica.
2. Prima o botão **"STOP"** (Fig. 2.D) para abrir a tampa (Fig. 3.A) e aceda à consola de comando (Fig. 3.B).
3. Remova a chave (Fig. 3.C).
4. Ligue o carregador fornecido à tomada de carregamento (Fig. 4.A) com a fixação de baioneta adequada do respetivo conetor (Fig. 9.A).
5. Conecte à tomada de rede o carregador de baterias, inserindo a respetiva ficha (Fig.. 9.B).
6. O ícone luminoso **"BATERIA"** (Fig. 3.O) intermitente com cor azul, o robot corta-relva está a carregar.
7. Feche a cobertura (Fig. 3.A).
8. Deixe o robot corta-relva a carregar até que as baterias estejam totalmente carregadas.
9. Quando estiver completamente carregado, desligue o carregador da tomada de carregamento.
   - Rode a virola do conector no sentido anti-horário (Fig. 9.C);
   - Extraia o conetor (Fig. 9.D).

Durante a recarga, os LED de sinal da bateria (Fig. 3.O) piscam progressivamente. Ao alcançar cada limite individual de carga, o respetivo LED permanece aceso de maneira fixa, enquanto os demais ficam intermitentes.

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

4.5.3 Carregamento das baterias fora da máquina em condições de segurança

A bateria pode ser recarregada de forma independente usando o mesmo carregador usado para recarregar a máquina:

1. Remova a bateria da máquina (Fig. 11.E);
2. Coloque a bateria em local seco, seguro e estável;
3. Remova a tampa de proteção de borracha no conector;
4. Conecte à tomada de rede o carregador de baterias, inserindo a respetiva ficha;.
5. Conecte o carregador de bateria fornecido à tomada de recarga da bateria, com a baioneta apropriada para a fixação do respetivo conector. Consulte o manual de utilização da bateria.

NOTA: Durante o carregamento, todas as funções da máquina estão desativadas.

ADVERTÊNCIA:
Não carregue a bateria a bordo da máquina.

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

4.6 INSERÇÃO E REMOÇÃO DAS BATERIAS DA MÁQUINA

ADVERTÊNCIA:
Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.8).

4.6.1 Introdução das baterias

1. Abra a tampa da bateria (Fig. 10). A máquina desliga-se automaticamente quando a tampa das baterias é aberta.
2. Introduza a bateria no seu compartimento (Fig. 11.A).
3. Conecte o conector a bordo da máquina, ao pressionar para baixo (Fig.. 11.B).
4. Feche o compartimento das baterias (Fig.) 10).
5. Para funcionar, reinicie a máquina.

4.6.2 Extração das baterias

1. Abra a tampa da bateria (Fig. 10).
2. Gire a virola do conector no sentido anti-horário (Fig. 11.C).
3. Extraia o conetor (Fig. 11.D).
4. Extraia a bateria do alojamento (Fig. 11.E).
5. Feche o compartimento das baterias (Fig.) 10).

4.7 REGULAÇÃO DA ALTURA DE CORTE

O procedimento "**REGULAÇÃO ALTURA DE CORTE**" descreve como regular a altura das lâminas de corte.
Para regular a altura de corte, siga o assistente no APP.

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

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

4.8 MÓDULO DA CÂMARA, MÓDULO DE SENSORES LIDAR E MÓDULO DE ULTRASSONS

Através do módulo da câmara (Fig. 22.A), o módulo lidar e o módulo ultrassons (veja Par. 2.2) o robot corta-relva é capaz de reconhecer os obstáculos presentes dentro da área de trabalho e reconhecer a borda da área de corte, a fim de evitar quaisquer obstáculos presentes na área de trabalho e melhorar o desempenho da navegação (Fig. 22).

Procedimento:

1. Siga o assistente na APP "Stiga.GO" para ajustar os parâmetros de funcionamento do módulo da câmara, módulo lidar, módulo de ultrassons e ativar as funções acessórias.

NOTA: Para a proteção da privacidade, as imagens e vídeos capturados pelo módulo da câmara durante o funcionamento são processados em tempo real pelo robot corta-relva e não são armazenados na memória interna do robot corta-relva.

NOTA: O desempenho de reconhecimento de obstáculos e bordas da área de trabalho depende de muitos fatores: forma e tamanho do objeto, condições de iluminação, limpeza e desgaste das lentes, tipo de relva, condições climáticas, etc.

NOTA: Se a altura da relva for excessiva, o módulo da câmara pode interpretar a vegetação como um obstáculo. Se o robot corta-relva continuar a parar ou mudar de direção devido à relva alta, é necessário reduzir a altura da relva usando um corta-relva tradicional.

NOTA: Mantenha sempre a lente do módulo da câmara limpa para permitir um funcionamento preciso do sistema de visão.

ADVERTÊNCIA:
O módulo da câmara pode não ser capaz de detetar objetos, se estes estiverem completamente envoltos ou cobertos por vegetação, por exemplo, no caso de erva alta e espessa.

ADVERTÊNCIA:
Não olhe diretamente para o iluminador LED do módulo da câmara para evitar danos à sua visão.

4.9 OPERAÇÃO DA ESTAÇÃO DE REFERÊNCIA SATELITAR - INDICADOR LUMINOSO DE ESTADO (SE PRESENTE)

A estação de referência satelitar está equipada com um indicador luminoso (R) na parte inferior (Fig. 21), que se acende da seguinte forma:

- Indicador apagado: a estação de referência está desligada ou a luz foi desativada através da aplicação.
- Indicador verde intermitente: rastreio de satélites em curso, aguarde alguns minutos até a estação estar pronta. Nesta fase, não é possível registar um perímetro virtual ou pôr o robot corta-relva a trabalhar. Se a luz continuar a piscar durante muito tempo (mais de 30 min.), a estação não está corretamente instalada. Reinstale a estação seguindo as instruções descritas no par. 3.4.2.
- Indicador verde constante: a estação de referência está pronta a ser utilizada. É possível registar um perímetro virtual e pôr o robot corta-relva a trabalhar.
- Indicador amarelo intermitente: a estação de referência não está ligada à rede telemóvel. Não é possível registar um perímetro virtual ou impedir o robot corta-relva de trabalhar. Certifique-se de que concluiu a fase de associação do produto através do APP (veja par. 3.5). Se o problema persistir, reinicie a estação de referência (desligue-a da corrente eléctrica e volte a ligá-la após 30 segundos).

Se o problema persistir, contacte um Centro de Assistência.

- Indicador vermelho intermitente: está presente uma avaria na estação de referência. Contacte um Centro de Assistência.

5. MANUTENÇÃO

ADVERTÊNCIA:
Use apenas peças sobressalentes originais.

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

ADVERTÊNCIA:
Perigo de corte de mãos e pés.
Utilize luvas e calçado de proteção para evitar acidentes.

ADVERTÊNCIA:
Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.

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

PROIBIÇÃO:
Não utilize jatos de água em pressão.

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

PROIBIÇÃO:
Não lave as partes internas do robot para não danificar os componentes elétricos e eletrónicos.

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

PROIBIÇÃO:
Para a limpeza da lente do módulo da câmara e dos sensores em geral, utilize apenas um pano macio ligeiramente humedecido. Não utilize, em caso algum, escovas, raspadores, esponjas abrasivas ou solventes químicos.

5.1 MANUTENÇÃO PROGRAMADA

Para um melhor funcionamento e uma maior duração, certifique-se de limpar regularmente o produto e substitua as partes desgastadas.
Efetue as intervenções na frequência indicada na tabela.

FREQUÊNCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENÇÃO	REFERÊNCIA
Antes de cada utilização e, pelo menos, de 8 em 8 horas de trabalho	Lâmina	Limpe e verifique a eficiência da lâmina do dispositivo de corte.	Veja Par. 5.3
		Se a lâmina do dispositivo de corte estiver dobrada por causa de uma colisão ou desgastada, substitui-la.	Dirija-se a um centro de Assistência autorizado
	Contatos de recarga	Limpe e elimine as eventuais oxidações.	Veja Par. 5.3
	Módulo da câmara e sensores	Limpe a lente	Veja Par. 5.3
Mensal ou a cada 100 horas de corte	Robot corta-relva	Efetue a limpeza	Veja Par. 5.3
	Cabos de alimentação	Controle o desgaste ou deterioramentos e, se necessário, substituí-los.	Dirija-se a um centro de assistência autorizado
Ao término da estação de corte ou semestral se o robot corta-relva não for utilizado	Baterias	Efetue o carregamento pré-armazenamento das baterias.	Veja Par. 5.4

É necessário efetuar anualmente uma revisão de manutenção num centro de assistência autorizado, para manter o robot corta-relva em boas condições de funcionamento.
A revisão prevê uma série de checagens, dentre as quais:
- a limpeza interna e externa do robot corta-relva;
- a verificação geral do estado do robot corta-relva;
- a substituição de partes desgastadas;
- a verificação do estado das baterias;
- a verificação dos torques de aperto;
- a verificação e eventual substituição das partes cinéticas de colisão e levantamento e dos seus sopros de proteção;
- a verificação e eventual substituição do sopro em borracha de proteção do motor da lâmina para manter as especificações de proteção contra infiltrações de água;
- a substituição das guarnições de fecho da tampa das baterias para manter as especificações de proteção contra infiltrações de água.

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

5.2 MANUTENÇÃO DO DISPOSITIVO DE CORTE

ADVERTÊNCIA:
Não toque no dispositivo de corte enquanto não for retirada a chave de acendimento e enquanto o dispositivo de corte não estiver completamente parado. Tenha cuidado para que o dispositivo de corte possa mover-se, mesmo que a chave tenha sido removida (para modelos de bateria).

ATENÇÃO:
Todas as operações relativas aos dispositivos de corte (desmontagem, afiação, balanceamento, reparação, remontagem e/ou substituição) são trabalhos difíceis que exigem uma competência específica, para além do uso de ferramentas apropriadas. Por razões de segurança, é necessário, portanto, que sejam sempre realizadas por um Centro Especializado.

ATENÇÃO:
Faça substituir sempre o dispositivo de corte danificado, torto ou desgastado, juntamente com os parafusos, para manter o equilíbrio.

IMPORTANTE *Utilize sempre dispositivos de corte originais, que contenham o código indicado na tabela "Dados Técnicos" ou no capítulo "Acessórios a pedido".*

5.3 LIMPEZA

5.3.1 Limpeza do produto

ADVERTÊNCIA:
Perigo de corte de mãos e pés.
Utilize luvas e calçado de proteção para evitar acidentes.

ADVERTÊNCIA:
Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.
Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.

• Requisitos e obrigações:

- Esponja
- Sabão neutro
- Escova
- Água
- Pano seco
- Luvas
- Óculos



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



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

• Indicações gerais:

Após cada utilização, efetue a limpeza, seguindo as seguintes instruções. (Fig. 12)

- Não use jatos de água e evite molhar as baterias e os componentes elétricos.
- Remova os detritos de relva e a lama acumulados dentro do chassis.
- Verifique sempre se as tomadas de ar estão sem detritos.

- Não utilize líquidos agressivos para a limpeza da estrutura.
- Para evitar o risco de incêndios, mantenha a máquina livre de resíduos de relva, folhas ou massa lubrificante excessiva.
- Levante o capô e limpe com ar comprimido eventuais resíduos de sujidade ou relva que se acumularem em cima das baterias.

• Procedimento:

1. Pressione a tecla **"STOP"** para parar o robot corta-relva, abrir a cobertura de proteção.
2. Desligue da rede elétrica.
3. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (veja Par. 2.8).
4. Limpe todas as superfícies externas do robot corta-relva com uma esponja humedecida em água morna e sabão neutro.
5. Limpe a lente do módulo da câmara, os sensores lidar e os ultrassons com um pano macio, tendo o cuidado para não arranhar a superfície do vidro.



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



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



PROIBIÇÃO:
Não utilize jatos de água em pressão.



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



PROIBIÇÃO:
Não lave as partes internas do robot para não danificar os componentes elétricos e eletrónicos.



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



PROIBIÇÃO:
Para a limpeza da lente do módulo da câmara, sensores lidar e ultrassons não utilize escovas, raspadores, esponjas abrasivas ou solventes químicos em nenhuma circunstância, de modo a não arranhar ou danificar a superfície do vidro.

6. Remova a lama e sujidade das rodas motrizes.
7. Limpe a parte inferior do robot corta-relva (zona lâmina de corte, rodas dianteiras e traseiras). Utilize uma escova adequada para remover as incrustações e/ou os resíduos que possam impedir o bom funcionamento do robot corta-relva. Complete a limpeza com uma esponja humedecida.
8. Limpe o conector de recarga das baterias.

5.4 MANUTENÇÃO DE INVERNO E ARMAZENAMENTO DE BATERIAS

Procedimento:

1. Limpe o robot corta-relva (Veja Par. 5.3).
2. Conserve o robot corta-relva numa posição horizontal, num local seco e protegido do gelo, e certifique-se de que esteja desligado e que a chave de segurança seja removida do robot corta-relva.
3. Desconecte a estação de referência satelitar (se presente) da rede elétrica.

NOTA: Se pretender remover a estação de referência satelitar do local de instalação durante o inverno, é necessário fazer com que ao voltar a montar a posição permaneça exatamente a mesma. Se uma estação de referência satelitar tiver sido instalada e esta for movida, é necessário efetuar novamente a programação dos limites virtuais, dos percursos de transferência e das zonas a evitar através da APP.

5.5 SUBSTITUIÇÃO DAS BATERIAS

A duração das baterias depende da duração da estação de corte e do número de horas de uso diário do corta-relva. Uma estação de corte muito longa ou muitas horas de uso implicam uma substituição mais frequente das baterias.
A substituição das baterias é da competência exclusiva do PESSOAL DE ASSISTÊNCIA TÉCNICA DA STIGA.
Caso seja necessário a substituição das baterias, contacte um centro de assistência ou o próprio revendedor.

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

6. TRANSPORTE, ARMAZENAMENTO E ELIMINAÇÃO

6.1 TRANSPORTE



OBRIGAÇÃO:
O robot corta-relva deve ser desligado com segurança antes de ser levantado ou transportado.



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

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

Procedimento:
Quando a máquina é movimentada manualmente é necessário:
1. Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.8).
2. Limpe o robot corta-relva (Veja Par. 5.3.1).
3. Coloque o conjunto dispositivos de corte na posição de altura máxima.
4. Desligue a máquina ao retirar a chave de ignição.
5. Certifique-se de que está nivelado.
6. Desengate a tração, com referência à secção 2.9 (Fig. 1.L).
7. Para deslocar a máquina, utilize as pegas de amarração traseiras (Fig. 14).



ADVERTÊNCIA:
Não utilize estes pontos para levantar a máquina.

Quando se transporta a máquina num veículo ou reboque, é necessário:
1. Usar as rampas de acesso de largura, comprimento e resistência adequados ao peso e tamanho da máquina.
2. Eleve o prato de corte até à altura máxima de corte através da app.
3. Uma vez carregada, desligue a máquina ao retirar a chave.
4. Fixe a máquina ao veículo, utilizando os dois encaixes da parte anterior e os dois encaixes da parte posterior (Fig. 13). Não prenda a máquina a elementos que possam estar danificados.

INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA:
Caso não possa efetuar a movimentação ou o transporte em condições de segurança, contate o Centro de Assistência.

6.2 ARMAZENAMENTO

O robot corta-relva deve ser armazenado em posição horizontal com a chave de segurança extraída, num local seco e protegido do gelo após efetuar a limpeza e a recarga de inverno da bateria. Para longos períodos de inatividade, desconecte a estação de referência satelitar (se presente) da rede elétrica.

Quando a máquina for armazenada por um período superior a 30 dias:
- Deixe arrefecer a máquina.
- retire as baterias e guarde-as num local fresco e seco.
- limpe a máquina cuidadosamente.
- verifique se a máquina apresenta algum dano.

Se necessário, contate o centro de assistência autorizado.

No momento de colocar em função a máquina:
- Predisponha a máquina como indicado no capítulo 4.2.

6.3 ELIMINAÇÃO

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

7. RESOLUÇÃO DOS PROBLEMAS

ADVERTÊNCIA:
Pare o robot corta-relva e o deixe em condições de segurança (Veja Par. 2.8).

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

NOTA: Sugestões e procedimentos adicionais de resolução de problemas estão disponíveis na aplicação Stiga.GO.

PROBLEMA	CAUSAS	RESOLUÇÕES
Vibrações anormais. O robot corta-relva é barulhento.	Dispositivo de corte danificado	Substitua os componente danificados (Veja Par. 5.1).
	Dispositivo de corte bloqueado por resíduos (fitas, cordas, fragmentos de plástico, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.8). Limpe o dispositivo de corte.
	O arranque do robot corta-relva ocorreu com a presença de obstáculos não previstos (galhos caídos, objetos esquecidos, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 2.8). Remova os obstáculos e ligue novamente o robot corta-relva.
	Motor elétrico em avaria.	Substitua o motor, contacte um centro de assistência.
	Relva muito alta.	Aumente a altura de corte (Ver Par. 4.7).
No teclado, está aceso o ícone Warning.	Sinaliza condições de anomalia/avaria.	Consulte a app para maiores informações.

PROBLEMA	CAUSAS	RESOLUÇÕES
O robot corta-relva para temporariamente na área de trabalho.	Sinal fraco do GPS	Caso o problema persista, contacte um centro de assistência.
A área de trabalho não é cortada totalmente.	Dispositivo de corte com incrustações e/ou resíduos.	Desligue o robot em condições de segurança (Veja Par. 2.8). Limpe o dispositivo de corte.
	Área da zona de trabalho excessiva em relação à capacidade efetiva do robot corta-relva.	Reduza a área de trabalho (Veja Dados Técnicos Cap. 8).
	As baterias estão para acabar seu ciclo de vida.	Substitua as baterias por peças sobresselentes originais (Veja Par. 5.5).
	A recarga das baterias não ocorre de forma completa.	Limpe e elimine eventuais oxidações dos pontos de contato (Veja Par. 5.3). Recarregue as baterias.

8. DADOS TÉCNICOS

ESPECIFICAÇÕES	modelo SRHB01 (veja a etiqueta do produto)	
Dimensões (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot sem prato de corte	
	1012 x 725 x 2300 robot com prato de corte	
Peso do robot corta-relva [kg]	330 (considerando 6 baterias e a plataforma de corte)	
Altura de corte (Min-Max) [mm]	20 - 95	
Velocidade de corte [rpm]	3800	
Velocidade de movimento [km/h]	5	
Pendência máxima	27%	
Pendência máxima ao longo do perímetro	20%	
Tipologia do sistema de corte	3 lâminas de corte	
Nível de potência sonora detetada [dB (A)]	98.68	
Incerteza das emissões de ruído [dB (A)]	0.83	
Nível de potência sonora garantido [dB (A)]	100	
Código do dispositivo de corte	182004385/0	
Classificação IP robot corta-relva	IP64	
Temperatura ambiente de funcionamento robot corta-relva [°C]	0 ÷ 50	
Modelo bateria	Tipo: BT 40 Li 56 (*) Modelo: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologia célula: 14S8P	
Carregador de baterias Modelo: 18 A - ficha EU P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Entrada)	100-240 VAC
	V (Saída)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Duração máxima da carga (uma bateria)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Duração máxima da carga (duas baterias)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Carregador de baterias Modelo: 18 A - Ficha Reino Unido P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Entrada)	100-240 VAC
	V (Saída)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Duração máxima da carga (uma bateria)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Duração máxima da carga (duas baterias)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

ESPECIFICAÇÕES	modelo SRHB01 (veja a etiqueta do produto)	
Carregador de baterias Modelo: 30 A - ficha EU P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Entrada)	200-240 VAC
	V (Saída)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Duração máxima da carga (uma bateria)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Duração máxima da carga (duas baterias)	h (@ V)	~ 3 (220)
Carregador de baterias Modelo: 30 A - Ficha Reino Unido P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Entrada)	200-240 VAC
	V (Saída)	58.8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Duração máxima da carga (uma bateria)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Duração máxima da carga (duas baterias)	h (@ V)	~ 3 (220)
Conetividade	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnologia de navegação	AGS, GNSS-RTK	

ESPECIFICAÇÕES	modelo SRHB01
Classe de potência Módulos RF	Bluetooth LE Potência de saída - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Class 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Class 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Class E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Class E2 - 26 dBm; 4G - Class 3 - 23dBm
Gama de frequência - Bluetooth®	Bluetooth LE - Intervalo de frequências 2400 - 2483,5 MHz
Gama de frequência - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Gama de frequência - 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).
Gama de frequência - Wi-Fi	Wi-Fi - Intervalo de frequência 2412 - 2484 MHz Potência máxima de tração < 20dBm

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

9. ACESSÓRIOS A PEDIDO

NOTA: Os seguintes acessórios não podem ser utilizados em condução autónoma. Só devem ser usados com um radiocomando.

1	Remolque	✓
2	Recolhedor de folhas e relva	✓
3	Fertilizador	✓
4	Rolo em plástico	✓
5	Código do conjunto do dispositivo de corte elétrico (deck)	110CE E QF

10. GARANTIA

10.1 COBERTURA DA GARANTIA

A garantia cobre todos os defeitos de qualidade dos materiais e de fabrico, apurados durante o período de garantia pelo seu Revendedor ou por um Centro especializado.
A aplicação da garantia é limitada à reparação ou à substituição do componente considerado defeituoso.
Recomenda-se que a máquina seja levada uma vez por ano a uma oficina de assistência autorizada para a manutenção, assistência e controlo dos dispositivos de segurança.
A aplicação da garantia é subordinada a uma manutenção regular da máquina.

A garantia não cobre os danos devidos a:

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

Para além disso, a garantia não cobre:

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

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

11. MARCAS REGISTADAS E LICENÇAS

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

RO

ATENȚIE! ÎNAINTE DE A UTILIZA MAȘINA, CITIȚI CU ATENȚIE ACEST MANUAL. A se păstra pentru consultări ulterioare.

CUPRINS

1. NORME DE SIGURANȚĂ 2
   1.1 Avertizări generale privind siguranța sculelor electrice 2
   1.2 Informații privind siguranța 4
   1.3 Proceduri operative sigure 6
2. INTRODUCERE 7
   2.1 Introducere generală 7
   2.2 Descrierea produsului 8
   2.3 Componentele mașinii 8
   2.4 Dezambalarea 9
   2.5 Montarea accesoriilor 9
   2.6 Montarea accesoriului frontal 9
   2.7 Simboluri și plăcuțe (Fig. 13) 9
   2.8 Oprirea și închiderea în siguranță a robotului de tuns iarba 11
   2.9 Manetă de cuplare / decuplare a tracțiunii 11
3. MONTAJ 12
   3.1 Verificarea cerințelor de instalare 12
   3.2 Criteriile de delimitare a zonelor de lucru și a rutelor de transfer 13
   3.3 Instalarea componentelor 15
   3.4 Instalarea stației de referință prin satelit (dacă este cazul) 15
   3.5 Prima activare a robotului de tuns iarba 18
4. FUNCȚIONARE 24
   4.1 Componente pentru punerea în funcțiune 24
   4.2 Verificarea dispozitivelor de siguranță pentru pornirea robotului de tuns iarba 24
   4.3 Funcționarea manuală a robotului de tuns iarba 24
   4.4 Descrierea comenzilor de pe robotul de tuns iarba 25
   4.5 Încărcarea bateriei 27
   4.6 Introducerea și extragerea bateriilor din mașină 29
   4.7 Reglarea înălțimii de tăiere 29
   4.8 Modul cameră, modul senzor LiDAR și modul cu ultrasunete 29
   4.9 Funcționarea stației de referință prin satelit – indicator luminos de stare (dacă este prezent) 30
5. ÎNTREȚINERE 30
   5.1 Întreținere programată 31
   5.2 Întreținerea dispozitivului de tăiere 32
   5.3 Curățarea 32
   5.4 Întreținerea pe timp de iarnă și depozitarea bateriei 33
   5.5 Înlocuirea bateriilor 34
6. TRANSPORTUL, DEPOZITAREA ȘI ELIMINAREA 34
   6.1 Transport 34
   6.2 Depozitare 35
   6.3 Eliminare 35
7. REMEDIEREA PROBLEMELOR 35
8. DATE TEHNICE 36
9. ACCESORII LA CERERE 37
10. GARANȚIE 38
   10.1 Acoperirea garanției 38
11. MĂRCI COMERCIALE ȘI LICENȚE 38

OBSERVAȚIE: Instrucțiunile din acest manual sunt pentru robotul autonom în configurație de mașină de tuns iarba. Figurile, dacă nu se specifică altfel, se referă la modelul SRHB01.

1. NORME DE SIGURANȚĂ



OBLIGAȚIE:
A se citi cu atenție înainte de utilizare și a se păstra pentru referințe viitoare.

1.1 AVERTIZĂRI GENERALE PRIVIND SIGURANȚA SCULELOR ELECTRICE

⚠ **Citiți toate avertismentele de siguranță, instrucțiunile, ilustrațiile și specificațiile furnizate împreună cu mașina.** *Nerespectarea instrucțiunilor de mai jos poate cauza electroșocuri, incendii și/sau vătămare corporală gravă.*

Păstrați toate avertizările și instrucțiunile la îndemână, pentru a le consulta ulterior.

Termenul „sculă electrică" menționat în aceste avertizări se referă la scula electrică alimentată de la rețeaua electrică (cu cablu) sau la scula electrică alimentată cu baterie (fără cablu).

1) Măsuri de siguranță la locul de muncă

a) **Mențineți zona de lucru curată și bine iluminată.** *Zonele aglomerate sau întunecate favorizează accidentele.*
b) **Nu utilizați sculele electrice în atmosfere explozive, de exemplu în prezența lichidelor inflamabile, a gazelor sau a prafului.** *Sculele electrice provoacă scântei care pot incendia praful sau vaporii.*
c) **Asigurați-vă că nici copiii, nici alte persoane nu stau lângă dumneavoastră când folosiți scula electrică.** *Neatenția poate duce la pierderea controlului.*

2) Siguranța electrică

a) **Ștecărul cablului încărcătorului de baterii trebuie să fie compatibil cu priza de curent. Nu aduceți niciodată modificări ștecărului. Nu utilizați adaptoare cu cablul încărcătorului de baterie dotat cu împământare.** *Utilizarea ștecărelor nemodificate, compatibile cu priza, contribuie la reducerea riscului de șoc electric.*
b) **Evitați contactul corpului cu suprafețele legate la masă sau la pământ, de exemplu: țevi, calorifere, aragaze, frigidere.** *Riscul de electrocutare crește în situația în care corpul este legat la masă sau la pământ.*
c) **Nu expuneți scula electrică la ploaie sau la medii umede.** *Apa care pătrunde într-o sculă electrică crește riscul de electrocutare.*
d) **Nu folosiți cablul în mod necorespunzător. Nu folosiți cablul pentru a transporta scula electrică, pentru a o trage sau pentru a o deconecta de la priză. Țineți cablul departe de sursele de căldură, de ulei, de muchii ascuțite sau de componente aflate în mișcare.** *Cablurile deteriorate sau blocate măresc riscul de electrocutare.*
e) **Atunci când utilizați o sculă electrică în aer liber, folosiți un cablu prelungitor adecvat pentru exterior.** *Utilizarea unui cablu prelungitor adecvat pentru utilizare în exterior reduce riscul de electrocutare.*
f) **Dacă nu este posibil să evitați utilizarea unei scule electrice într-**un mediu umed, utilizați o priză de curent protejată de un întrerupător diferențial (RCD). *Utilizarea unui dispozitiv RCD reduce riscul de electrocutare.*

3) Siguranța personală

a) **Fiți vigilenți, controlați ceea ce faceți și procedați rațional atunci când folosiți o sculă electrică. Nu folosiți scule electrice dacă sunteți obosiți sau vă aflați sub influența drogurilor, alcoolului sau medicamentelor.** *Un moment de neatenție în timpul utilizării unei scule electrice poate provoca grave vătămări corporale.*

b) **Folosiți echipament individual de protecție (EIP). Purtați întotdeauna ochelarii de protecție.** *Utilizarea echipamentelor de protecție, cum ar fi măștile de protecție împotriva prafului, încălțămintea antiderapantă, căștile de protecție sau protecția auditivă reduce vătămările corporale.*

c) **Evitați pornirile neintenționate. Asigurați-vă că întrerupătorul este în poziția „OFF" (OPRIT) înainte de a conecta ștecărul, de a ridica sau de a transporta scula electrică.** *Transportarea sculei electrice cu degetul pe întrerupător sau conectarea la priză cu întrerupătorul în poziția „ON" (PORNIT) favorizează producerea accidentelor.*

d) **Îndepărtați toate cheile sau instrumentele de reglare înainte de a porni scula electrică.** *O cheie sau o unealtă lăsată în contact cu o parte rotativă a sculei electrice poate provoca vătămări grave.*

e) **Nu vă aplecați spre exterior. Păstrați-vă întotdeauna un punct de sprijin pentru a avea echilibrul necesar.** *Acest lucru mărește controlul asupra sculei electrice, în situațiile neprevăzute.*

f) **Îmbrăcați-vă adecvat. Nu purtați haine largi sau bijuterii. Nu vă țineți părul și hainele în apropierea pieselor aflate în mișcare.** *Hainele largi, bijuteriile sau părul lung se pot prinde în piesele în mișcare.*

g) **În cazul în care există dispozitive care trebuie conectate la instalațiile de aspirare și colectare a prafului, asigurați-**vă că acestea sunt conectate și utilizate în mod corespunzător. *Folosirea acestui tip de dispozitive contribuie la reducerea riscurilor legate de prezența prafului.*

h) **Nu lăsați niciodată ca obișnuința dobândită prin folosirea frecventă a sculelor electrice să vă facă neglijenți și să ignorați regulile de siguranță ale sculei electrice.** *O acțiune neglijentă poate provoca vătămări grave într-o fracțiune de secundă.*

4) Utilizarea și protejarea sculei electrice

a) **Nu forțați scula electrică. Utilizați scula electrică potrivită pentru aplicația specifică.** *Scula electrică potrivită va executa lucrarea mai bine și mai sigur la viteza pentru care a fost proiectată.*

b) **Nu utilizați scula electrică dacă întrerupătorul nu o poate porni sau opri.** *O sculă electrică care nu poate fi pornită de la întrerupător este periculoasă și trebuie reparată.*

c) **Deconectați ștecărul de la sursa de alimentare și/sau scoateți bateria din scula electrică înainte de a efectua orice reglaje, de a schimba accesorii sau de a depozita scula electrică.** *Aceste măsuri preventive de siguranță reduc riscul pornirii accidentale a sculei electrice.*

d) **Depozitați scula electrică neutilizată în afara razei de acces a copiilor și nu permiteți utilizarea acesteia de către persoane care nu sunt familiarizate cu scula și cu aceste instrucțiuni.** *Sculele electrice sunt periculoase în mâinile unor utilizatori neinstruiți.*

e) **Aveți grijă de întreținerea sculelor electrice și a accesoriilor. Verificați ca piesele mobile să fie aliniate și să aibă o mișcare liberă, să nu fie deteriorate și nu aibă nici un alt semn care poate afecta funcționarea sculelor electrice. În caz de deteriorare, scula electrică trebuie reparată înainte de utilizare.** *Multe accidente au fost cauzate tocmai de lipsa întreținerii.*

f) **Păstrați componentele de tăiere ascuțite și curate.** *Componentele de tăiere întreținute corect, ca și lamele ascuțite, evită blocarea lor și pierderea controlului.*

g) **Folosiți scula electrică și accesoriile aferente conform instrucțiunilor furnizate, ținând cont de condițiile și tipul de activitate de executat.** *Utilizarea unei scule electrice pentru operațiuni diferite de cele prevăzute poate cauza situații de pericol.*

h) **Păstrați mânerele și suprafețele de prindere uscate, curate și lipsite de urme de ulei și grăsime.** *Mânerele și suprafețele de prindere alunecoase nu permit manipularea și controlul în siguranță al mașinii în situații neprevăzute.*

5) Utilizarea și protejarea sculei cu baterie

a) **Pentru încărcarea bateriei utilizați numai încărcătoarele recomandate de producător.** *Un încărcător de baterii adecvat pentru un anumit tip de pachet de baterii poate crea un risc de incendiu, electrocutare, supraîncălzire sau scurgere de lichid coroziv din baterie dacă este utilizat cu un alt pachet de baterii.*

b) **Utilizați numai bateriile specifice prevăzute pentru scula dumneavoastră electrică.** *Utilizarea oricărui alt grup de baterii poate crea un risc de leziuni și incendii.*

c) **Atunci când acumulatorul nu este utilizat, păstrați-l la distanță de alte obiecte metalice, cum ar fi agrafe de hârtie, monede, chei, cuie, șuruburi sau alte obiecte metalice mici care ar putea provoca scurtcircuitarea contactelor.** *Un scurtcircuit între contactele bateriei poate provoca combustie sau incendii.*

d) **O baterie în stare proastă poate provoca scurgerea lichidului. Evitați contactul cu lichidul. În caz de contact accidental, clătiți cu apă. În cazul în care vă intră lichid în ochi, consultați un medic.** *Lichidul scurs din baterie poate provoca iritații ale pielii sau arsuri.*

e) **Nu utilizați o baterie sau o sculă deteriorată sau modificată.** *Bateriile deteriorate sau modificate pot avea un comportament imprevizibil, ceea ce poate duce la incendii, explozii sau risc de rănire.*
f) **Nu expuneți pachetul de baterii sau scula electrică la foc sau la temperaturi excesive.** *Expunerea la foc sau la temperaturi de peste 130 °C poate provoca o explozie.*
g) **Respectați toate instrucțiunile de încărcare și nu încărcați bateria sau scula electrică în afara intervalului de temperatură specificat în instrucțiuni.** *Încărcarea necorespunzătoare sau încărcarea la temperaturi în afara intervalului specificat poate deteriora bateria și crește riscul de incendiu.*

6) Asistența

a) **Apelați la persoane calificate pentru repararea sculelor electrice și folosiți numai piese de schimb originale.** *Acest lucru garantează siguranța la folosire a sculei electrice.*
b) **Nu efectuați reparații la baterie.** *Lucrările de reparație trebuie efectuate de producător sau de un centru de service specializat.*

1.2 INFORMAȚII PRIVIND SIGURANȚA

La proiectarea echipamentului, s-a acordat o atenție deosebită aspectelor care pot cauza riscuri pentru sănătatea și siguranța persoanelor. Scopul acestor informații este de a sensibiliza utilizatorii cu privire la necesitatea de a preveni orice risc, evitând comportamentele care nu sunt conforme cu prescripțiile date.



PERICOL:
Înainte de a utiliza robotul de tuns iarba, este necesar să vă familiarizați cu toate informațiile conținute în acest document.



PERICOL:
Acest robot de tuns iarba nu este destinat utilizării de către copii și persoane cu capacități fizice, senzoriale sau mentale reduse sau cu lipsă de experiență și cunoștințe în domeniu.



PERICOL ELECTRIC:
Înainte de a efectua orice operație de reglare sau întreținere, deconectați alimentarea cu energie electrică și acționați dispozitivul de siguranță.



PERICOL ELECTRIC:
Nu utilizați robotul de tuns iarba cu un cablu de alimentare a transformatorului deteriorat. Un cablu deteriorat poate duce la contact cu părțile aflate sub tensiune. Cablul trebuie înlocuit de către producător sau de către departamentul de service al acestuia sau de către o persoană calificată în mod corespunzător, pentru a preveni orice risc.



PERICOL ELECTRIC:
Utilizați numai încărcătorul de baterii și alimentatorul furnizat de producător. Utilizarea unei baterii și a unui alimentator necorespunzător poate provoca șocuri electrice și/sau supraîncălzire.



AVERTIZARE:
În caz de scurgere a lichidului de baterie, componentele afectate trebuie spălate cu apă/neutralizator.
Evitați orice contact direct cu lichidul bateriei.
În caz de contact cu ochii, consultați medicul.



AVERTIZARE:
Atunci când folosiți robotul de tuns iarba, asigurați-vă că nu există persoane, în special copii sau animale de companie în zona de operare. În caz contrar, programați funcționarea robotului de tuns iarba în timpul orelor în care nu sunt persoane în zonă.



AVERTIZARE:
Zona de operare și, în general, zonele în care robotul de tuns iarba poate naviga trebuie să fie delimitate de o barieră fizică care să nu poată fi trecută.



AVERTIZARE:
Zona de operare sau rutele utilizate de mașină pentru transferul acesteia trebuie să fie amenajate astfel încât să nu includă spații publice pentru a se evita daunele aduse persoanelor și bunurilor sau accidentele de vehicule.



AVERTIZARE:
Din motive de siguranță, stația de referință prin satelit nu trebuie să fie niciodată mutată după programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de exclus. Robotul de tuns iarba ar putea ieși din zona de lucru programată. În cazul în care stația de referință este mutată, este necesară reprogramarea.



AVERTIZARE:
Nu atingeți dispozitivul de tăiere atunci când reglați înălțimea de tăiere.



AVERTIZARE:
Pentru propria sa siguranță și pentru a evita vătămarea persoanelor, a animalelor sau a bunurilor, operatorul trebuie mai întâi să se familiarizeze cu zona în care robotul de tuns iarba este condus manual (de exemplu, în timpul fazei de instalare). Când conduceți robotul, mergeți cu atenție pentru a evita căzăturile.



AVERTIZARE:
Utilizați doar piese de schimb originale.



AVERTIZARE:
Nu modificați, nu manipulați, nu ocoliți și nu îndepărtați dispozitivele de siguranță instalate.



ATENȚIE:
Asigurați-vă că pe gazon nu există jucării, unelte, crengi, haine sau alte obiecte care ar putea deteriora echipamentul.



INTERDICȚIE:
Nu vă așezați deasupra robotului de tuns iarba.



INTERDICȚIE:
Nu ridicați niciodată robotul de tuns pentru a inspecta lama sau pentru a o transporta atunci când aceasta este în funcțiune. Nu vă puneți mâinile sau picioarele sub echipament.



INTERDICȚIE:
Nu utilizați robotul de tuns iarba dacă există aspersoare în funcțiune.



INTERDICȚIE:
Nu spălați mașina robotul de tuns iarba cu jeturi de apă de înaltă presiune și nu o scufundați, parțial sau complet, în apă.



INTERDICȚIE:
Nu utilizați robotul de tuns iarba dacă nu este perfect intactă în toate părțile sale. În caz de deteriorare, înlocuiți piesele afectate.



INTERDICȚIE:
Este absolut interzisă utilizarea și încărcarea robotului de tuns iarba în medii explozive și inflamabile.



OBLIGAȚIE:
Verificați vizual robotul de tuns iarba la intervale regulate pentru a vă asigura că lamele și mecanismul de tăiere nu sunt uzate sau deteriorate. Asigurați-vă că robotul de tuns iarba este în stare bună de funcționare.



OBLIGAȚIE:
Citiți cu atenție întregul manual, în special toate informațiile referitoare la siguranță, și asigurați-vă că l-ați înțeles complet. Instrucțiunile de utilizare, întreținere și reparații trebuie respectate cu strictețe.



OBLIGAȚIE:
Operatorii care efectuează lucrări de întreținere și reparații trebuie să fie complet familiarizați cu caracteristicile sale specifice și cu normele de siguranță.



MĂNUȘI OBLIGATORII:
Folosiți echipamentul individual de protecție furnizat de producător; în special atunci când lucrați la mecanismul de tăiere folosiți mănuși de protecție.

1.3 PROCEDURI OPERATIVE SIGURE

Formarea



Este strict interzisă utilizarea mașinii fără accesoriul frontal montat.

a. Citiți cu atenție instrucțiunile, familiarizați-vă cu comenzile și cu modul de utilizare corectă a mașinii.
b. Nu permiteți niciodată copiilor, persoanelor cu capacități fizice, senzoriale sau mentale reduse, sau lipsite de experiență și cunoștințe, sau persoanelor care nu cunosc aceste instrucțiuni, să opereze mașina. Reglementările locale pot limita vârsta operatorului.
c. Operatorul sau utilizatorul este răspunzător pentru accidentele sau pericolele care implică terți sau echipamente ale terților.

Pregătirea

a. Asigurați-vă că sistemul automat de delimitare a perimetrului este programat corect, așa cum este indicat.
b. Inspectați periodic zona în care se utilizează mașina și îndepărtați pietrele, bețele, cablurile și orice alte obiecte străine care îi pot împiedica funcționarea.
c. Efectuați periodic o inspecție vizuală a lamelor, a șuruburilor lamelor și a unității de tăiere pentru a verifica dacă nu sunt uzate sau deteriorate. Înlocuiți lamele și șuruburile uzate sau deteriorate în perechi, pentru a menține echilibrul mașinii.
d. Trebuie amplasate semne de avertizare în jurul zonei de lucru a mașinii dacă aceasta este utilizată în zone publice sau în zone deschise publicului. Semnele trebuie să aibă următorul text: „Atenție! Mașină de tuns iarba automată! Păstrați distanța față de mașină! Supravegheați copiii!”

1.3.1 Funcționarea

Informații generale

a. Nu folosiți mașina cu dispozitive de protecție defecte sau cu dispozitive de siguranță lipsă, de exemplu, fără dispozitive de protecție.
b. Nu vă puneți mâinile sau picioarele în apropierea sau sub piesele rotative. Păstrați întotdeauna distanța față de zona de descărcare.
c. Nu atingeți piesele în mișcare ale mașinii înainte ca acestea să se fi oprit complet.
d. Purtați întotdeauna încălțăminte rezistentă și pantaloni lungi atunci când folosiți mașina.
e. Nu ridicați și nu transportați niciodată mașina în timp ce motorul electric este în funcțiune.

f. Îndepărtați dispozitivul de dezactivare de pe unitate:
- Înainte de a îndepărta un obstacol;
- Înainte de a controla, curăța sau interveni asupra mașinii;
- În cazul în care este lovită de un obiect străin, pentru a verifica dacă mașina este deteriorată;
- Dacă mașina începe să vibreze anormal, verificați să nu fie deteriorată înainte de a o reporni.

g. Nu lăsați mașina să funcționeze nesupravegheată în prezența animalelor domestice, a copiilor sau a altor persoane din apropiere.

Întreținerea și păstrarea

a. Strângeți bine toate piulițele, buloanele și șuruburile pentru o funcționare sigură a mașinii.
b. Verificați frecvent robotul de tuns iarba pentru urme de uzură sau deteriorare.
c. Piesele uzate sau deteriorate trebuie înlocuite din motive de siguranță.
d. Asigurați-vă că lamele sunt înlocuite numai cu piese de schimb adecvate.
e. Asigurați-vă că bateriile sunt încărcate folosind încărcătorul corect recomandat de producător. O utilizare necorespunzătoare poate cauza electrocutare, supraîncălzire sau scurgerea lichidului coroziv din baterie.
f. În caz de scurgere de electrolit, spălați cu apă/agent de neutralizare și solicitați asistență medicală în caz de contact cu ochii etc.
g. Mașina trebuie întreținută în conformitate cu instrucțiunile producătorului.

Riscuri reziduale

- Deși produsul respectă toate cerințele de siguranță, dar pot exista totuși riscuri suplimentare din cauza unei instalări necorespunzătoare și/sau a unor situații imprevizibile. Prin urmare, este necesar în ca zona în care funcționează produsul să nu se afle lucruri, persoane și animale și să se informeze toate persoanele care ar putea avea acces, chiar și ocazional, la zona de lucru, cu privire la pericolele posibile.
- Pericol de proiectare a obiectelor asupra persoanelor, animalelor și bunurilor. Mențineți o distanță de siguranță de cel puțin 8 metri față de mașină în timpul funcționării.
- În caz de furtuni cu risc de fulgere și, în general, în anticiparea unor condiții meteorologice nefavorabile, este recomandabil să nu utilizați produsul și să deconectați toate dispozitivele periferice de la sursa de alimentare. Pentru a utiliza produsul, reconectați perifericele la rețeaua electrică în conformitate cu instrucțiunile din manual.

2. INTRODUCERE

2.1 INTRODUCERE GENERALĂ

2.1.1 Scopul manualului

OBSERVAȚIE: Acest manual este actualizat și revizuit periodic. Înainte de a utiliza mașina, verificați că ați descărcat cea mai recentă versiune disponibilă.

Acest manual face parte integrantă din echipament și este destinat să furnizeze informațiile necesare pentru utilizarea acestuia.
Păstrați acest manual pe toată durata de viață a echipamentului, astfel încât să fie întotdeauna disponibil în caz de nevoie.
Destinatarul manualului este utilizatorul echipamentului, care este obligat să citească cu atenție informațiile pe care le conține și să le aplice cu strictețe pentru a proteja siguranța persoanelor și pentru a evita daunele.
Pentru a evidenția textele relevante, au fost adoptate următoarele simboluri.



PERICOL \ AVERTIZARE \ ATENȚIE:
Pictogramele conținute într-un triunghi cu fond galben și linie neagră indică un pericol \ o avertizare \ nevoia de acordare a atenției.



INTERDICȚIE:
Pictogramele conținute într-un cerc cu bară diagonală, cu fundal alb și o linie roșie, indică o interdicție.



OBLIGAȚIE:
Pictogramele conținute într-un cerc cu fond albastru indică o obligație.

OBSERVAȚIE: Textele indicate în acest mod indică informații tehnice de o importanță deosebită, care nu trebuie neglijate.

2.2 DESCRIEREA PRODUSULUI

Robotul de tuns iarba (Fig. 1 și 2) este proiectat și construit pentru a tunde automat iarba din grădini în orice moment al zilei și al nopții.
În funcție de diferitele caracteristici ale suprafeței care trebuie cosită, robotul de tuns iarba poate fi programat să lucreze în mai multe zone delimitate de o limită virtuală și conectate prin căi de transfer virtuale.
În timpul lucrului, robotul de tuns iarba coseşte zona delimitată de limita virtuală (Fig. 7.A). Atunci când robotul de tuns iarba se află în apropierea limitei virtuale (Fig. 7.A) sau întâlnește un obstacol (Fig. 7.B), acesta își modifică traiectoria în conformitate cu strategia de navigație aleasă.
Robotul de tuns iarba efectuează o cosire automată și completă a gazonului delimitat.
Anumite accesorii speciale, prevăzute de Constructor ca echipament original sau care pot fi achiziționate separat, permit desfășurarea acestei operații în funcție de mai multe modalități de operare, descrise în acest manual sau în instrucțiunile care însoțesc accesoriile separate.
Produsul funcționează prin semnal satelitar și primește date de corecție satelitară din Cloudul STIGA. Tehnologia de operare a robotului de tuns iarba se bazează pe comunicarea de date între STIGA Cloud și robotul propriu-zis. Pentru utilizarea produsului este necesar, de asemenea, un dispozitiv mobil (smartphone/tabletă), cu excepția tăierii ierbii în modul manual și a utilizării accesoriilor, pentru care este necesară o telecomandă (cod 2RR001004/ST1), disponibilă ca accesoriu, compusă dintr-un emițător și un receptor.
Robotul de tuns iarba este echipat cu un modul cameră video, senzori LiDAR și ultrasunete, în scopul evitării eventualelor obstacole prezente în raza de lucru și al îmbunătățirii performanțelor de navigare.
Orice altă utilizare este periculoasă și poate cauza vătămarea persoanelor sau deteriorarea lucrurilor. Sunt considerate utilizări necorespunzătoare (cu titlu de exemplu, dar fără a fi exhaustive): transportarea de persoane, copii sau animale pe mașină; lăsarea mașinii să transporte utilizatorul; utilizarea mașinii pentru tractarea sau împingerea de sarcini fără folosirea accesoriului specific prevăzut pentru tractare; utilizarea mașinii pentru tăierea vegetației care nu este de tip erbaceu, decât prin utilizarea echipamentelor specifice prevăzute și recomandate.

OBSERVAȚIE: Prezența unei conexiuni la rețeaua celulară la locul de instalare este obligatorie pentru funcționarea robotului de tuns iarba. Verificați în prealabil dacă acoperirea rețelei celulare este suficientă pe stiga.com sau prin intermediul aplicației. Furnizorul conexiunii la rețea se poate schimba în orice moment în conformitate cu acordurile comerciale.

OBSERVAȚIE: Pentru funcționare, robotul de tuns iarba primește date de corecție satelitară transmise prin Cloudul STIGA. Semnalul de corecție satelitară este disponibil în multe țări. Verificați în prealabil prezența semnalului de corecție satelitară la locul instalării, pe stiga.com sau prin aplicație. Dacă semnalul de corecție satelitară nu este disponibil la locul instalării, este necesar să instalați o Stație de referință prin satelit, disponibilă ca accesoriu.

2.3 COMPONENTELE MAȘINII

a. Roți motoare (Fig. 1.G)
b. Roți pivotante (Fig. 1.H)
c. Consolă (panou de comandă) (Fig. 2.D)
d. Capota pachetului de baterii (Fig. 1.F)
e. Bateriile (Fig. 2.B)
f. Suporturi cu prindere rapidă pentru accesorii (Fig. 1.E)
g. Conectori de mare putere 56 V (Fig. 1.C)
h. Conector de mică putere 12 V (Fig. 1.D)

i. Ansamblu dispozitive de tăiere (Fig. 1.A)
j. Dispozitive de tăiere (lame) (Fig. 1.B)
k. Motor lame (Fig. 2.A)
l. Tracțiune (Fig. 1.I)
m. Radiocomandă (Fig. 4.D) (accesoriu - nu este inclus)
n. Lampă de avertizare (Fig. 2.C)
o. Senzori LiDAR (Fig. 2.G)
p. Ultrasunete (Fig. 2.H)
q. Cameră video (Fig. 2.F)
r. Buton STOP (Fig. 2.E)
s. Faruri (Fig. 1.M)
t. Conector de încărcare (Fig. 1.N)
u. Cârlig de remorcare (Fig. 2.I)

2.4 DEZAMBALAREA

În continuare sunt prezentate toate etapele pentru o despachetare corectă:
1. Deschideți cutia robotului de tuns iarba;
2. Extrageți accesoriile;
3. Scoateți robotul de tuns iarba.



AVERTIZARE:
Asigurați-vă că ați îndepărtat toate materialele de ambalare de pe robotul de tuns iarba înainte de a-l utiliza.



ATENȚIE:
Pentru a evita vătămarea personală sau deteriorarea echipamentului, fiți atenți la despachetarea robotului de tuns iarba și evitați contactul cu elemente periculoase.

2.5 MONTAREA ACCESORIILOR

Consultați ghidul de montare separat furnizat împreună cu fiecare accesoriu.

2.6 MONTAREA ACCESORIULUI FRONTAL

Consultați instrucțiunile de instalare ale accesoriului (Fig. 15, Fig. 24).

OBSERVAȚIE *Consultați manualul accesoriului frontal.*

2.7 SIMBOLURI ȘI PLĂCUȚE (FIG. 13)



ATENȚIE:
Citiți instrucțiunile de utilizare înainte de a pune produsul în funcțiune.



ATENȚIE:
Pericol de proiecție de obiecte contra corpului.



ATENȚIE:
Mențineți o distanță de siguranță de cel puțin 8 metri față de mașină în timpul funcționării.



ATENȚIE:
Nu puneți mâinile sau picioarele în apropierea sau sub deschiderea dispozitivului de tăiere.



ATENȚIE:
Păstrați distanța față de suprafețele fierbinți.



ATENȚIE:
Scoateți dispozitivul de dezactivare și citiți instrucțiunile înainte de a efectua orice intervenție de întreținere sau reparație.



Sarcina maximă remorcabilă admisă (100 kg) (Fig. 13.C).
Indică greutatea maximă care poate fi remorcată de mașină.



ATENȚIE:
Risc de strivire (Fig. 13.B).
Eticheta se află lângă suporturile cu eliberare rapidă pentru accesorii.



ATENȚIE:
Nu vă urcați pe mașină.



INTERDICȚIE:
Asigurați-vă că în zona de lucru nu se află persoane (în special copii, persoane în vârstă sau cu handicap) sau animale domestice în timpul funcționării mașinii.
Țineți copiii, animalele domestice și alte persoane la o distanță sigură atunci când mașina este în funcțiune.



INTERDICȚIE:
Nu folosiți aparate de curățare cu presiune ridicată pentru a curăța sau spăla aparatul.



Utilizați alimentatorul original cu specificațiile de pe plăcuța de identificare.



Simbolul sursei de alimentare de curent continuu.

IPXX

Gradul de protecție împotriva pătrunderii corpurilor solide și a apei.



Deșeuri de echipamente electrice și electronice, care trebuie livrate la instalații adecvate pentru reciclare și eliminare.



Nivel de putere acustică garantată



Purtați ochelari de protecție



Purtați protecții auditive



Purtați mănuși de protecție



Purtați încălțăminte de protecție

2.8 OPRIREA ȘI ÎNCHIDEREA ÎN SIGURANȚĂ A ROBOTULUI DE TUNS IARBA



OBLIGAȚIE:
Opriți întotdeauna robotul de tuns iarba în condiții de siguranță înainte de a efectua orice activitate de curățare, transport, întreținere.

Procedură:

1. În cazul în care mașina este în mișcare, aceasta blochează automat deplasarea și rotația lamelor dacă distanța față de obstacol este mai mică de 1,10 m. Dacă mașina nu se oprește, apăsați butonul de urgență (Fig. 2.E).
2. Apăsați butonul **„STOP”** (Fig. 3.D) pentru a opri robotul de tuns iarba în siguranță și pentru a deschide capacul de protecție (Fig. 3.A).
3. Apăsați butonul de oprire (Fig. 3.E) timp de câteva secunde și așteptați ca LED-ul de pe același buton să se stingă.
4. Așteptați neapărat ca LED-ul să se stingă (Fig. 3.E) și scoateți cheia de siguranță (Fig. 3.C) pentru a închide robotul de tuns iarba în condiții de siguranță.
5. Închideți capacul de protecție (Fig. 3.A).
6. Mașina de tuns iarba robotizată este oprită sau deconectată în condiții de siguranță.

2.9 MANETĂ DE CUPLARE / DECUPLARE A TRACȚIUNII

Maneta de cuplare / decuplare a tracțiunii (Fig. 1.L) permite deplasarea manuală a mașinii fără a o porni. Această manetă are două poziții, indicate prin următoarele simboluri:



1. **Tracțiune cuplată: cu maneta în poziție orizontală, mașina poate fi deplasată prin intermediul motoarelor, cu mașina pornită.**



2. **Tracțiune decuplată: cu maneta plasată în jos, mașina poate fi deplasată manual, fără a fi pornită.**



AVERTIZARE:
Nu lăsați mașina nesupravegheată cu maneta în poziția 2 (tracțiune decuplată).



AVERTIZARE:
Deplasați mașina manual numai pe o suprafață plană.



INSTRUCȚIUNE DE SIGURANȚĂ:
Maneta de cuplare / decuplare nu trebuie să fie niciodată în poziție intermediară. Această condiție supraîncălzește și deteriorează sistemul de tracțiune.

3. MONTAJ



ATENȚIE:
Nu modificați, nu manipulați, nu ocoliți și nu îndepărtați dispozitivele de siguranță instalate.



PERICOL ELECTRIC:
Este necesar să se furnizeze o priză care să respecte legile în vigoare din țara de utilizare.



PERICOL ELECTRIC:
Circuitul alimentat trebuie să fie protejat de un întrerupător diferențial (RCD) cu un curent de activare care să nu depășească 30 mA.



PERICOL ELECTRIC:
Nu conectați sursa de alimentare la o priză dacă fișa sau cablul este deteriorat.
Nu conectați și nu atingeți un cablu deteriorat înainte ca acesta să fie deconectat de la sursa de alimentare.
Un cablu deteriorat poate duce la contact cu părțile aflate sub tensiune.



ATENȚIE:
Cablul de alimentare, alimentatorul, cablul de prelungire și orice alt cablu electric care nu aparține produsului trebuie să rămână în afara zonei de tăiere pentru a le ține departe de piesele în mișcare periculoase și pentru a evita deteriorarea cablurilor care ar putea duce la contactul cu piese aflate sub tensiune.

OBSERVAȚIE: Pentru funcționare, robotul de tuns iarba primește date de corecție satelitară transmise prin Cloudul STIGA. Semnalul de corecție satelitară este disponibil în multe țări. Verificați în prealabil prezența semnalului de corecție satelitară la locul instalării, pe stiga.com sau prin aplicație. Dacă semnalul de corecție satelitară nu este disponibil la locul instalării, este necesar să instalați o Stație de referință prin satelit, disponibilă ca accesoriu (a se vedea Cap. 3.4).

3.1 VERIFICAREA CERINȚELOR DE INSTALARE

Mai jos este prezentat modul de verificare a cerințelor necesare și de pregătire a grădinii înainte de a efectua instalarea.

3.1.1 Verificarea grădinii

- Verificați starea grădinii în ceea ce privește limitele virtuale, obstacolele și zonele care trebuie excluse.
- Verificați dacă gazonul care urmează să fie cosit este uniform, fără gropi, pietre sau alte obstacole și efectuați lucrările de refacere corespunzătoare, dacă este cazul.
- Nivelați terenul pentru a nu se forma bălți în urma ploii.
- La prima instalare, înălțimea inițială a ierbii trebuie să se încadreze în intervalul de funcționare a robotului de tuns iarba: 20-95 mm. Dacă este necesar, pregătiți grădina folosind o mașină de tuns iarba convențională.

Robotul de tuns iarba funcționează prin semnal prin satelit. Precizia semnalului prin satelit poate fi afectată de:

- Prezența unor obstacole în jurul perimetrului instalației sau în zona de lucru, cum ar fi: copaci cu frunziș dens, garduri vii, ziduri de delimitare, garduri metalice, clădiri și suprafețe reflectorizante, cum ar fi pereții de sticlă sau metal.
- Condiții meteorologice nefavorabile, cum ar fi ceață densă, înnorări mari, ploi sau ninsori abundente.

În caz de defecțiune, excludeți zona din raza de lucru a robotului de tuns iarba.

3.1.2 Verificări pentru definirea limitelor virtuale

1. Verificați ca panta maximă a razei de lucru să fie mai mică sau egală cu 27% (a se vedea secț. 8 „DATE TEHNICE”). Pentru definirea limitelor virtuale, trebuie respectate regulile prezentate în Fig. 5.

a. în cazul în care panta este ≤ 15%, limita virtuală poate fi poziționată ca în figură;
b. în cazul în care panta este > 15%, instalarea trebuie să includă zona înclinată, respectând distanța indicată în figură;
c. în cazul în care panta este < 27% și zona înclinată nu face parte din partea de grădină care urmează să fie tunsă, trebuie respectată distanța indicată în figură;
d. în cazul în care panta este > 27%, zona înclinată trebuie exclusă prin respectarea distanței indicate în figură.

ATENȚIE:
Robotul poate tunde suprafețe cu o pantă maximă de 27%.
Dacă instrucțiunile nu sunt respectate, robotul poate aluneca și ieși din zona de lucru

ATENȚIE:
Suprafețele cu pante mai mari decât cele admise nu pot fi tunse. Stabiliți limita virtuală înaintea pantei, excluzând acea zonă de gazon din tăiere.

2. Verificați întreaga zonă de lucru: evaluați obstacolele și zonele care trebuie excluse din zona de lucru (Fig. 7.B).

3.2 CRITERIILE DE DELIMITARE A ZONELOR DE LUCRU ȘI A RUTELOR DE TRANSFER

ATENȚIE:
În timpul programării limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat, mențineți o distanță de cel puțin 6 metri față de mașina de tuns iarba.

ATENȚIE:
Distanțele indicate în acest manual se referă la mașină în configurație de tuns iarba. În cazul utilizării unor accesorii diferite, consultați manualul specific.

3.2.1 Distanțele minime ale limitelor virtuale și distanțele de delimitare

Procedură:

1. În cazul în care există un trotuar sau o alee de acces la același nivel cu gazonul, limita virtuală poate coincide cu marginea trotuarului (Fig. 6.A).
2. În prezența unei piscine, a unui iaz sau a unei săpături, limita virtuală trebuie programată la o distanță de cel puțin 3 metri (Fig. 6.B). În cazul în care piscina, iazul sau excavația este poziționată la capătul unei pante, limita virtuală trebuie să fie planificată la o distanță de cel puțin 5 metri (Fig. 6.C).
3. În cazul copacilor cu rădăcini proeminente, limita virtuală trebuie programată astfel încât să împiedice robotul de cosit să treacă peste suprafețe neuniforme (Fig. 6.D).
4. Limita virtuală trebuie programată astfel încât robotul de tuns iarba să se mențină la o distanță de cel puțin 1,10 m de zonele cu pietriș sau piatră spartă (Fig. 6.E).
5. În cazul zonelor înclinate, respectați cele menționate în secț. 3.1.2.
6. În cazul elementelor structurale continue (ziduri, garduri, garduri vii etc.) cu o înălțime mai mare de 50 cm, limita virtuală trebuie să fie planificată la o distanță de cel puțin 1,10 m față de acestea (Fig. 6.F).
7. În toate celelalte cazuri, limita virtuală trebuie să respecte o distanță minimă de 1,10 m între robotul de tuns iarba și obstacol (Fig. 6.G/H).
8. În cazul delimitării obstacolelor aflate la o distanță mai mică de 150 cm, delimitați-le ca un singur obstacol, respectând distanțele indicate mai sus (Fig. 6.I).

AVERTIZARE:
Zona de operare și, în general, zonele în care robotul de tuns iarba poate naviga trebuie să fie delimitate de o barieră fizică care să nu poată fi trecută.

ATENȚIE:
În cazul în care panta este mai mare de 27%, zona înclinată trebuie exclusă din zona de tăiere (a se vedea secț. 3.1.2).

3.2.2 Pasaje înguste

Procedură:
1. În cazul pasajelor înguste, distanța dintre două limite virtuale trebuie să fie Z ≥ 2 m (Fig. 7.C).
2. În cazul unui pasaj în care distanța dintre limitele virtuale ar fi Z < 2 m, partea razei de lucru de dincolo de zona îngustă (Fig. 7.D) nu poate fi atinsă automat de robotul de tuns iarba. În acest caz, trebuie programate două zone de tăiere virtuale separate (Fig. 7.E) și conectați-le cu o rută de transfer virtuală (Fig. 7.F).
3. În cazul în care nu este posibilă conectarea celor două zone cu o cale de transfer virtuală, partea din zonă care se află dincolo de zona îngustă se va considera „Zonă închisă” (a se vedea Secț. 3.2.3).

3.2.3 Zone închise

Zonele care nu pot fi atinse în mod autonom de robotul de tuns iarba prin intermediul unei rute virtuale de transfer trebuie programate ca „Zonă închisă” (opțiune în aplicație).
Fiecare Zonă închisă poate avea o suprafață maximă (a se vedea tabelul cu date tehnice). În cazul în care este necesar să se acopere o suprafață mai mare decât cea maximă gestionabilă de o singură Zonă închisă, se zona în mai trebuie subdivizată în multe zone închise.
Pentru înregistrarea zonelor închise, trebuie urmate aceleași criterii ca la Secț. 3.2.1.
Robotul de tuns iarba robotizată trebuie să fie adus manual în fiecare zonă închisă și pornit manual.

3.2.4 Rute de transfer

Zonele grădinii printre care se numără zonele care nu trebuie cosite trebuie să fie conectate prin rute de transfer. Rutele de transfer trebuie să respecte limita maximă a pantei de 20%.

1. Identificați cea mai ușoară rută de transfer dintre pasajele posibile, care să permită o distanță cât mai mare față de orice obstacol și care să nu traverseze zone utilizate în mod obișnuit pentru parcare, tranzit de vehicule sau care sunt afectate de fluxuri de persoane.
2. Ruta de transfer include o zonă de manevră care se întinde la 2 m în dreapta și la 2 m în stânga rutei înregistrate (Fig. 8.D). Trebuie respectate următoarele distanțe minime între zona de manevră și diferitele elemente ale grădinii:
- 1,10 m față de obstacolele delimitate de perimetre virtuale sau de zone de netăiere (Fig. 8.A);
- la 1,10 m de obstacole fixe nemărginite sau de elemente structurale continue (Fig. 8.B);
- la 1,10 m de drumurile publice (Fig. 8.C);
- la 1,10 m de bazine (Fig. 8.E);
- la 1,10 m de rute pietonale (Fig. 8.F);
- la 1,10 m de prăpăstii sau pante abrupte (Fig. 8.G);
- la 1,10 m de trotuare (Fig. 8.H).
3. În cazul pasajelor înguste în care distanțele de mai sus nu pot fi respectate, pasajul trebuie delimitat cu bariere nesurmontabile, dacă nu există deja.

OBSERVAȚIE: Rutele de transfer înregistrate în pasaje înguste pot avea o recepție necorespunzătoare a semnalului de satelit, afectând precizia de funcționare a robotului de cosit.

3.3 INSTALAREA COMPONENTELOR



PERICOL ELECTRIC:
Utilizați numai încărcătorul de baterii și alimentatorul furnizat de producător. Utilizarea necorespunzătoare poate provoca șocuri electrice și/sau supraîncălzire.



AVERTIZARE:
Pericol de tăiere a mâinilor și picioarelor.
Utilizați mănuși și încălțăminte de protecție pentru a evita rănirea mâinilor și picioarelor.



AVERTIZARE:
Pericol de pătrundere a prafului în ochi.
Folosiți ochelari de protecție pentru a evita pericolele de praf în ochi.



PERICOL ELECTRIC:
Nu conectați sursa de alimentare până când nu sunt finalizate toate lucrările de instalare. Dacă este necesar în timpul instalării, opriți alimentarea generală cu energie electrică.



PERICOL ELECTRIC:
Pentru a realiza conexiunea electrică, trebuie să existe o priză electrică în apropierea zonei de instalare. Asigurați-vă că racordarea la rețeaua de alimentare cu energie electrică este conformă cu legile relevante din țara în care este utilizat.



AVERTIZARE:
Circuitul alimentat trebuie să fie protejat de un întrerupător diferențial (RCD) cu un curent de activare care să nu depășească 30 mA.

3.3.1 Încărcarea robotului de tuns iarba după instalare

Înainte de a utiliza produsul pentru prima dată, încărcați complet bateriile (a se vedea secț. 4.5).

3.4 INSTALAREA STAȚIEI DE REFERINȚĂ PRIN SATELIT (DACĂ ESTE CAZUL)

Pentru funcționare, robotul de tuns iarba primește date de corecție satelitară transmise prin Cloudul STIGA. Semnalul de corecție satelitară este disponibil în multe țări. Verificați în prealabil prezența semnalului de corecție satelitară la locul instalării, pe stiga.com sau prin aplicație. Dacă semnalul de corecție satelitară nu este disponibil la locul instalării, este necesar să instalați o Stație de referință prin satelit, disponibilă ca accesoriu. Pentru a verifica prezența unui semnal de corecție prin satelit acolo unde este instalat robotul de tuns iarba, urmați procedura ghidată prin intermediul aplicației.
În cazul în care semnalul de corecție satelitară nu este disponibil în locul de instalare, urmați instrucțiunile de mai jos pentru instalarea stației de referință prin satelit (neinclusă).



AVERTIZARE:
Din motive de siguranță, stația de referință prin satelit nu trebuie să fie niciodată mutată după programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de exclus. Robotul de tuns iarba ar putea ieși din zona de lucru programată. În cazul în care stația de referință este mutată, este necesară reprogramarea.



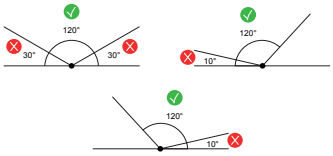
AVERTIZARE:
Din motive de siguranță, dacă programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat a fost realizată prin semnal de corecție satelitară și ulterior se dorește utilizarea robotului de tuns iarba prin intermediul unei stații de referință prin satelit, este necesară reprogramarea. În mod similar, dacă programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat a fost realizată utilizând o stație de referință prin satelit și ulterior se dorește utilizarea robotului de tuns iarba prin semnal de corecție satelitară, este necesară reprogramarea.

3.4.1 Verificări pentru instalarea stației de referință prin satelit

PERICOL ELECTRIC: Utilizați numai încărcătorul de baterii și alimentatorul furnizat de producător. Utilizarea necorespunzătoare poate provoca șocuri electrice și/ sau supraîncălzire.	**PERICOL ELECTRIC:** Circuitul alimentat trebuie să fie protejat de un întrerupător diferențial (RCD) cu un curent de activare care să nu depășească 30 mA.
PERICOL ELECTRIC: Pentru a realiza conexiunea electrică, trebuie să existe o priză electrică în apropierea zonei de instalare. Asigurați-vă că racordarea la rețeaua de alimentare cu energie electrică este conformă cu legile relevante din țara în care este utilizat.	**PERICOL ELECTRIC:** Nu conectați sursa de alimentare până când nu sunt finalizate toate lucrările de instalare. Dacă este necesar în timpul instalării, opriți alimentarea generală cu energie electrică.
MĂNUȘI OBLIGATORII: Folosiți mănuși de protecție pentru a evita riscurile de tăiere a mâinilor.	**OCHELARI OBLIGATORII:** Folosiți ochelari de protecție pentru a evita pericolele de praf în ochi.
PERICOL ELECTRIC: Nu conectați alimentatorul la o priză dacă fișa sau cablul este deteriorat. Nu conectați și nu atingeți un cablu deteriorat înainte ca acesta să fie deconectat de la sursa de alimentare. Un cablu deteriorat poate duce la contactul cu părțile aflate sub tensiune.	

Stația de referință prin satelit trebuie obligatoriu amplasată într-o zonă în care cerul este complet vizibil. Stația de referință prin satelit trebuie poziționată deasupra elementelor perturbatoare, cum ar fi copaci cu frunziș dens, garduri vii, ziduri de delimitare, garduri metalice, clădiri și suprafețe reflectorizante, cum ar fi pereții de sticlă sau metal. Este necesară conectarea la o priză electrică (Fig. 17).

OBSERVAȚIE: Cerul este considerat complet vizibil atunci când este liber pe un unghi de cel puțin 120° în toate direcțiile.



3.4.2 Procedură pentru instalarea stației de referință prin satelit

Cu referire la Fig. 16, instalarea stației de referință prin satelit (A) trebuie realizată prin intermediul suportului de fixare (E). Pentru alimentare este necesar un alimentator (F) și conectarea la o priză electrică.

Pregătiți zona de instalare a alimentatorului (F) astfel încât acesta să fie protejat de radiațiile solare și să nu poată fi scufundat în apă în niciun tip de condiții meteorologice.

AVERTIZARE:
Cablul de alimentare, alimentatorul, cablul de prelungire și orice alt cablu electric care nu aparține produsului trebuie să rămână în afara zonei de tăiere pentru a le ține departe de piesele în mișcare periculoase și pentru a evita deteriorarea cablurilor care ar putea duce la contactul cu piese aflate sub tensiune.

AVERTIZARE:
Cablul de alimentare și alimentatorul trebuie poziționate astfel încât să nu constituie un pericol pentru copii, persoane sau animale.

AVERTIZARE:
Din motive de siguranță, stația de referință prin satelit nu trebuie să fie niciodată mutată după programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de exclus. Robotul de tuns iarba ar putea ieși din zona de lucru programată. În cazul în care stația de referință este mutată, este necesară reprogramarea.

Cerințe și obligații:

Veți avea nevoie de următoarele componente (vezi Fig. 16):
(A) Stație de referință prin satelit;
(E) Suport de fixare;
(H) Șurub în U pentru fixarea suportului pe un stâlp sau șuruburi pentru fixarea pe perete (nu sunt incluse);
(G) Șuruburi pentru fixarea stației de referință prin satelit pe suport;
(F) Alimentator;
(L) Cablu prelungitor.

Procedură (Fig. 18):

1. Verificați cerințele de instalare din Secț. 3.4.1.
2. Fixați suportul (E) pe un perete (N) cu ajutorul șuruburilor de fixare (neincluse), asigurându-vă că este la nivel. În cazul montării pe un stâlp (M), utilizați șurubul U inclus (H) pentru a fixa suportul (E).
3. Fixați stația de referință prin satelit (A) pe suportul (E), cu conectorul (C) orientat în jos, cu ajutorul șuruburilor (G). Asigurați-vă că stația se află într-o poziție perfect orizontală. Conectați stația de referință prin satelit la alimentator (F) sau la cablul prelungitor prin intermediul conectorului (C) și înșurubați piulița inelară.
4. Fixați cablul de alimentare astfel încât să nu poată fi deteriorat sau să creeze un pericol.
5. Conectați fișa alimentatorului (F) la priza electrică.

OBSERVAȚIE: Partea superioară a stației de referință prin satelit trebuie să fie cât mai aproape posibil de partea superioară a peretelui sau a stâlpului (Fig. 18.19).

OBSERVAȚIE: Dacă este necesar, cablul care alimentează stația de referință prin satelit poate fi prelungit cu ajutorul cablurilor prelungitoare, disponibile ca accesorii. Se pot utiliza cel mult două cabluri prelungitoare de 5 metri sau un cablu de 15 metri.

OBSERVAȚIE: Pentru a evita interferențele, stația de referință prin satelit trebuie să fie instalată la cel puțin 400 cm de alte stații de referință prin satelit care se pot afla în vecinătate.

ATENȚIE:
Suprafața sau stâlpul pe care este fixată stația de referință prin satelit trebuie să fie stabilă și nu trebuie să se miște, să se balanseze sau să se rotească, de exemplu, în condiții de vânt puternic sau de vreme rea. Mișcarea stației de referință prin satelit influențează precizia de funcționare a robotului de tuns iarba.

ATENȚIE:
Aveți grijă la instalarea stației de referință prin satelit. Există riscul de cădere de la înălțimi mari sau de cădere a unor obiecte în gol.

ATENȚIE:
În cazul în care stația de referință prin satelit este mutată, programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitare trebuie efectuată din nou prin intermediul APP.

ATENȚIE:
Asigurați-vă că stația de referință prin satelit este instalată într-o poziție perfect orizontală.

3.5 PRIMA ACTIVARE A ROBOTULUI DE TUNS IARBA

Funcționarea automată a robotului de tuns iarba necesită o serie de setări care trebuie efectuate prin intermediul unui dispozitiv mobil (smartphone) iOS sau Android, pe care se va instala aplicația „STIGA GO” (Fig. 23).
Aplicația pentru iOS poate fi descărcată din iOS App Store. Aplicația pentru Android poate fi descărcată din Google Play Store.
La prima instalare, este necesară asocierea robotului de tuns iarba cu aplicația „STIGA.GO”. Urmați procedura ghidată din aplicația „STIGA.GO”.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Prelogin

La prima autentificare în aplicație, sunt posibile următoarele:
- Accesarea paginilor de informații despre vânzător și despre produsele STIGA.
- Efectuarea înregistrării inițiale.
- Autentificarea (Login) pentru utilizatorii deja înregistrați.

3.5.2 Înregistrare (Sign Up)

Secțiunea „Înregistrare” permite înregistrarea utilizatorului și permite accesul la toate funcțiile aplicației.
Utilizatorii se pot autentifica prin intermediul conturilor Google, Facebook și Apple sau pot crea un cont nou, completând câmpurile necesare.
Procedura de înregistrare necesită o verificare prin e-mail.

3.5.3 Asocierea dispozitivului (Pairing)

Secțiunea „Asociere dispozitiv” permite, prin conexiune Bluetooth®, asocierea dispozitivului mobil propriu cu robotul de tuns iarba și cu stația de referință prin satelit (dacă există).

Pentru efectuarea asocierii este necesar ca robotul de tuns iarba și stația de referință prin satelit (dacă este prezentă) să fie pornite și să se afle la o distanță mai mică de 8 metri față de dispozitivul mobil.
Pentru a asocia un nou robot de tuns iarba STIGA, apăsați butonul „adăugați dispozitiv” (+) și urmați procedura ghidată.
Odată ce asocierea este finalizată, se afișează pagina principală a produsului, de unde se pot accesa diferitele meniuri disponibile.

OBSERVAȚIE: dacă robotul de tuns iarba nu este detectat de dispozitivul mobil, asigurați-vă că acesta nu este deja conectat prin bluetooth® la un alt dispozitiv mobil.

3.5.4 Conectivitatea de la distanță și activarea cartelei SIM

Robotul de tuns iarba este echipat cu un modul de conectivitate celulară cu cartelă SIM care permite conectarea la cloud-ul STIGA și controlul de la distanță al robotului de tuns iarba. După finalizarea împerecherii dispozitivului cu contul de utilizator, trebuie activată cartela SIM.

Procedură:

Urmați instrucțiunile din programul de asistență din aplicație.

3.5.5 Garaj și pagina produsului (Device Page)

Secțiunea „Garage” (Garaj) afișează toate produsele Stiga asociate cu profilul utilizatorului.
Produsele asociate sunt afișate prin derularea la stânga și la dreapta de la un ecran la altul.
Pentru fiecare dintre produsele afișate, este posibil să accesați o serie de opțiuni care vă permit să:
- Redenumiți sau să ștergeți dispozitivul din contul de utilizator.
- Accesați informații și manuale despre produse.
- Verificați starea de conectivitate la rețeaua mobilă și starea semnalului GNSS al robotului de tuns iarba și al stației de referință (dacă există).
- Efectuați actualizări de firmware.

Din secțiunea „Garage”, puteți accesa "Pagina de produs" a fiecărui produs asociat.
Pagina de produs a robotului de tuns iarba este împărțită în trei secțiuni:
- Robot.
- Configurații.
- Grădina mea.

Secțiunea „Robot” vă permite să:
- Verificați starea robotului de tuns iarba (nivelul bateriei, starea de funcționare, modul de tăiere setat).
- Porniți și rotiți robotul de tuns iarba.
- Forțați revenirea robotului de tuns iarba la punctul de plecare.
- Porniți mașina de tuns iarba robotizată pentru a lucra într-o zonă la care nu se poate ajunge în mod autonom.

Secțiunea „Setări” vă permite să:
- Selectați modul de tăiere „Tăiere unică” sau „Programat” (dacă este disponibil),
- Setați sau să modificați programul de lucru.
- Setați sau modificați înălțimea de tăiere.
- Începeți procedura de hibernare pentru depozitarea pe timp de iarnă.
- Activați și selectați sensibilitatea senzorului de ploaie.
- Activați funcții suplimentare ulterioare.

Secțiunea „Grădina mea” vă permite să:
- Înregistrați limitele virtuale, rutele de transfer și zonele care trebuie evitate prin intermediul unor asistenți de aplicații.
- Afișați harta grădinii cu elementele înregistrate și poziția în timp real a robotului de tuns iarba.
- Setați direcția de tăiere dorită.
- Porniți robotul de tuns iarba pentru a lucra într-o anumită zonă a grădinii.

3.5.6 Inițializarea robotului de tuns iarba

Inițializarea robotului de tuns iarba este obligatorie și este solicitată în aplicație:
- La prima pornire a produsului.
- La pornirea sau repornirea robotului de tuns iarba.
- Când robotul de tuns iarba este deplasat manual.

Procedura la prima pornire a produsului:
1. Începeți inițializarea solicitată de aplicație și așteptați finalizarea procedurii. Robotul de tuns iarba se deplasează înainte în trei pași de aproximativ 1 m.

Procedura de pornire sau de deplasare manuală a robotului de tuns iarba:
1. Poziționați robotul de tuns iarba într-o zonă programată, astfel încât acesta să se poată deplasa înainte cu cel puțin 3 m, rămânând în interiorul limitei virtuale fără a întâlni obstacole.
2. Începeți inițializarea solicitată de aplicație și așteptați finalizarea procedurii. Robotul de tuns iarba se va deplasa înainte în trei pași de aproximativ 1 m.

3.5.7 Programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat

Înainte de a trece la programare, asigurați-vă că ați finalizat următoarele etape: asocierea dispozitivului (Secț. 3.5.3) și inițializarea robotului de tuns iarba (Secț. 3.5.6).

Programarea limitelor virtuale ale diferitelor Zone și Zone închise, Rute de transfer și Zone de evitare se face prin intermediul programelor de asistență respective din aplicația „STIGA.GO". Procedurile presupun conducerea manuală a robotului de tuns iarba, mergând în paralel cu acesta (Secț. 3.2).

Cerințe și obligații:
- Dispozitiv mobil Android sau iOS conectat la internet (nu este inclus) (Fig. 20.A).

Robotul poate fi condus:
- Prin intermediul joystickului virtual din aplicație (Fig. 20.B).

Mai jos sunt prezentate cele mai relevante etape:
1. Descărcați aplicația „STIGA.GO" din Google Play Store pentru dispozitive Android sau din App Store pentru dispozitive iOS.
2. Urmați procedura de pornire a robotului indicată în aplicație.
3. Conduceți robotul de tuns iarba cu Joystick-ul virtual până în punctul în care doriți să începeți programarea.
4. Începeți înregistrarea limitelor sau a rutelor virtuale prin apăsarea butonului corespunzător.
5. Conduceți robotul de tuns iarba cu Joystick-ul virtual în jurul întregului perimetru sau al traseului care urmează să fie programat. Punctul de început și punctul final al perimetrului virtual trebuie să coincidă. De asemenea, este posibilă înregistrarea perimetrului sau a rutelor virtuale prin metoda „point to point" (punct-la-punct). În acest caz, robotul înregistrează perimetrul sau calea ca o secvență de linii drepte între punctele selectate de utilizator.

AVERTIZARE:
Respectați distanțele minime față de obstacole și instrucțiunile prezentate în Secț. 3.2.1.

6. Confirmați înregistrarea.

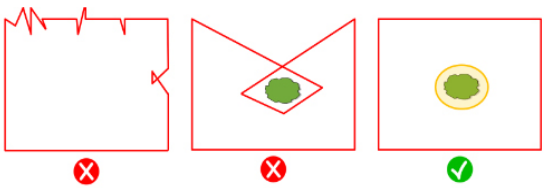
OBSERVAȚIE: La sfârșitul programării limitelor virtuale, robotul de tuns iarba reface întreaga limită virtuală pentru a verifica dacă programarea a fost efectuată corect.

OBSERVAȚIE: Pentru a gestiona în mod diferit diferite zone ale grădinii, pot fi programate mai multe zone virtuale.

OBSERVAȚIE: Limitele virtuale trebuie să fie programate înainte de a programa rutele de transfer și zonele de evitare.

OBSERVAȚIE: Nu deplasați robotul de tuns iarba manual, orice deplasare manuală a robotului de tuns iarba necesită repetarea procedurii de inițializare.

OBSERVAȚIE: Pentru o funcționare corectă a robotului de tuns iarba, evitați încrucișările și/sau suprapunerile în perimetrul virtual.





AVERTIZARE:
În timpul programării limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat, mențineți o distanță de cel puțin 6 metri față de mașina de tuns iarba.



AVERTIZARE:
Zona de operare sau traseele utilizate de mașină pentru transfer trebuie să fie configurate astfel încât să nu includă spații publice, zone utilizate în mod obișnuit pentru parcare, tranzit de vehicule sau afectate de fluxuri de persoane, pentru a evita daunele aduse persoanelor, bunurilor sau accidentarea vehiculelor.



AVERTIZARE:
Pentru propria sa siguranță și pentru a evita vătămarea persoanelor, a animalelor sau a bunurilor, operatorul trebuie mai întâi să se familiarizeze cu zona în care robotul de tuns iarba este condus manual.
Când conduceți robotul, mergeți cu atenție pentru a evita căzăturile.



AVERTIZARE:
Zona de operare și, în general, zonele în care robotul de tuns iarba poate naviga trebuie să fie delimitate de o barieră fizică care să nu poată fi trecută.
Asigurați o barieră adecvată sau supravegheați robotul de tuns iarba în timpul funcționării.

3.5.8 Harta grădinii

Din secțiunea „Grădina mea”, puteți accesa harta și vizualiza grădina:
- Limitele virtuale.
- Zonele de evitare.
- Rutele de transfer.
- Poziția în timp real a robotului de tuns iarba.
- Traseul corespunzător de revenire.

3.5.9 Tăiere unică (spot cut)

Dacă este setat pe „Tăiere unică”, robotul de tuns iarba funcționează prin efectuarea unui singur ciclu de lucru.

OBSERVAȚIE: atunci când robotul de tuns iarba finalizează un ciclu de acoperire a întregii grădini, acesta revine la punctul de colectare.

OBSERVAȚIE: când robotul de tuns iarba termină un ciclu de acoperire a unei singure zone, acesta continuă direct cu următoarea zonă de tăiere.

3.5.10 Gestionarea pachetului de date

Verificați condițiile de utilizare a pachetului de date pe Stiga.com.

3.5.11 Blocare tastatură (App Lock)

Pentru a împiedica utilizarea robotului de tuns iarba de către copii sau persoane neautorizate, funcționarea tastaturii poate fi blocată. În acest fel, robotul de tuns iarba poate fi controlat numai prin intermediul aplicației.

Procedură:
1. Activați sau dezactivați funcția de Blocare tastatură/App Lock din meniul „Setări” al aplicației.

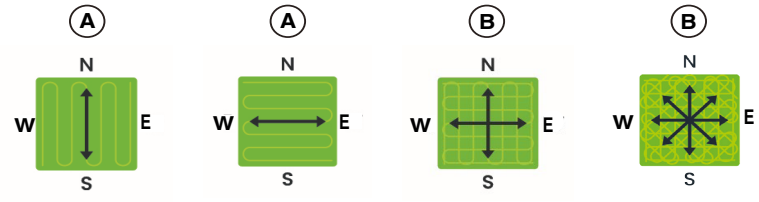
OBSERVAȚIE: Când funcția este activă, blocarea tastaturii rămâne activă chiar dacă robotul de tuns iarba este oprit.

3.5.12 Setarea modului de navigație dorit

Această funcție vă permite să setați modul de navigare în care robotul de tuns iarba se deplasează prin grădină atunci când taie iarba.

Este posibil să se selecteze diferite direcții de tăiere (A) sau o combinație a acestora (B). De asemenea, este posibilă ajustarea fină a direcției de tăiere selectate pentru a o alinia cu orice structură sau formă din grădină. Reglarea poate fi efectuată într-un interval de la -90° la +90°, cu o precizie de 0,1°.

O schimbare a modului de navigare efectuată de utilizator într-o zonă în care tăierea a fost începută, dar nu a fost finalizată, se activează după ce tăierea zonei respective a fost finalizată.



Procedură:
1. Alegeți modul de navigație dorit din meniul „Setări” al aplicației.
2. Dacă este necesar, reglați direcția de tăiere cu tastele „+” și „-” până la obținerea reglajului dorit.

3.5.13 Tăiere pe lângă bordură (Border Cut)

Secțiunea „Tăiere pe lângă bordură” (Taglio del bordo), dacă este activată, permite tunderea ierbii pe lângă bordura grădinii și din zonele de non-tăiere. Tăierea pe lângă bordură este efectuată de robotul de tuns iarba după terminarea tăierii zonei programate.

Procedură:

1. Activați funcția „tăiere pe lângă bordură” din meniul „setări” al aplicației. Funcția poate fi activată separat pentru fiecare zonă virtuală sau pentru fiecare zonă non-tăiere programată.

3.5.14 Senzor de ploaie

Funcția „Senzor de ploaie” permite activarea sau dezactivarea senzorului de ploaie de pe robotul de tuns iarba.

Procedură:
1. Activați funcția din meniul „Setări” al aplicației.

3.5.15 Actualizare software (Firmware Update)

Actualizările de firmware ale produsului, dacă sunt disponibile, sunt notificate pe pagina de afișare a produsului în „Garage”.

3.5.16 Profil / Alegerea distribuitorului preferat / Mesaje

Din secțiunea „Profil”, puteți să vă editați datele contului și să vă schimbați parola.

Secțiunea „Vânzător” vă permite să alegeți centrul de asistență dorit.

Secțiunea „Mesaje” vă permite să vizualizați mesaje și/sau informații.

3.5.17 Modificarea sau anularea perimetrului virtual, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat

Perimetrul virtual al diferitelor zone poate fi modificat în două moduri:
- Ștergerea elementului: elementul este șters în întregime și este necesară o nouă înregistrare.
- este posibil să se modifice doar o parte a elementului fără a-l șterge în întregime.

În cazul în care este necesar să se modifice rutele de transfer sau zonele care trebuie evitate, acestea trebuie șterse și apoi înregistrate din nou.

Procedură:
1. Pentru a șterge un element de hartă, selectați-l din meniul „setări" al aplicației și apăsați butonul „eliminare".
2. Pentru a modifica perimetrul virtual, selectați zona virtuală dorită din meniul „Setări" (Impostazioni) al aplicației și apăsați butonul „Editare" (Modifica). Urmați apoi instrucțiunile din programul de asistență din aplicație.

3.5.18 Setarea priorității de tuns a zonelor din grădină

Diferitele zone virtuale ale grădinii sunt tunse în ordinea în care sunt înregistrate.

Este posibil să modificați prioritatea de tăiere a zonelor individuale pentru a schimba ordinea în care acestea sunt tăiate.

Procedură:

1. Selectați zona de tăiere virtuală dorită din meniul „Setări" (Impostazioni) al aplicației și trageți-o în poziția dorită din lista de zone.

OBSERVAȚIE: Pentru fiecare zonă a grădinii, este indicat și procentul de finalizare a tăierii, identificând astfel zonele care au fost deja complet cosite și progresul zonei care este în prezent tăiată.

3.5.19 Zona temporară de non-tăiere (dacă este cazul)

Funcția „Zona temporară de non-tăiere" (Zona di non Taglio Temporanea) permite ca o parte a grădinii să fie exclusă temporar din zona de tăiere. Zona de selectare trebuie să fie o porțiune din perimetrul dintre două puncte A și B selectate de utilizator și segmentul de dreaptă care le leagă. Zona selectată nu se poate intersecta cu rutele de transfer.
Robotul de tuns iarba nu va intra în zona exclusă până la expirarea timpului setat, dar va continua să lucreze în celelalte părți ale grădinii.

Procedură:

1. Selectați funcția din meniul „Setări" (Impostazioni) al aplicației.
2. Urmați instrucțiunile din programul de asistență din aplicație pentru a selecta partea de grădină care urmează să fie exclusă și pentru a seta durata dorită.

3.5.20 Păstrează distanța (Stay Away) (dacă este cazul)

Funcția „Păstrează distanța" (Stay Away) permite ca o parte a grădinii să fie exclusă temporar din zona de tăiere. Zona selectabilă este un cerc cu raza aleasă de utilizator și are ca centru poziția GPS a dispozitivului mobil sau un punct selectat pe harta virtuală. Zona selectată nu se poate intersecta cu rutele de transfer.
Robotul de tuns iarba nu va intra în zona exclusă până la expirarea timpului setat, dar va continua să lucreze în celelalte părți ale grădinii.

Procedură:
1. Selectați funcția din meniul „Setări" (Impostazioni) al aplicației.
2. Urmați instrucțiunile din programul de asistență din aplicație pentru a selecta partea de grădină care urmează să fie exclusă și pentru a seta durata dorită.

OBSERVAȚIE: OBSERVAȚIE: În cazul în care poziția GPS a dispozitivului mobil este utilizată pentru a stabili centrul cercului, poziția acestui punct și, prin urmare, a zonei de non-tăiere depinde de precizia semnalului GPS primit de la dispozitivul mobil, care este în general de +/- 5 metri.

4. FUNCȚIONARE

Cerințe și obligații:
- Instalarea stației de referință prin satelit, dacă este necesară (a se vedea Secț. 3.4).
- Înălțimea inițială a ierbii în intervalul de funcționare a robotului de tuns iarba: 20-95 mm.
- Baterii încărcate (a se vedea Secț. 4.5).
- Programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor care trebuie evitate (a se vedea Secț. 3.5.7).
- Înălțimea de tăiere reglată corespunzător (a se vedea Secț. 4.7).

4.1 COMPONENTE PENTRU PUNEREA ÎN FUNCȚIUNE

1. Dispozitiv mobil (neinclus) (Fig. 4.C).
2. Baterii (furnizate la achiziționarea mașinii) (Fig. 4.B).
3. Încărcător (inclus în mașină) (Fig. 4.A).
4. Radiocomandă (accesoriu – neinclus) (Fig. 4.D).

4.2 VERIFICAREA DISPOZITIVELOR DE SIGURANȚĂ PENTRU PORNIREA ROBOTULUI DE TUNS IARBA

Pentru a utiliza mașina, este necesar să efectuați programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat (a se vedea secț. 3.5.7).

Cerințe și obligații:
- Cheia de siguranță.

Procedură:
1. Asigurați-vă că a fost introdusă cheia de siguranță. Dacă este oprit, robotul de tuns iarba nu va porni.
2. Asigurați-vă că butonul de oprire „**STOP**” nu este activ. Când este apăsat, oprește robotul de tuns iarba și deschide capacul de protecție al consolei de comandă.
3. Verificați dacă robotul de tuns iarba este poziționat corect pe sol. În cazul unei înclinări excesive (≥ 27%) sau al unei ridicări, senzorii de înclinare (inclinometru) opresc robotul de tuns iarba.

4.3 FUNCȚIONAREA MANUALĂ A ROBOTULUI DE TUNS IARBA

În acest mod, robotul de tuns iarba efectuează un ciclu de lucru, se întoarce la punctul de întâlnire și rămâne acolo până la următoarea pornire manuală.

Pentru a utiliza mașina, este necesar să efectuați programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat (a se vedea Secț. 3.5.7).

Procedură:
1. Poziționați robotul de tuns iarba în interiorul perimetrului de instalare.
2. Apăsați butonul **„STOP”** (Fig. 2.D) pentru a deschide capacul (Fig. 3.A) și a accesați consola de comandă (Fig. consola de comandă (Fig. 3.B).
3. Apăsați butonul **„ON/ OFF”** (Fig. 3.E) timp de 5 secunde pentru a porni robotul de tuns iarba.
4. Apăsați butonul **„SELECȚIE MOD”** (Fig. 3.F), până când clipește doar pictograma „**CICLU DE LUCRU UNIC**” (Fig. 3.L).
5. Apăsați butonul **„CONFIRMĂ”** (Fig. 3.G). Pictograma (Fig. 3.L) se aprinde cu o lumină fixă pentru a confirma operațiunea.
6. Închideți capacul (Fig. 3.A).
7. Robotul de tuns iarba va începe să funcționeze.

OBSERVAȚIE: Dacă, după ce ați apăsat butonul **„CONFIRMARE”**, se apasă butonul **„SELECȚIE MODURI”**, pictogramele funcțiilor selectate vor începe să clipească din nou, solicitând confirmarea funcției tocmai selectate. Apăsați butonul **„CONFIRMARE”.** Pictogramele vor reveni la o lumină fixă.

ATENȚIE:
Dacă capacul este deschis în timpul lucrului, pictogramele corespunzătoare funcțiilor selectate clipesc pentru a indica faptul că este necesară confirmarea operației înainte de a închide din nou capacul. Când capacul este închis din nou fără a apăsa butonul „CONFIRMARE”, robotul nu va efectua nicio operație până la o nouă comandă din partea utilizatorului.

4.4 DESCRIEREA COMENZILOR DE PE ROBOTUL DE TUNS IARBA

Lista comenzilor, a indicatorilor și a funcției acestora:

- Butonul **„STOP”** (Fig. 2.D): servește ca o oprire de siguranță pentru robotul de tuns iarba.
- **„BUTON CIUPERCĂ” – BUTON DE URGENȚĂ** (Fig. 2.E): permite oprirea imediată a mașinii în caz de urgență.
  Butonul are două poziții:



1. Activare: prin apăsarea butonului de urgență se opresc motoarele dispozitivelor de tăiere și sistemul de comandă al tracțiunii.



2. Reactivare: rotiți butonul de urgență în sens orar pentru a restabili toate funcțiile. Pentru a porni mașina, trebuie repetată procedura de pornire cu ajutorul cheii (secț. 4.2).

OBSERVAȚIE: Cu butonul pentru oprirea de urgență apăsat, nu este posibil să porniți mașina.

AVERTIZARE:
Butonul de urgență nu trebuie utilizat niciodată ca metodă obișnuită de oprire a mașinii.

- **„CHEIA DE SIGURANȚĂ”** (Fig. 3.C): servește la închiderea în siguranță a robotului de tuns iarba.
- Butonul **„ON/OFF”** (Fig. 3.E): servește la pornirea și închiderea robotului de tuns iarba și la resetarea alarmelor.
- Butonul **„SELECȚIE MOD”** (Fig. 3.F): servește la selectarea modului de funcționare a robotului de tuns iarba și la forțarea revenirii la punctul de pornire.
- Butonul **„CONFIRMĂ”** (Fig. 3.G): servește la confirmarea modului de funcționare setat.
- Pictograma luminoasă **„PROGRAM PROGRAMAT”** (Fig. 3.I): servește la afișarea setării programului programat (dacă este disponibil).
- Pictogramă luminoasă „**TĂIERE UNICĂ” (**Fig. 3.L): servește la afișarea setării ciclului de lucru individual.
- Pictogramă luminoasă **„REVENIRE LA PUNCTUL DE PORNIRE**” (Fig. 3.H): este utilizată pentru afișarea setării de revenire forțată la punctul de pornire al robotului de tuns iarba.
- Buton **„BLUETOOTH®”** (Fig. 3.M): este utilizat numai de către centrul de service pentru activități de diagnosticare.
- Pictogramă luminoasă **„ALARMĂ”** (Fig. 3.N): servește la afișarea stărilor de alarmă.
- Pictogramă luminoasă **„BATERIE”** (Fig. 3.O): servește la afișarea stării de încărcare a bateriei.

4.4.1 Oprirea în condiții de siguranță - Buton de oprire

Butonul „**STOP**” este o comandă care oprește robotul de tuns iarba în siguranță, indiferent de starea sa de funcționare.

Procedură:
1. Apăsați butonul „**STOP**” în timp ce robotul de tuns iarba este în mișcare sau deja oprit.
2. Când se apasă butonul „**STOP**”, robotul de tuns iarba se oprește, iar capacul se deschide, permițând accesul la celelalte comenzi ale robotului.

4.4.2 Închiderea în condiții de siguranță – Cheia de siguranță

Cheia de siguranță, când este scoasă din contact, permite oprirea în siguranță a robotului de tuns iarba.



OBLIGAȚIE:
Scoateți întotdeauna cheia de siguranță înainte de orice operație de curățare, transport și întreținere.

Procedură:

1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a deschide capacul și pentru a accesa consola de comandă.
2. Apăsați butonul de oprire timp de câteva secunde și așteptați ca LED-ul de pe același buton să se stingă.
3. Numai după ce LED-ul se stinge, decuplați cheia de siguranță pentru a opri robotul de tuns iarba în condiții de siguranță. Păstrați cheia de siguranță într-un loc sigur.
4. După efectuarea lucrărilor de întreținere, introduceți cheia de siguranță pentru a putea porni robotul de tuns iarba.

4.4.3 Pornirea și oprirea - Buton ON/ OFF

Butonul „**ON/OFF**” permite pornirea și oprirea manuală a robotului de tuns iarba.

Procedură:

1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a deschide capacul și pentru a accesa consola de comandă.
2. Apăsați butonul „**ON/OFF**” timp de 5 secunde pentru a porni sau opri robotul de tuns iarba.

OBSERVAȚIE: Cheia de siguranță trebuie să fie introdusă pentru a porni robotul de tuns iarba.

OBSERVAȚIE: În cazul alarmelor active, apăsarea dublă a butonului „**ON/OFF**” resetează alarmele.

4.4.4 Selectare ciclu de lucru unic / revenire forțată la punctul de întâlnire – Buton de selectare a modului

Robotul de tuns iarba se comportă în funcție de selecțiile posibile descrise mai jos.

SELECȚII DE LA TASTATURĂ ȘI OPERAREA ROBOTULUI

CICLU UNIC DE LUCRU

Robotul de tuns iarba execută un singur ciclu forțat de lucru și apoi se întoarce la punctul de întâlnire.
Robotul de tuns iarba rămâne în bază până la intervenția manuală a utilizatorului.



ÎNTOARCERE LA PUNCTUL DE ÎNTÂLNIRE

Robotul de tuns iarba revine la punctul de întâlnire.
Robotul de tuns iarba rămâne în bază până la intervenția manuală a utilizatorului.



Procedură:

1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a deschide capacul și pentru a accesa consola de comandă.
2. Apăsați butonul **„SELECȚIE MODURI”** până când pictogramele pentru funcțiile pe care doriți să le activați clipesc. Pictogramele pentru funcțiile selectate clipesc.
3. Apăsați butonul **„CONFIRMARE”.** Pictogramele pentru funcțiile selectate se aprind cu o lumină fixă pentru a confirma operația.

4. Închideți capacul.
5. Robotul de tuns iarba va începe să lucreze în funcție de modul setat.

OBSERVAȚIE: Dacă, după apăsarea butonului **„CONFIRMARE”**, se apasă butonul **„SELECȚIE MODURI”**, pictogramele pentru funcțiile selectate încep să clipească din nou, solicitând confirmarea funcției care tocmai a fost selectată. Apăsați butonul **„CONFIRMARE”.** Pictogramele revin la lumină fixă.

ATENȚIE:
Dacă capacul este deschis, fie în timpul funcționării, fie când robotul se află la punctul de întâlnire, pictogramele funcțiilor selectate clipesc pentru a indica faptul că operațiunea trebuie confirmată înainte de închiderea capacului. Când capacul este închis din nou fără a apăsa butonul „CONFIRMARE”, robotul nu va efectua nicio operație până la o nouă comandă din partea utilizatorului.

OBSERVAȚIE: Dacă bateria robotului este descărcată, pictograma bateriei clipește în roșu pentru a indica faptul că acțiunea selectată nu poate fi efectuată.

OBSERVAȚIE: Robotul de tuns iarba pornește numai după ce capacul este închis.

4.4.5 Afișarea stării Bluetooth® – Buton Bluetooth®

Robotul de tuns iarba gestionează automat conexiunea Bluetooth® cu dispozitivele mobile externe. Conexiunea Bluetooth® este disponibilă în orice moment atunci când robotul de tuns iarba este pornit. La robotul de tuns iarba poate fi conectat doar un singur dispozitiv prin Bluetooth® la un moment dat. Robotul de tuns iarba se deconectează automat de la dispozitiv atunci când închideți aplicația. Butonul „**BLUETOOTH®**” este utilizat numai de către centrul de service pentru activități de diagnosticare.

OBSERVAȚIE: Pentru asocierea dispozitivului cu robotul de tuns iarba prin Bluetooth®, a se vedea Secț. 3.5.3 „Pairing”.

4.4.6 Afișarea stărilor de alarmă - Pictograma de alarmă

Pictograma luminoasă „**ALARMĂ**” indică o defecțiune de funcționare.

Procedură:
1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a deschide capacul și pentru a accesa consola de comandă.
2. Verificați starea alarmei cu ajutorul pictogramei cu lumină roșie, care poate fi aprinsă fix sau cu clipire intermitentă:
3. După eliminarea problemei, opriți robotul de tuns iarba cu butonul „**ON/OFF**”, așteptați câteva secunde și apoi porniți-l din nou tot cu butonul „**ON/OFF**”. Dacă problema persistă, contactați un centru de service.

OBSERVAȚIE: Detaliile anomaliilor pot fi vizualizate prin intermediul aplicației.

OBSERVAȚIE: Unele tipuri de erori pot fi resetate de la distanță prin intermediul aplicației.

OBSERVAȚIE: Unele tipuri de erori nu pot fi resetate de la distanță, ci trebuie resetate folosind tastatura robotului de tuns iarba, în conformitate cu standardul european de siguranță EN-50636.

4.5 ÎNCĂRCAREA BATERIEI

OBSERVAȚIE: Încărcarea trebuie efectuată numai cu încărcătorul de baterii (Fig. Fig. 4.A). Alte sisteme de încărcare pot deteriora bateria în mod ireparabil.

OBSERVAȚIE: Temperatura de încărcare recomandată este de 4-40°C.

4.5.1 Afișarea stării de încărcare a bateriei - Pictograma bateriei

Pictograma luminoasă „**BATERIE**” afișează starea de încărcare a bateriei.

Procedură:

1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a deschide capacul și pentru a accesa consola de comandă.
2. Verificați starea de încărcare a bateriei cu ajutorul pictogramei luminoase:
   - Pictogramă albastră: bateria este încărcată (nivel de încărcare >40 %).
   - Pictogramă roșie: bateria se descarcă (nivelul de încărcare 15-40 %).
   - Pictogramă roșie intermitentă: bateria este descărcată (nivelul de încărcare <15 %).
3. Dacă robotul de tuns iarba se află în faza de încărcare, pictograma luminoasă (Fig. 3.O) clipește în culoarea albastru.

OBSERVAȚIE: Dacă la apăsarea unei comenzi pictograma bateriei (Fig. 3.O) clipește rapid cu lumină roșie, operațiunea nu poate fi executată și va fi necesară încărcarea manuală a bateriilor (a se vedea Secț. 4.5.3).

4.5.2 Încărcarea bateriilor interne ale mașinii

Procedura „**ÎNCĂRCARE BATERIE**” permite încărcarea manuală a robotului de tuns iarba:

1. Așezați robotul de tuns iarba lângă o priză de curent.
2. Apăsați butonul **„STOP”** (Fig. 2.D) pentru a deschide capacul (Fig. 3.A) și a accesa consola de control (Fig. 3.B).
3. Scoateți cheia (Fig. 3.C).
4. Conectați încărcătorul din dotare la priza de încărcare (Fig. 4.A) cu sistemul de fixare tip baionetă al conectorului corespunzător (Fig. 9.A).
5. Conectați încărcătorul la priza de rețea introducând ștecărul corespunzător (Fig. 9.B).
6. Pictograma luminoasă **„BATERIE”** (Fig. 3.O) clipește intermitent albastru, însemnând că robotul de tuns iarba se încarcă.
7. Închideți capacul (Fig. 3.A).
8. Lăsați robotul de tuns iarba la încărcat până la încărcarea completă a bateriilor.
9. După atingerea încărcării complete, deconectați încărcătorul de la priza de încărcare.
   • Rotiți inelul conectorului în sens antiorar (Fig. 9.C);
   • Scoateți conectorul (Fig. 9.D).

În timpul încărcării, ledurile indicatoare ale bateriei (Fig. 3.O) clipesc în mod progresiv. La atingerea fiecărui prag de încărcare ledul respectiv rămâne aprins cu lumină fixă, iar celelalte continuă să clipească.

OBSERVAȚIE: Încărcarea bateriilor înainte de depozitarea pentru iarnă trebuie efectuată conform indicațiilor din secț. 6.2.

4.5.3 Încărcarea bateriilor în afara mașinii în condiții de siguranță

Bateria poate fi reîncărcată separat cu același încărcător utilizat pentru încărcarea mașinii:

1. Scoateți bateria din mașină (Fig. 11.E);
2. Plasați bateria într-un loc uscat, sigur și stabil;
3. Scoateți capacul de protecție din cauciuc de pe conector;
4. Conectați încărcătorul la priza de rețea introducând ștecărul corespunzător;
5. Conectați încărcătorul de baterie furnizat la mufa de încărcare a bateriei, utilizând baioneta corespunzătoare pentru a fixa conectorul respectiv. Consultați manualul de utilizare al bateriei.

OBSERVAȚIE: În timpul încărcării, toate funcțiile mașinii sunt dezactivate.

AVERTIZARE:
Nu încărcați o singură baterie pe mașină.

OBSERVAȚIE: Bateriile robotului de tuns iarba sunt elemente consumabile, iar capacitatea lor de încărcare scade în timp, reducând autonomia de lucru a robotului de tuns iarba, fără a-i compromite însă funcționarea.

4.6 INTRODUCEREA ȘI EXTRAGEREA BATERIILOR DIN MAȘINĂ

AVERTIZARE:
Opriți robotul de tuns iarba în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8).

4.6.1 Introducerea bateriilor

1. Deschideți capacul compartimentului de baterii (Fig. 10). Mașina se oprește automat la deschiderea capacului bateriilor.
2. Introduceți bateria în locaș (Fig. 11.A).
3. Conectați conectorul de pe mașină, apăsând până la capăt (Fig. 11.B).
4. Închideți capota compartimentului de baterii (Fig. 10).
5. Pentru a funcționa, reporniți mașina.

4.6.2 Scoaterea bateriilor

1. Deschideți capacul compartimentului de baterii (Fig. 10).
2. Rotiți piulița inelară a conectorului în sens antiorar (Fig. 11.C).
3. Scoateți conectorul (Fig. 11.D).
4. Extrageți bateria din locaș (Fig. 11.E).
5. Închideți capota compartimentului de baterii (Fig. 10).

4.7 REGLAREA ÎNĂLȚIMII DE TĂIERE

Procedura „**REGLAREA ÎNĂLȚIMII DE TĂIERE**” descrie modul de reglare a înălțimii lamelor de tăiere. Pentru a regla înălțimea de tăiere, urmați programul asistent din aplicație.

AVERTIZARE:
Nu atingeți dispozitivul de tăiere atunci când reglați înălțimea de tăiere.

AVERTIZARE:
Pentru a asigura buna funcționare a sistemului de reglare a înălțimii lamei, asigurați-vă că nu se acumulează reziduuri de iarbă sau murdărie în apropierea lamelor și a burdufului de protecție a motorului lamei.

4.8 MODUL CAMERĂ, MODUL SENZOR LIDAR ȘI MODUL CU ULTRASUNETE

Prin intermediul modulului cameră (Fig. 22.A), al modulului LiDAR și al modulului ultrasunete (a se vedea Secț. 2.2), robotul de tuns iarba este capabil să recunoască obstacolele din interiorul razei de lucru și să recunoască marginea zonei de tăiere, pentru a evita eventualele obstacole din raza de lucru și pentru a îmbunătăți performanțele de navigație (Fig. 22).

Procedură:

1. Urmați procedura ghidată din aplicația „Stiga.GO” pentru a regla parametrii de funcționare ai modulului cameră, ai modulului LiDAR și ai modulului ultrasunete și pentru a activa funcțiile auxiliare.

OBSERVAȚIE: Pentru protejarea confidențialității, imaginile și videoclipurile capturate de modulul cameră video în timpul funcționării sunt procesate în timp real de robotul de tuns iarba și nu sunt stocate în memoria internă a robotului de tuns iarba.

OBSERVAȚIE: Performanțele de recunoaștere a obstacolelor și a marginilor zonei de lucru depind de mai mulți factori: formă și dimensiuni ale obiectului, iluminare, curățenia și uzura lentilei, tipul de gazon, condițiile meteo etc.

OBSERVAȚIE: Dacă înălțimea gazonului este prea mare, modulul cameră poate interpreta vegetația drept un obstacol. Dacă robotul de tuns iarba continuă să se oprească sau să-și schimbe direcția din cauza ierbii înalte, este necesar să reduceți înălțimea ierbii folosind o mașină de tuns iarba tradițională.

OBSERVAȚIE: Păstrați întotdeauna lentila modulului camerei curată pentru a asigura funcționarea precisă a sistemului de vizualizare.

AVERTIZARE:
Este posibil ca modulul cameră de luat vederi să nu poată detecta obiectele dacă acestea sunt complet acoperite de vegetație, de exemplu dacă iarba este deasă și înaltă.

AVERTIZARE:
Nu priviți direct în iluminatorul LED al modulului cameră de luat vederi pentru a nu risca să vă deteriorați vederea.

4.9 FUNCȚIONAREA STAȚIEI DE REFERINȚĂ PRIN SATELIT – INDICATOR LUMINOS DE STARE (DACĂ ESTE PREZENT)

Stația de referință prin satelit este prevăzută cu un indicator luminos (R) în partea inferioară (Fig. 21.), care se aprinde după cum urmează:

- Lumină stinsă: Stația de referință nu este alimentată sau lampa de avertizare a fost dezactivată prin aplicație.
- Lumină verde intermitentă: scanarea sateliților este în curs, așteptați câteva minute pentru ca stația să fie gata. În acest stadiu nu este posibil să înregistrați un perimetru virtual sau să puneți în funcțiune robotul de cosit. Dacă lampa de avertizare continuă să clipească pentru o perioadă îndelungată de timp (mai mult de 30 min.), stația nu este instalată corect. Reinstalați stația urmând instrucțiunile descrise în Secț. 3.4.2.
- Lumină verde aprinsă: Stația de referință este pregătită pentru utilizare. Este posibil să înregistrați un perimetru virtual sau să puneți în funcțiune robotul de cosit.
- Lumină galbenă intermitentă: Stația de referință nu este conectată la rețeaua celulară. Nu este posibilă înregistrarea unui perimetru virtual sau să puneți în funcțiune robotul de tuns iarba. Asigurați-vă că ați finalizat prin aplicație faza de împerechere a produsului (a se vedea Secț. 3.5). Dacă problema persistă, reporniți Stația de referință (deconectați-o de la rețeaua electrică și reconectați-o după 30 sec.)

Dacă problema persistă, contactați un centru de service.

- Lumină roșie intermitentă: există o defecțiune la Stația de referință. Contactați un centru de asistență.

5. ÎNTREȚINERE

AVERTIZARE:
Utilizați doar piese de schimb originale.

AVERTIZARE:
Nu modificați, nu manipulați, nu ocoliți și nu îndepărtați dispozitivele de siguranță instalate.

AVERTIZARE:
Pericol de tăiere a mâinilor și picioarelor.
Folosiți mănuși și încălțăminte de protecție pentru a evita accidentele.

AVERTIZARE:
Pericol de pătrundere a prafului în ochi.
Folosiți ochelari de protecție pentru a evita pericolele de praf în ochi.

ATENȚIE:
Utilizarea excesivă a apei poate cauza scurgeri și poate deteriora componentele electrice.

INTERDICȚIE:
Nu utilizați jeturi de apă sub presiune.

INTERDICȚIE:
Pentru a evita deteriorarea ireversibilă a componentelor electrice și electronice, nu scufundați robotul de tuns iarba, parțial sau complet, în apă.

INTERDICȚIE:
Nu spălați interiorul robotului de tuns iarba pentru a nu deteriora componentele electrice și electronice ale acestuia.

INTERDICȚIE:
Nu utilizați solvenți sau benzină pentru a evita deteriorarea suprafețelor vopsite și a componentelor din plastic.

INTERDICȚIE:
Pentru curățarea lentilei modulului cameră video și a senzorilor, utilizați numai o cârpă moale și ușor umezită. În niciun caz nu trebuie utilizate perii, raclete, bureți abrazivi sau solvenți chimici.

5.1 ÎNTREȚINERE PROGRAMATĂ

Pentru o funcționare mai bună și o durată de viață mai lungă, curățați produsul în mod regulat și înlocuiți piesele uzate. Efectuați intervenții cu frecvența indicată în tabel.

FRECVENȚĂ	COMPONENTĂ	TIP DE INTERVENȚIE	REFERINȚĂ
Înainte de fiecare utilizare și cel puțin la fiecare 8 ore de funcționare	Lamă	Curățați și verificați eficiența lamei dispozitivului de tăiere.	A se vedea secț. 5.3
		Dacă lama dispozitivului de tăiere este îndoită în urma unui impact sau este uzată, înlocuiți-o.	Contactați un centru de service autorizat.
	Contacte de încărcare	Curățați și îndepărtați orice oxidare.	A se vedea secț. 5.3
	Modul cameră video și senzori	Curățați lentila	A se vedea secț. 5.3
Lunar sau la fiecare 100 de ore de tăiere	Robotul de tuns iarba	Efectuați curățarea	A se vedea secț. 5.3
	Cabluri de alimentare	Verificați dacă există uzură sau deteriorare și înlocuiți-le dacă este necesar	Contactați un centru de service autorizat
La sfârșitul sezonului de tăiere sau la fiecare șase luni, dacă robotul de tuns iarba nu este utilizat	Baterii	Efectuați încărcarea bateriei înainte de depozitare	A se vedea secț. 5.4

Este necesar să efectuați un serviciu anual de întreținere la un centru de service autorizat pentru a menține robotul de tuns iarba în stare bună de funcționare.
Cuponul implică o serie de verificări, printre care:

- curățarea interiorului și exteriorului robotului de tuns iarba;
- verificarea generală a stării robotului de tuns iarba;
- înlocuirea pieselor uzate;
- verificarea stării bateriilor;
- verificarea cuplurilor de strângere;
- verificarea și, dacă este necesar, înlocuirea mecanismelor de amortizare și de ridicare și a burdufurilor de protecție ale acestora;
- verificarea și, dacă este necesar, înlocuirea burdufului de cauciuc care protejează motorul lamei pentru a menține specificațiile de protecție împotriva infiltrațiilor de apă;
- înlocuirea garniturilor de etanșare ale capacului bateriilor pentru a menține specificațiile de protecție împotriva infiltrării apei.

OBSERVAȚIE: orice defecțiune datorată neefectuării service-lui anual nu va fi recunoscută în garanție.

5.2 ÎNTREȚINEREA DISPOZITIVULUI DE TĂIERE

AVERTIZARE:
Nu atingeți dispozitivul de tăiere până când cheia de contact nu a fost scoasă și dispozitivul de tăiere nu s-a oprit complet. Fiți atenți la faptul că dispozitivul de tăiere se poate mișca, chiar dacă cheia a fost scoasă (pentru modelele alimentate cu baterii).

ATENȚIE:
Toate operațiunile referitoare la dispozitivele de tăiere (demontare, ascuțire, echilibrare, reparare, montare și/sau înlocuire) sunt activități care necesită competențe adecvate și implică folosirea unor unelte speciale. Din motive de siguranță, este necesar ca acestea să se efectueze la un centru specializat.

ATENȚIE:
Înlocuiți întotdeauna dispozitivul de tăiere defect, îndoit sau uzat împreună cu șuruburile aferente pentru a menține echilibrarea.

IMPORTANT *Utilizați întotdeauna dispozitive de tăiere originale, care poartă codul indicat în tabelul „Date tehnice" sau în capitolul „Accesorii la cerere"..*

5.3 CURĂȚAREA

5.3.1 Curățarea produsului

AVERTIZARE:
Pericol de tăiere a mâinilor și picioarelor.
Folosiți mănuși și încălțăminte de protecție pentru a evita accidentele.

AVERTIZARE:
Pericol de pătrundere a prafului în ochi.
Folosiți ochelari de protecție pentru a evita pericolele de praf în ochi.

• Cerințe și obligații:

- Burete
- Săpun neutru
- Perie
- Apă
- Lavetă uscată
- Mănuși
- Ochelari



MĂNUȘI OBLIGATORII:
Folosiți mănuși de protecție pentru a evita riscurile de tăiere a mâinilor.



OCHELARI OBLIGATORII:
Folosiți ochelari de protecție pentru a evita pericolele de praf în ochi.

• Informații generale:

După fiecare utilizare, efectuați curățarea respectând instrucțiunile următoare: (Fig. 12)

- Nu folosiți jeturi de apă și evitați umezirea bateriilor și a componentelor electrice.
- Îndepărtați resturile de iarbă și noroiul acumulate în interiorul șasiului.
- Asigurați-vă mereu că prizele de aer sunt curate, fără reziduuri.

- Nu utilizați lichide agresive pentru a curăța cadrul.
- Pentru a reduce riscul de incendiu, mențineți mașina curată, fără resturi de iarbă, frunze sau grăsime în exces.
- Ridicați capota și curățați cu aer comprimat eventualele resturi de murdărie sau iarbă care s-au acumulat deasupra bateriilor.

• Procedură:

1. Apăsați butonul „**STOP**” pentru a opri robotul de tuns iarba și deschideți capacul de protecție.
2. Deconectați de la rețeaua electrică.
3. Opriți robotul de tuns iarba în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8).
4. Curățați toate suprafețele exterioare ale robotului de tuns iarba cu un burete umezit în apă călduță și săpun neutru.
5. Curățați lentila modulului cameră, senzorii LiDAR și ultrasunete cu o cârpă moale, având grijă să nu zgâriați suprafața din sticlă.



ATENȚIE:
Utilizarea excesivă a apei poate cauza scurgeri și poate deteriora componentele electrice.



ATENȚIE:
Nu modificați, nu manipulați, nu ocoliți și nu îndepărtați dispozitivele de siguranță instalate.



INTERDICȚIE:
Nu utilizați jeturi de apă sub presiune.



INTERDICȚIE:
Pentru a evita deteriorarea ireversibilă a componentelor electrice și electronice, nu scufundați robotul de tuns iarba, parțial sau complet, în apă.



INTERDICȚIE:
Nu spălați interiorul robotului de tuns iarba pentru a nu deteriora componentele electrice și electronice ale acestuia.



INTERDICȚIE:
Nu utilizați solvenți sau benzină pentru a evita deteriorarea suprafețelor vopsite și a componentelor din plastic.



INTERDICȚIE:
Pentru curățarea lentilei modulului cameră, a senzorilor LiDAR și a senzorilor cu ultrasunete, nu utilizați în niciun caz perii, raclete, bureți abrazivi sau solvenți chimici, pentru a evita zgârierea sau deteriorarea suprafeței din sticlă.

6. Îndepărtați noroiul și murdăria de pe roțile motoare.
7. Curățați partea inferioară a robotului de tuns iarba (zona lamei de tăiere, roțile anterioare și posterioare). Folosiți o perie adecvată pentru a îndepărta ancrasările și/sau resturile care ar putea împiedica buna funcționare a robotului de tuns iarba. Curățați complet cu un burete umezit.
8. Curățați conectorul de încărcare al bateriilor.

5.4 ÎNTREȚINEREA PE TIMP DE IARNĂ ȘI DEPOZITAREA BATERIEI

Procedură:

1. Curățați robotul de tuns iarba (a se vedea Secț. 5.3).
2. Depozitați robotul de tuns iarba în poziție orizontală, într-un loc uscat și ferit de îngheț, asigurându-vă că este oprit și că cheia de siguranță este scoasă din robotul de tuns iarba.
3. Deconectați stația de referință prin satelit (dacă este prezentă) de la rețeaua electrică.

OBSERVAȚIE: Dacă doriți să îndepărtați stația de referință prin satelit din locul de instalare pe perioada iernii, este necesar ca, la remontare, poziția acesteia să rămână exact aceeași. Dacă a fost instalată o stație de referință prin satelit și aceasta este mutată, este necesar să efectuați din nou programarea limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor de evitat prin intermediul aplicației.

5.5 ÎNLOCUIREA BATERIILOR

Durata de viață a bateriilor depinde de durata sezonului de tăiere și de numărul de ore de utilizare zilnică robotului de tuns iarba. Un sezon de tăiere lung sau multe ore de utilizare determină o înlocuire mai frecventă a bateriei. Înlocuirea bateriei este responsabilitatea exclusivă a PERSONALULUI DE ASISTENȚĂ TEHNICĂ STIGA. Dacă este necesară înlocuirea bateriilor, contactați un centru de service sau vânzătorul de la care ați achiziționat aparatul.

OBSERVAȚIE: Bateriile robotului de tuns iarba sunt elemente consumabile, iar capacitatea lor de încărcare scade în timp, reducând autonomia de lucru a robotului de tuns iarba, fără a-i compromite însă funcționarea.

6. TRANSPORTUL, DEPOZITAREA ȘI ELIMINAREA

6.1 TRANSPORT



OBLIGAȚIE:
Robotul de tuns iarba trebuie să fie oprit în siguranță înainte de a fi ridicat sau transportat.



ATENȚIE:
Asigurați-vă că pe gazon nu există jucării, unelte, crengi, haine sau alte obiecte care ar putea deteriora echipamentul.

OBSERVAȚIE: Vă recomandăm să utilizați ambalajul original pentru transportul pe distanțe lungi.

Procedură:
Când deplasați manual mașina, trebuie să procedați astfel:
1. Opriți robotul de tuns iarba în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8).
2. Curățați robotul de tuns iarba (a se vedea Secț. 5.3.1).
3. Ridicați ansamblul dispozitivelor de tăiere până în punctul maxim.
4. Opriți mașina scoțând cheia de contact.
5. Asigurați-vă că vă aflați pe teren plan.
6. Decuplați tracțiunea, cu referire la secțiunea 2.9 (Fig. 1.L).
7. Pentru deplasarea mașinii, folosiți mânerele posterioare de prindere (Fig. 14).



AVERTIZARE:
Nu folosiți aceste puncte pentru a ridica mașina.

Când transportați mașina cu un autovehicul sau o remorcă, trebuie să procedați astfel:
1. Folosiți rampe de acces cu o lățime, lungime și rezistență corespunzătoare greutății și dimensiunilor mașinii.
2. Ridicați discul de tăiere la înălțimea maximă de tăiere prin aplicație.
3. După încărcare, opriți mașina scoțând cheia.
4. Asigurați mașina pe vehicul folosind cele două puncte de fixare din partea frontală și cele două din partea posterioară (Fig. 13). Nu fixați mașina de elemente care pot fi deteriorate.

INSTRUCȚIUNE DE SIGURANȚĂ:
Dacă considerați că nu veți reuși să manipulați și să transportați mașina în siguranță, contactați un centru de service.

6.2 DEPOZITARE

Robotul de tuns iarba trebuie depozitat în poziție orizontală, cu cheia de siguranță scoasă, într-un loc uscat și ferit de îngheț, după efectuarea curățării și a încărcării bateriei pentru iarnă. În timpul perioadelor lungi de neutilizare, deconectați stația de referință prin satelit (dacă este prezentă) de la rețeaua electrică.

Dacă mașina trebuie depozitată o perioadă mai mare de 30 de zile:
- lăsați mașina să se răcească.
- scoateți bateriile și păstrați-le într-un loc răcoros și uscat.
- curățați temeinic mașina.
- asigurați-vă că mașina nu prezintă deteriorări.

Dacă este cazul, contactați centrul de asistență autorizat.

La repunerea în funcțiune a mașinii:
- Pregătiți mașina conform indicațiilor din Capitolul 4.2.

6.3 ELIMINARE

Procedură:
1. Eliminați ambalajul produsului într-un mod sustenabil în recipientele de colectare desemnate sau la punctele de colectare autorizate.
2. Eliminați robotul de tuns iarba în conformitate cu cerințele reglementărilor locale.
3. Contactați unitățile corespunzătoare pentru reciclare și eliminare, deoarece robotul de tuns iarba este un deșeu clasificat DEEE (Deșeuri de Echipamente Electrice și Electronice).
4. Eliminați bateriile vechi sau uzate într-un mod sustenabil în containerele de colectare sau la punctele de colectare autorizate.

7. REMEDIEREA PROBLEMELOR

AVERTIZARE:
Opriți mașina de tuns iarba robotizată și readuceți-o în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8).

Mai jos este prezentată o listă a posibilelor defecțiuni care ar putea apărea în timpul funcționării.

OBSERVAȚIE: Sugestii suplimentare și proceduri pentru remedierea problemelor sunt disponibile în aplicația Stiga.GO.

PROBLEMĂ	CAUZE	REMEDII
Vibrații anormale. Robotul de tuns iarba este zgomotos.	Dispozitiv de tăiere deteriorat	Înlocuiți componentele deteriorate (a se vedea Secț. 5.1).
	Dispozitiv de tăiere blocat de resturi (benzi, frânghii, fragmente de plastic etc.).	Opriți robotul de tuns iarba în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8). Deblocați dispozitivul de tăiere.
	Robotul de tuns iarba a pornit în prezența unor obstacole neprevăzute (crengi căzute, obiecte uitate etc.).	Opriți robotul de tuns iarba în condiții de siguranță (a se vedea Secț. 2.8). Îndepărtați obstacolele și reporniți robotul de tuns iarba.
	Motor electric defect.	Înlocuiți motorul, contactați un centru de service.
	Iarbă excesiv de înaltă.	Reglați înălțimea de tăiere (a se vedea Secț. 4.7).
Pictograma de avertizare se aprinde pe tastatură.	Indică condițiile de Anomalie/ Defecțiune.	Verificați aplicația pentru mai multe informații.

PROBLEMĂ	CAUZE	REMEDII
Robotul de tuns iarba se oprește temporar în zona de lucru.	Semnal GPS slab	Dacă problema persistă, contactați un centru de servicii.
Zona de lucru nu este rasă complet.	Dispozitiv de tăiere cu ancrasări și/ sau reziduuri.	Opriți robotul în condiții de siguranță (a se vedea secț. 2.8). Curățați dispozitivul de tăiere.
	Suprafața zonei de lucru este excesivă în raport cu capacitatea robotului de tuns iarba.	Reduceți raza de lucru (a se vedea Date tehnice cap. 8).
	Bateriile se apropie de sfârșitul ciclului lor de viață.	Înlocuiți bateriile cu piese de schimb originale (a se vedea Secț. 5.5).
	Bateriile nu sunt complet încărcate.	Curățați și îndepărtați orice oxidare de pe punctele de contact (a se vedea Secț. 5.3). Încărcați bateriile.

8. DATE TEHNICE

SPECIFICAȚII	model SRHB01 (consultați eticheta produsului)	
Dimensiuni (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot fără disc de tăiere	
	1012 x 725 x 2300 robot cu disc de tăiere	
Greutatea robotului de tuns iarba [kg]	330 (luând în considerare 6 baterii și discul de tăiere)	
Înălțime de tăiere (Min–Max) [mm]	20 - 95	
Viteză de tăiere [rpm]	3800	
Viteză de deplasare [km/h]	5	
Panta maximă	27%	
Panta maximă de-a lungul perimetrului	20%	
Tipul de sistem de tăiere	3 lame de tăiere	
Nivelul puterii sonore măsurate [dB (A)]	98.68	
Incertitudinea emisiilor de zgomot [dB (A)]	0.83	
Nivelul puterii sonore garantate [dB (A)]	100	
Codul dispozitivului de tăiere	182004385/0	
Clasificare IP a robotului de tuns iarba	IP64	
Temperatura ambiantă pentru funcționarea robotului de tuns iarba [°C]	0 ÷ 50	
Model de baterie	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Battery Cod piesă: 382033301/1 (279000004/ST1) Topologie celulară: 14S8P	
Încărcător baterii Model: 18 A - Ștecăr tip UE Cod piesă:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Intrare)	100-240 VAC
	V (Ieșire)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Durata maximă de încărcare (o baterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Durata maximă de încărcare (două baterii)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Încărcător baterii Model: 18 A - Ștecăr tip UK Cod piesă:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Intrare)	100-240 VAC
	V (Ieșire)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Durata maximă de încărcare (o baterie)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Durata maximă de încărcare (două baterii)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECIFICAȚII	model SRHB01 (consultați eticheta produsului)	
Încărcător baterii Model: 30 A - Ștecăr tip UE Cod piesă:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Intrare)	200-240 VAC
	V (Ieșire)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Durata maximă de încărcare (o baterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Durata maximă de încărcare (două baterii)	h (@ V)	~ 3 (220)
Încărcător baterii Model: 30 A - Ștecăr tip UK Cod piesă:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Intrare)	200-240 VAC
	V (Ieșire)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Durata maximă de încărcare (o baterie)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Durata maximă de încărcare (două baterii)	h (@ V)	~ 3 (220)
Conectivitate	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tehnologia de navigație	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFICAȚII	model SRHB01
Clasa de putere Module RF	Bluetooth LE Putere de ieșire - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Clasa 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Clasa 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Clasa E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Clasa E2 - 26 dBm; 4G - Clasa 3 - 23dBm
Gama de frecvență - Bluetooth®	Bluetooth LE - Interval de frecvență 2400 - 2483,5 MHz
Gama de frecvență - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Gama de frecvență - 4G	Banda 1 (2100 MHz); Banda 2 (1900 MHz); Banda 3 (1800 MHz); Banda 4 (2100 MHz); Banda 5 (850 MHz); Banda 7 (2600 MHz); Banda 8 (900 MHz); Banda 12 (700 MHz); Banda 13 (750 MHz); Banda 17 (700 MHz); Banda 18 (850 MHz); Banda 19 (850 MHz); Banda 20 (800 MHz); Banda 26 (850 MHz); Banda 28 (800 MHz); Banda 34 (2000 MHz); Banda 38 (2500 MHz); Banda 39 (1900 MHz); Banda 40 (2300 MHz); Banda 41 (2500 MHz); Banda 66 (2100 MHz).
Gama de frecvență - Wi-Fi	Wi-Fi - Interval de frecvență 2412 - 2484 MHz Putere maximă de transmisie < 20 dBm

Marca verbală și sigla Bluetooth® sunt mărci comerciale înregistrate deținute de Bluetooth SIG, inc., iar orice utilizare a acestor mărci de către STIGA se face sub licență.

9. ACCESORII LA CERERE

OBSERVAȚIE: următoarele accesorii nu pot fi utilizate în modul de funcționare autonom. Acestea trebuie utilizate doar cu telecomandă.

1	Remorcă	✓
2	Colector de frunze și iarbă	✓
3	Distribuitor de îngrășământ	✓
4	Rulou din plastic	✓
5	Codul ansamblului dispozitivului electric de tăiere (deck)	110CE E QF

10.GARANȚIE

10.1 ACOPERIREA GARANȚIEI

Garanția acoperă toate defectele de fabricație și de calitate a materialelor care au fost constatate în timpul perioadei de garanție de către revânzător sau de un centru specializat.
Aplicarea garanției se limitează la repararea sau la înlocuirea componentei defecte.
Se recomandă să duceți mașina o dată pe an la un atelier autorizat pentru întreținerea, asistența și controlul dispozitivelor de siguranță.
Aplicarea garanției depinde de întreținerea periodică a mașinii.

Garanția nu acoperă daunele cauzate de:

- Neînsușirea instrucțiunilor din documentele însoțitoare (Manuale de instrucțiuni).
- Neatenție, neglijență.
- Cauze externe (fulgerări, șocuri, prezență de corpuri străine înăuntrul mașinii) sau accidente.
- Utilizare și montare necorespunzătoare sau nepermise de către fabricant.
- O întreținere incorectă.
- Modificarea mașinii.
- Utilizarea unor piese de schimb neoriginale (piese adaptabile).
- Utilizarea de accesorii care nu sunt furnizate sau care nu sunt aprobate de producător (de ex., dispozitive de tăiere).

Garanția nu acoperă:

- Lucrările de întreținere (descrise în manualul de instrucțiuni).
- Uzura normală a consumabilelor, cum ar fi dispozitivele de tăiere și roțile.
- Uzura normală.
- Deteriorarea estetică a mașinii datorate utilizării.
- Suporturile dispozitivelor de tăiere.
- Deteriorări rezultate în urma unei instalări neconforme cu manualul de utilizare.
- Pagubele rezultate din planificarea incorectă a limitelor virtuale, a rutelor de transfer și a zonelor care trebuie evitate.
- Deteriorări cauzate de infiltrații de apă ca urmare a utilizării unui dispozitiv de spălare la presiune înaltă sau a scufundării în apă, de exemplu, atunci când se formează bălți de apă în urma unei ploi abundente.
- Deteriorări cauzate de depozitarea incorectă sau de utilizarea necorespunzătoare a bateriei.
- Deteriorări cauzate de utilizarea unor baterii care nu sunt originale.
- Orice cheltuieli suplimentare care pot apărea în legătură cu reparația în garanție, cum ar fi, de exemplu, transferul mașinii către utilizator, transportul mașinii la vânzător, închirierea de echipamente sau apelarea la companii externe pentru toate lucrările de întreținere a grădinii în timp ce mașina este oprită.

Utilizatorul este protejat de legile din țara sa. Drepturile utilizatorului prevăzute de legile din țara sa nu sunt în niciun fel limitate de această garanție.

11.MĂRCI COMERCIALE ȘI LICENȚE

Marca textuală și logoul Bluetooth® sunt mărci comerciale înregistrate deținute de Bluetooth SIG, inc. și orice utilizare a acestor mărci de către STIGA se face sub licență.

RU

ВНИМАНИЕ!: ПРЕЖДЕ ЧЕМ ПОЛЬЗОВАТЬСЯ МАШИНОЙ, ВНИМАТЕЛЬНО ПРОЧТИТЕ ДАННОЕ РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ. Сохраните его для будущего использования.

ОГЛАВЛЕНИЕ

1. ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ 2
   - 1.1 Общие правила техники безопасности при работе с электрооборудованием 2
   - 1.2 Указания по безопасности 4
   - 1.3 Правила безопасной эксплуатации 6
2. ВВЕДЕНИЕ 7
   - 2.1 Общее введение 7
   - 2.2 Описание изделия 8
   - 2.3 Компоненты машины 8
   - 2.4 Распаковка 9
   - 2.5 Монтаж принадлежностей 9
   - 2.6 Монтаж фронтальных навесных орудий 9
   - 2.7 Символы и ярлыки (Рис. 13) 9
   - 2.8 Безопасная остановка и выключение робота-газонокосилки 11
   - 2.9 Рычаг включения / выключения привода 11
3. УСТАНОВКА 12
   - 3.1 Проверка соответствия требованиям для установки 12
   - 3.2 Критерии по очерчиванию границ рабочих зон и переходов 13
   - 3.3 Установка комплектующих 15
   - 3.4 Установка опорной спутниковой станции (если это необходимо) 15
   - 3.5 Первый запуск робота-газонокосилки 18
4. ПРИНЦИП РАБОТЫ 24
   - 4.1 Компоненты для ввода в эксплуатацию 24
   - 4.2 Проверка защиты перед запуском робота-газонокосилки 24
   - 4.3 Работа робота-газонокосилки в ручном режиме 24
   - 4.4 Описание органов управления робота-газонокосилки 25
   - 4.5 Зарядка батареи 27
   - 4.6 Установка и извлечение батарей из машины 29
   - 4.7 Регулировка высоты стрижки 29
   - 4.8 Модуль камеры, модуль лидарных датчиков и модуль ультразвуковых датчиков 29
   - 4.9 Работа опорной спутниковой станции - световой индикатор состояния (при наличии) 30
5. ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ 30
   - 5.1 Плановое техническое обслуживание 31
   - 5.2 Обслуживание режущего приспособления 32
   - 5.3 Очистка 32
   - 5.4 Подготовка к зиме и хранение батареи 33
   - 5.5 Замена батарей 34
6. ТРАНСПОРТИРОВКА, ХРАНЕНИЕ И УТИЛИЗАЦИЯ 34
   - 6.1 Транспортировка 34
   - 6.2 Хранение 35
   - 6.3 Утилизация 35
7. УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ 35
8. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ 36
9. ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ ПО ТРЕБОВАНИЮ 37
10. ГАРАНТИЯ 38
    - 10.1 Условия гарантии 38
11. ТОВАРНЫЕ ЗНАКИ И ЛИЦЕНЗИИ 38

ПРИМЕЧАНИЕ: инструкции, приведенные в данном руководстве, относятся к автономному роботу в конфигурации газонокосилки. Если не указано иное, рисунки относятся к модели SRHB01.

1. ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Внимательно прочитайте настоящее руководство перед использованием машины и сохраните его на будущее.

1.1 ОБЩИЕ ПРАВИЛА ТЕХНИКИ БЕЗОПАСНОСТИ ПРИ РАБОТЕ С ЭЛЕКТРООБОРУДОВАНИЕМ

Прочтите все предупреждения по технике безопасности, все указания, ознакомьтесь со всеми иллюстрациями и спецификациями, поставляемыми с машиной. *Несоблюдение нижеприведенных рекомендаций может привести к электрическим ударам, пожарам и/или нанесению серьезного ущерба.*

Храните все описания мер предосторожности и рекомендации для использования в будущем.

Термин «электрическое оборудование», встречающийся в описании мер предосторожности, относится к Вашему электрическому устройству, питающемуся от электросети (с кабелем) или работающему от батареи (без кабеля).

1) Безопасность рабочей зоны

a) **Рабочая зона должна быть чистой и хорошо освещенной.** *На участках, где царит беспорядок, а также при отсутствии надлежащего освещения повышается риск несчастных случаев.*
b) **Не используйте электрооборудование во взрывоопасной среде, например, поблизости от горючих жидкостей, газа или пыли.** *Электрооборудование генерирует искры, которые могут привести к возгоранию пыли или паров.*
c) **Дети и посторонние лица должны находиться на расстоянии от работающего электрооборудования.** *Если вы отвлечетесь. то можете потерять контроль над оборудованием.*

2) Электрическая безопасность

a) **Вилка кабеля зарядного устройства должна быть совместимой с розеткой. Никогда не вносите каких-либо изменений в конструкцию вилки. Не используйте адаптеры с заземленным кабелем зарядного устройства.** *Немодифицированные вилки, совместимые с розеткой, снижают риск электрического удара.*
b) **Избегайте соприкосновения тела с такими заземленными поверхностями, как трубы, радиаторы, кухонные плиты, холодильники.** *Риск электрического удара повышается при соприкосновении тела с заземлением.*
c) **Не оставляйте электрооборудование под дождем или в мокрой среде.** *Вода, проникающая внутрь электрооборудования, повышает риск электрического удара.*
d) **Не используйте кабель ненадлежащим образом. Не используйте кабель для перемещения электрооборудования, не тяните его за кабель, в том числе для того, чтобы извлечь вилку из розетки. Держите кабель вдали от источников тепла, масла, острых углов или подвижных частей.** *Поврежденный или запутанный кабель повышает риск электрического удара.*
e) **Во время использования электрооборудования вне помещения используйте кабель-удлинитель, подходящий для использования на улице.** *Использование кабеля-удлинителя, подходящего для использования на улице, снижает риск электрического удара.*
f) **Если нельзя избежать использования электрооборудования во влажной среде, используйте розетку с предохранительным дифференциальным выключателем (RCD).** *Использование Устройства защитного отключения RCD снижает риск электрического удара.*

3) Личная безопасность

a) **Будьте внимательны, следите за своими действиями и ведите себя разумно во время использования электрооборудования. Не используйте электрооборудование, если вы устали или находитесь под воздействием наркотических веществ, алкоголя или лекарств.** *Даже небольшая невнимательность во время использования электрооборудования может привести к серьезным травмам.*
b) **Используйте средства индивидуальной защиты (СИЗ). Всегда надевайте защитные очки.** *Использование таких средств защиты, как пылезащитные маски, обувь с нескользящей подошвой, каски и наушники, снижает риск травм.*

c) **Избегайте самопроизвольного запуска. Удостоверьтесь, что выключатель находится в положении "OFF" ("ВЫКЛ"), прежде чем вставить вилку в розетку, обхватить или переместить электрооборудование.** *Перемещение электрооборудования, при котором палец находится на выключателе, а также его подключение к розетке, когда выключатель находится в положении "ON" ("ВКЛ"), повышает риск несчастного случая.*

d) **Перед включением электрооборудования уберите все ключи и регулировочные инструменты.** *Ключ или инструмент при соприкосновении с вращающимся узлом электрооборудования может вызвать серьезные травмы.*

e) **Не высовываться. Всегда прочно опирайтесь на опорную поверхность и сохраняйте надлежащее равновесие.** *Это позволит лучше контролировать электрооборудование в непредвиденных ситуациях.*

f) **Одевайтесь надлежащим образом. Не надевайте широкую одежду и украшения. Волосы и одежда не должны находиться поблизости от подвижных узлов.** *Широкая одежда, украшения или длинные волосы могут застрять в подвижных узлах.*

g) **При наличии устройств, которые должны быть подключены к установкам вытяжки и сбора пыли, удостоверьтесь, что они подключены и используются надлежащим образом.** *Применение этих устройств может снизить риски, связанные с пылью.*

h) **Никогда не позволяйте себе расслабляться даже если вы хорошо ознакомились с работой электрооборудования в процессе его регулярной эксплуатации, и всегда соблюдайте правила техники безопасности при использовании электрооборудования.** *Небрежное действие может за доли секунды привести к серьезным травмам.*

4) Эксплуатация и защита электрооборудования

a) **Не перегружайте электрооборудование. Используйте подходящее электрооборудование для конкретного вида работ.** *Правильно выбранное электрооборудование выполнит работу лучше и безопаснее, со скоростью, для которой оно было разработано.*

b) **Не используйте электрооборудование, если выключатель не в состоянии включить или выключить его.** *Электрооборудование, которое нельзя запустить при помощи 'выключателя, является опасным и нуждается в ремонте.*

c) **Перед выполнением любых регулировок, заменой принадлежностей или постановкой электрооборудования на хранение отсоедините вилку от источника питания и/или извлеките батарею.** *Эти профилактические меры предосторожности снижают риск самопроизвольного запуска электрооборудования.*

d) **Храните неиспользуемое электрооборудование вне досягаемости детей и не позволяйте его использовать людям, которые не умеют им управлять и не ознакомились с настоящими указаниями.** *Электрооборудование может стать источником опасности в руках неумелого пользователя.*

e) **Проводите техническое обслуживание электрооборудования и его принадлежностей. Проверяйте соосность расположения подвижных узлов и свободу их перемещения, а также отсутствие поломок и других обстоятельств, которые могут повлиять на работу электрооборудования. При наличии повреждений необходимо отремонтировать электрооборудование, прежде чем использовать его.** *Многие несчастные случаи были вызваны недостаточным обслуживанием.*

f) **Режущие органы должны быть заточены и чисты.** *Надлежащее обслуживание режущих органов, хорошая заточка режущих кромок предотвращают их заедание и облегчают контроль над ними.*

g) **Используйте электрооборудование и соответствующие дополнительные приспособления в соответствии с предоставленными указаниями, учитывая условия и тип выполняемой работы.** *Использование электрооборудования для целей, отличных от предусмотренной, может привести к опасной ситуации.*

h) **Поддерживайте рукоятки и опорные точки в сухом, чистом состоянии, без следов масла или смазки.** *Скользкие рукоятки и опорные точки не позволяют безопасно перемещать оборудование и управлять им в непредвиденных ситуациях.*

5) Использование и уход за аккумуляторным оборудованием

a) **Для зарядки батареи используйте только зарядные устройства, рекомендованные изготовителем.** *Зарядное устройство, подходящее для одного типа аккумуляторных батарей, может создать риск возгорания, поражения электрическим током, перегрева или утечки коррозионной жидкости из аккумуляторной батареи при его использовании с другим типом аккумуляторных батарей.*

b) **Используйте только определенные батареи, предусмотренные для вашего электрооборудования.** *Использование любой другой группы батарей может вызвать риск травм и пожаров.*

c) **Когда батарейный блок не используется, необходимо держать его на расстоянии от других металлических предметов, например, канцелярских скрепок, монет, ключей, гвоздей, винтов и других маленьких металлических предметов, которые могут вызвать короткое замыкание контактов.** *Короткое замыкание электрической цепи между контактами батареи может вызвать возгорание или пожар.*

d) **Батарея в плохом состоянии может протекать. Избегать контакта с жидкостью. Если она случайно на Вас попала, смойте ее водой. В случае попадания жидкости в глаза обратитесь за медицинской помощью.** *Жидкость, вытекшая из батареи, может вызвать раздражение или ожог на коже.*

e) **Не пользуйтесь поврежденными или модифицированными батареями и электрооборудованием.** *Поврежденные или модифицированные батареи могут вести себя непредсказуемо, что может привести к пожару, взрыву или риску травм.*

f) **Не подвергайте батарейный блок или электрооборудование воздействию пламени или слишком высокой температуры.** *Воздействие огня или температуры выше 130°C может вызвать взрыв.*

g) **Соблюдайте все указания по подзарядке и заряжайте батарею или электрооборудование в условиях соблюдения диапазона температур, указанного в руководстве.** *Неправильное выполнение зарядки или температура зарядки, выходящая за пределы указанного интервала, могут повредить батарею и повысить риск пожара.*

6) Техническая поддержка

a) **Ремонт электрооборудования должен выполнять квалифицированный персонал с использованием исключительно оригинальных запасных частей.** *Это позволяет сохранить уровень безопасности электрооборудования.*

b) **Не ремонтируйте батарею.** *Ремонтные работы должен выполнять производитель или специализированный сервисный центр.*

1.2 УКАЗАНИЯ ПО БЕЗОПАСНОСТИ

При разработке оборудования особое внимание уделялось аспектам, которые могут стать источником риска для безопасности и здоровья людей. Цель этой информации - привлечь внимание пользователей к предотвращению любых рисков, избегая поведения, которое не соответствует приведенным здесь рекомендациям.



ОПАСНОСТЬ:
Перед использованием робота-газонокосилки необходимо ознакомиться со всей информацией, содержащейся в настоящем документе.



ОПАСНОСТЬ:
Данный робот-газонокосилка не предназначен для использования детьми и людьми с ограниченными физическими, сенсорными или умственными способностями, а также людьми без опыта и знаний.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Перед выполнением любой регулировки или обслуживания отключите машину от источника электропитания и активируйте защитное устройство.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Не используйте робот-газонокосилку с поврежденным кабелем питания трансформатора. Поврежденный кабель может привести к соприкосновению с частями, находящимися под напряжением. Замену кабеля питания должны осуществлять изготовитель, сервисный центр изготовителя или другой квалифицированный специалист, для предотвращения возможного риска.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Используйте исключительно зарядное устройство и блок питания, поставленные изготовителем. Использование неподходящих зарядного устройства и блока питания может привести к поражению электрическим током и/или перегреву.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
В случае протекания электролита загрязненные компоненты необходимо промыть водой/нейтрализатором.
Избегайте непосредственного контакта с электролитом.
В случае попадания жидкости в глаза обратитесь за медицинской помощью.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Во время работы робота-газонокосилки убедитесь, что в рабочей зоне нет людей, особенно детей, и/или домашних животных. В противном случае запрограммируйте работу робота-газонокосилки на часы, когда в рабочей зоне нет людей.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Рабочая зона и в целом зоны, по которым может перемещаться робот-газонокосилка, должны быть ограничены непреодолимым физическим барьером.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Рабочая зона и маршруты перемещения машины должны быть заданы таким образом, чтобы исключить их пролегание через общественные места, во избежание нанесения ущерба людям, имуществу, а также аварий.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
По соображениям безопасности опорную спутниковую станцию нельзя перемещать после того, как будут запрограммированы виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать. В противном случае робот-газонокосилка может выйти за пределы запрограммированной рабочей зоны. При изменении положения опорной станции требуется перепрограммирование.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не прикасайтесь к режущему инструменту во время регулировки высоты стрижки.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
В целях собственной безопасности и во избежание нанесения ущерба людям, животным или имуществу оператор должен сначала ознакомиться с зоной, в которой предполагается вручную управлять роботом-газонокосилкой (например, на этапе его установки). Во время управления роботом соблюдайте осторожность, чтобы не упасть.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Используйте только оригинальные запчасти.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не модифицируйте, не повреждайте, не устраняйте и не отключайте установленные защитные устройства.



ВНИМАНИЕ:
Убедитесь, что на газоне нет игрушек, инструментов, веток, одежды и других предметов, которые могут повредить оборудование.



ЗАПРЕТ:
Не садитесь на робот-газонокосилку.



ЗАПРЕТ:
Никогда не поднимайте робот-газонокосилку во время работы, чтобы осмотреть нож или перенести машину. Не помещайте руки и ноги под оборудование.



ЗАПРЕТ:
Не используйте робот-газонокосилку во время работы дождевателя.



ЗАПРЕТ:
Не мойте робот-газонокосилку струей воды под высоким давлением и не погружайте его в воду частично или полностью.



ЗАПРЕТ:
Не используйте робот-газонокосилку, если его целостность нарушена. В случае повреждения замените соответствующие детали.



ЗАПРЕТ:
Категорически запрещается использовать и заряжать робот-газонокосилку в помещениях, где существует опасность взрыва и возгорания.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Осматривайте робот-газонокосилку через регулярные промежутки времени, чтобы убедиться в том, что ножи и режущий инструмент не изношены и не повреждены. Убедитесь в том, что робот-газонокосилка находится в хорошем рабочем состоянии.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Внимательно прочтите все руководство, уделяя особое внимание информации по безопасности, и убедитесь, что вы все поняли. Строго соблюдайте указания по эксплуатации, обслуживанию и ремонту.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Лица, выполняющие техническое обслуживание и ремонт, должны быть хорошо знакомы с характеристиками машины и со стандартами безопасности.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПЕРЧАТОК:
Используйте средства индивидуальной защиты, предусмотренные изготовителем, в частности, при работе с режущим инструментом используйте перчатки.

1.3 ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОЙ ЭКСПЛУАТАЦИИ

Обучение



Категорически запрещается использовать машину без установленных фронтальных навесных орудий.

a. Внимательно прочтите указания, ознакомьтесь с управлением и правильным использованием машины.
b. Никогда не позволяйте детям, людям с ограниченными физическими, сенсорными или умственными способностями, а также людям, не имеющим опыта и знаний, либо не ознакомившимся с настоящим руководством, использовать машину. Местные нормативные требования могут ограничивать возраст оператора.
c. Оператор или пользователь несет ответственность за несчастные случаи или опасные ситуации, в которых оказываются вовлечены третьи лица или чужое оборудование.

Подготовка

a. Убедитесь, что автоматическое ограждение по периметру правильно запрограммировано, согласно указаниям данного руководства.
b. Периодически осматривайте рабочую зону машины и удаляйте камни, палки, кабели и другие посторонние предметы, которые могут помешать работе.
c. Периодически проводите визуальный осмотр ножей, болтов ножей и режущего инструмента, чтобы убедиться, что они не изношены и не повреждены. Заменяйте изношенные или поврежденные ножи и болты попарно, чтобы сохранить балансировку машины.
d. По периметру рабочей зоны машины должны быть размещены предупреждающие знаки, если она используется в общественных или открытых для публики местах. Знаки должны содержать следующую информацию: «Внимание! Автоматическая газонокосилка! Не приближайтесь к машине! Следите за детьми!»

1.3.1 Принцип работы

Общие сведения

a. Не используйте машину с неисправными ограждениями или отсутствующими предохранительными устройствами, например, без защиты.
b. Не приближайте руки и ноги к вращающимся частям и не помещайте их под ними. Всегда держитесь на расстоянии от разгрузочного отверстия.
c. Не прикасайтесь к подвижным узлам машины, пока они полностью не остановятся.
d. Во время работы машины всегда надевайте прочную обувь и длинные брюки.
e. Никогда не поднимайте и не транспортируйте машину с включенным электродвигателем.

f. Снимайте отключающее устройство:
- Перед устранением засора;
- До того, как приступить к проверке, чистке или обслуживанию машины;
- Чтобы проверить машину на наличие повреждений после удара о посторонний предмет;
- Чтобы осмотреть машину на наличие повреждений перед повторным запуском, если машина начинает аномально вибрировать.

g. Не оставляйте работающую машину без присмотра в присутствии домашних животных, детей или других людей.

Техобслуживание и хранение

a. Плотно затяните все гайки, болты и винты для безопасной работы машины.
b. Часто проверяйте робот-газонокосилку на предмет износа или ухудшения состояния.
c. В целях безопасности необходимо заменять изношенные или поврежденные детали.
d. Убедитесь, что ножи заменяются исключительно на подходящие запчасти.
e. Убедитесь, что аккумуляторные батареи заряжаются с помощью подходящего зарядного устройства, рекомендованного изготовителем. Неправильное использование может вызвать электрические удары, перегрев или утечку едкой жидкости из аккумуляторной батареи.
f. В случае утечки электролита промойте водой/нейтрализующим средством и обратитесь за медицинской помощью в случае его попадания в глаза.
g. Техническое обслуживание машины должно проводиться в соответствии с указаниями изготовителя.

Остаточные риски

- Несмотря на то, что изделие соответствует всем требованиям безопасности, могут возникнуть дополнительные риски из-за неправильной установки и/или непредвиденных обстоятельств. Поэтому в пределах рабочей зоны изделия не должно быть предметов, людей и животных, а также необходимо предупредить о возможной опасности всех лиц, которые могут иметь доступ в рабочую зону, даже иногда.
- Опасность отбрасывания предметов в сторону людей, животных и имущества. Во время работы держитесь на безопасном расстоянии не менее 8 метров от машины.
- При грозе с риском попадания молнии и вообще в преддверии плохих погодных условий рекомендуется не использовать изделие и отключить все периферийные устройства от электросети. Для того чтобы использовать изделие, снова подключите периферийные устройства к электросети в соответствии с указаниями, приведенными в руководстве.

2. ВВЕДЕНИЕ

2.1 ОБЩЕЕ ВВЕДЕНИЕ

2.1.1 Предназначение руководства

ПРИМЕЧАНИЕ: Настоящее руководство подлежит периодическому обновлению и пересмотру. Перед использованием машины убедитесь, что вы скачали последнюю доступную версию.

Настоящее руководство является неотъемлемой частью оборудования и содержит информацию по его эксплуатации.
Храните данное руководство на протяжении всего срока службы оборудования, чтобы оно всегда было под рукой в случае необходимости.
Целевой аудиторией руководства является пользователь оборудования, который должен внимательно прочитать содержащуюся в нем информацию и неукоснительно руководствоваться ей для обеспечения безопасности людей и во избежание повреждений.
Для выделения важной информации использовались приведенные ниже символы.



ОПАСНОСТЬ / ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ / ВНИМАНИЕ:
Пиктограммы в желтом треугольнике с черной рамкой указывают на опасность / предупреждение / внимание.



ЗАПРЕТ:
Пиктограммы в белом круге с красной рамкой, перечеркнутом красной линией, указывают на запрет.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Пиктограммы в круге на голубом фоне обозначают обязывающие знаки.

ПРИМЕЧАНИЕ: Текст, представленный в данном формате, содержит особо важную техническую информацию, которую нельзя упускать из виду.

2.2 ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

Робот-газонокосилка (Рис. 1 и 2) был разработан и изготовлен для автоматической стрижки травы в садах и на газонах в любое время дня и ночи.
В зависимости от характеристик газона, робот-газонокосилку можно программировать для работы на нескольких участках, границы которых очерчены виртуально. Данные участки сообщаются друг с другом посредством виртуально обозначенных переходов.
Во время работы робот-газонокосилка косит траву на участке, обозначенном виртуальной границей (Рис. 7.A). Когда робот-газонокосилка приближается к виртуальной границе (Рис. 7.A) или встречает препятствие (Рис. 7.B), он меняет траекторию в соответствии с выбранным режимом перемещения.
Робот-газонокосилка выполняет автоматическое и полное выкашивание очерченного газона.
Использование специального дополнительного оборудования, предусмотренного изготовителем в качестве оригинальной оснастки или приобретаемого отдельно, позволяет выполнять эту работу в различных режимах, описанных в данном руководстве или в инструкциях к отдельным дополнительным устройствам.
Изделие использует спутниковый сигнал и получает спутниковые корректирующие данные через облачный сервис STIGA. В основе технологии работы робота-газонокосилки лежит обмен данными между облачным сервисом STIGA и непосредственно роботом. Для использования изделия также требуется мобильное устройство (смартфон/планшет), за исключением ручного режима стрижки и использования принадлежностей, для чего необходим пульт дистанционного управления (код 2RR001004/ST1), поставляемый в качестве дополнительного оборудования и состоящий из передатчика и приемника.
Робот-газонокосилка оснащен модулем с камерой, лидарами и ультразвуковыми датчиками, предназначенными для обнаружения потенциальных препятствий в рабочей зоне и повышения эффективности перемещения.
Любое другое использование может стать источником опасности и причинить ущерб людям и/или имуществу. К случаям неправильного использования относятся (в качестве примеров, но не ограничиваясь ими): перевозка на машине людей, детей или животных; передвижение с использованием машины как средства перевозки; использование машины для буксировки или толкания грузов без применения специального крюка для буксировки; использование машины для стрижки нетравянистой растительности, если это не выполняется с применением предусмотренных и рекомендуемых специальных насадок.

ПРИМЕЧАНИЕ: наличие подключения к сети сотовой связи в месте установки является обязательным для обеспечения работы робота-газонокосилки. Заранее проверьте покрытие сети сотовой связи на сайте stiga.com или через приложение. Оператор сотовой связи может измениться в любое время в зависимости от коммерческих соглашений.

ПРИМЕЧАНИЕ: Для работы робот-газонокосилка получает спутниковые корректирующие данные, которые передаются через облачный сервис STIGA. Сигнал спутниковой коррекции доступен во многих странах. Перед установкой необходимо убедиться в доступности сигнала спутниковой коррекции в месте монтажа. Это можно проверить на сайте stiga.com или через мобильное приложение. Если сигнал спутниковой коррекции недоступен в месте установки, следует установить опорную спутниковую станцию, доступную в качестве дополнительной принадлежности.

2.3 КОМПОНЕНТЫ МАШИНЫ

a. Приводные колеса (Рис. 1.G)
b. Поворотные колеса (Рис. 1.H)
c. Консоль (панель управления) (Рис. 2.D)
d. Крышка аккумуляторного отсека (Рис. 1.F)
e. Батареи (Рис. 2.B)
f. Быстросъемное устройство для навесных орудий (Рис. 1.E)

g. Силовые разъемы 56 В (Рис. 1.C)
h. Низковольтные разъемы 12 В (Рис. 1.D)
i. Режущий узел (Рис. 1.A)
j. Режущие приспособления (ножи) (Рис. 1.B)
k. Двигатель ножей (Рис. 2.A)
l. Привод (Рис. 1.I)
m. Пульт дистанционного управления (Рис. 4.D) (дополнительное оборудование - не входит в комплект)
n. Световой индикатор (Рис. 2.C)
o. Лидары (Рис. 2.G)
p. Ультразвуковые датчики (Рис. 2.H)
q. Камера (Рис. 2.F)
r. Кнопка STOP (Рис. 2.E)
s. Фары (Рис. 1.M)
t. Разъем для зарядки (Рис. 1.N)
u. Буксирный крюк (Рис. 2.I)

2.4 РАСПАКОВКА

Ниже приведены все шаги для правильной распаковки:
1. Откройте коробку с роботом-газонокосилкой;
2. Извлеките принадлежности;
3. Извлеките робот-газонокосилку.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Убедитесь, что вы удалили весь упаковочный материал с робота-газонокосилки перед его использованием.



ВНИМАНИЕ:
Во избежание травм и повреждений будьте осторожны при распаковке робота-газонокосилки, избегайте контакта с опасными элементами.

2.5 МОНТАЖ ПРИНАДЛЕЖНОСТЕЙ

См. отдельное руководство по монтажу, поставляемое вместе с каждой принадлежностью.

2.6 МОНТАЖ ФРОНТАЛЬНЫХ НАВЕСНЫХ ОРУДИЙ

См. инструкции по установке орудий (Рис. 15, Рис. 24).

ПРИМЕЧАНИЕ *См. руководство фронтальных навесных орудий.*

2.7 СИМВОЛЫ И ЯРЛЫКИ (РИС. 13)



ВНИМАНИЕ:
Прежде чем включить изделие, ознакомьтесь с руководством пользователя.



ВНИМАНИЕ:
Опасность отбрасывания предметов в человека.



ВНИМАНИЕ:
Во время работы держитесь на безопасном расстоянии не менее 8 метров от машины.



ВНИМАНИЕ:
Не располагайте руки и ноги рядом с отверстием режущего устройства или под ним.



ВНИМАНИЕ:
Держитесь на расстоянии от горячих поверхностей.



ВНИМАНИЕ:
Удалите отключающее устройство и прочитайте инструкции перед выполнением любых работ по техническому обслуживанию или ремонту.



Максимально допустимая масса буксируемого груза (100 кг) (Рис. 13.C).
Указывает максимальную массу груза, которую машина может буксировать.



ВНИМАНИЕ:
Риск сдавливания (Рис. 13.B).
Этикетка расположена рядом с быстросъемными креплениями для принадлежностей.



ВНИМАНИЕ:
Не залезайте на машину.



ЗАПРЕТ:
Убедитесь, что во время работы машины в рабочей зоне нет людей (особенно детей, пожилых людей или инвалидов) и домашних животных.
Когда машина работает, дети, домашние животные и посторонние должны находиться на безопасном расстоянии.



ЗАПРЕТ:
Не используйте очистители высокого давления для очистки или мойки машины.



Используйте оригинальный блок питания с характеристиками, указанными на заводской табличке.



Символ источника питания постоянного тока.

Степень защиты от проникновения твердых частиц и воды.

IPXX



Отходы электрического и электронного оборудования, которые должны быть доставлены в специальный пункт сбора для переработки и утилизации.



Гарантируемый уровень звуковой мощности



Использовать защитные очки



Использовать средства защиты органов слуха



Использовать защитные перчатки



Использовать защитную обувь

2.8 БЕЗОПАСНАЯ ОСТАНОВКА И ВЫКЛЮЧЕНИЕ РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Всегда выключайте робот-газонокосилку в условиях безопасности перед любой операцией по очистке, транспортировке или техническому обслуживанию.

Процедура:

1. Если машина находится в движении, она автоматически останавливает движение вперед и вращение ножей, если расстояние до препятствия становится менее 1,10 м. Если машина не остановится, нажмите кнопку аварийной остановки (Рис. 2.E).
2. Нажмите кнопку **“STOP”** (Рис. 3.D), чтобы безопасно остановить робот-газонокосилку, и откройте защитную крышку (Рис. 3.A).
3. Нажмите на кнопку выключения (Рис. 3.E) на несколько секунд и дождитесь, пока светодиодный индикатор на кнопке погаснет.
4. Только после того, как светодиодный индикатор погаснет (Рис. 3.E), извлеките ключ безопасности (Рис. 3.C), чтобы выключить робот-газонокосилку в условиях безопасности.
5. Закройте защитную крышку (Рис. 3.A).
6. Робот-газонокосилка останавливается или выключается в условиях безопасности.

2.9 РЫЧАГ ВКЛЮЧЕНИЯ / ВЫКЛЮЧЕНИЯ ПРИВОДА

Рычаг включения/выключения привода (Рис. 1.L) позволяет перемещать машину вручную, без включения.
Этот рычаг управления имеет два положения, обозначенные следующими символами:



1. **Привод включен: с помощью рычага в горизонтальном положении машину можно перемещать во включенном состоянии при работающих двигателях.**



2. **Привод выключен: когда рычаг находится в нижнем положении, машину можно перемещать вручную в выключенном состоянии.**



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не оставляйте машину без присмотра, когда рычаг находится в положении 2 (привод выключен).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Перемещайте машину вручную только на ровной поверхности.



РЕКОМЕНДАЦИЯ ПО ОБЕСПЕЧЕНИЮ БЕЗОПАСНОСТИ:
Рычаг включения/отключения никогда нельзя устанавливать в промежуточное положение. Это приводит к перегреву и повреждению привода.

3. УСТАНОВКА



ВНИМАНИЕ:
Не модифицируйте, не повреждайте, не устраняйте и не отключайте установленные защитные устройства.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Необходимо обеспечить розетку, соответствующую действующему законодательству страны эксплуатации изделия.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Поставляемая цепь должна быть защищена дифференциальным выключателем (УЗО) с током срабатывания не выше 30 мА.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Не подключайте блок питания к розетке, если вилка или кабель повреждены.
Не подключайте и не прикасайтесь к поврежденному кабелю, пока он не будет отключен от источника питания. Поврежденный кабель может привести к соприкосновению с частями, находящимися под напряжением.



ВНИМАНИЕ:
Кабель питания, блок питания, удлинитель и любые другие электрические кабели, не имеющие отношения к изделию, должны оставаться за пределами зоны стрижки, во избежание их соприкосновения с опасными движущимися частями и повреждения кабелей, что может привести к контакту с частями, находящимися под напряжением.

ПРИМЕЧАНИЕ: Для работы робот-газонокосилка получает спутниковые корректирующие данные, которые передаются через облачный сервис STIGA. Сигнал спутниковой коррекции доступен во многих странах. Перед установкой необходимо убедиться в доступности сигнала спутниковой коррекции в месте монтажа. Это можно проверить на сайте stiga.com или через мобильное приложение. Если сигнал спутниковой коррекции недоступен в месте установки, следует установить опорную спутниковую станцию, доступную в качестве дополнительной принадлежности (см. главу 3.4).

3.1 ПРОВЕРКА СООТВЕТСТВИЯ ТРЕБОВАНИЯМ ДЛЯ УСТАНОВКИ

Ниже описано, как проверить соответствие требованиям и подготовить газон к установке.

3.1.1 Проверка газона

- Проверьте состояние газона, чтобы установить виртуальные границы, расположение препятствий и участков, которые необходимо исключить.
- Проверьте, что газон для стрижки ровный и не имеет ям, камней или других препятствий. Если необходимо, приведите его в надлежащее состояние.
- Выровняйте почву, чтобы во время дождя не образовывались лужи.
- При первой установке начальная высота травы должна находиться в пределах рабочего диапазона робота-газонокосилки: 20-95 мм. При необходимости подготовьте участок с помощью обычной газонокосилки.

Робот-газонокосилка использует спутниковый сигнал. На точность спутникового сигнала могут влиять следующие обстоятельства:

- Наличие препятствий по периметру установки или в пределах рабочей зоны, таких как: деревья с густой листвой, живые изгороди, ограждающие стены, металлические заборы, здания и отражающие поверхности, например, стеклянные или металлические стены.
- Неблагоприятные погодные условия, например: густой туман, высокая облачность, сильный дождь или снег.

В случае неисправной работы исключите проблемный участок из рабочей зоны робота-газонокосилки.

3.1.2 Проверки перед установкой виртуальных границ

1. Убедитесь, что максимальный уклон рабочей зоны меньше или равен 27% (см. Пункт 8 «ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ»). При установке виртуальных границ соблюдайте правила, приведенные на Рис. 5.

a. если уклон ≤ 15%, то можно установить виртуальную границу, как показано на рисунке;
b. если уклон составляет > 15%, то установка должна включать наклонный участок с соблюдением расстояния, указанного на рисунке;
c. если уклон < 27% и наклонный участок не входит в рабочую зону, то необходимо соблюдать расстояние, указанное на рисунке;
d. если уклон составляет > 27%, то необходимо исключить наклонный участок с соблюдением расстояния, указанного на рисунке.

ВНИМАНИЕ:
Робот может косить траву на участках с максимальным уклоном 27%.
В случае несоблюдения предписаний робот может скользить и выйти за пределы рабочей зоны.

ВНИМАНИЕ:
Зоны газона, в которых превышается допустимый уклон, не могут обрабатываться роботом. Установите виртуальную границу до уклона и исключите из зоны стрижки этот участок газона.

2. Проверьте состояние всей рабочей зоны: оцените препятствия и участки, которые необходимо исключить из рабочей зоны, и которые необходимо запрограммировать как зоны, которых следует избегать (Рис. 7.B).

3.2 КРИТЕРИИ ПО ОЧЕРЧИВАНИЮ ГРАНИЦ РАБОЧИХ ЗОН И ПЕРЕХОДОВ

ВНИМАНИЕ:
Во время программирования виртуальных границ, маршрутов перемещения и зон, которые надо исключить, необходимо находиться на расстоянии не менее 6 метров от газонокосилки.

ВНИМАНИЕ:
Расстояния, указанные в настоящем руководстве, относятся к машине в конфигурации газонокосилки. При использовании других принадлежностей следует руководствоваться соответствующей инструкцией.

3.2.1 Минимальные расстояния для виртуальных границ и расстояния для очерчивания границ

Процедура:

1. Если тротуар или дорожка находятся на том же уровне, что и газон, то виртуальная граница может проходить по краю тротуара (Рис. 6.A).
2. Если на участке имеются бассейн, пруд или яма, то виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстоянии не менее 3 метров от их края (Рис. 6.B). Если бассейн, пруд или яма расположены в конце спуска, то виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстоянии не менее 5 метров от их края (Рис. 6.C).
3. При наличии деревьев с выступающими корнями виртуальная граница должна быть запрограммирована таким образом, чтобы робот-газонокосилка не проходил по неровным участкам (Рис. 6.D).
4. Виртуальная граница должна быть запрограммирована таким образом, чтобы робот-газонокосилка всегда находился на расстоянии не менее 1,10 м от участков, посыпанных гравием или щебнем (Рис. 6.E).
5. При наличии наклонных участков соблюдайте указания, изложенные в пункте 3.1.2.
6. В случае сплошных элементов конструкции (стенки, ограды, изгороди и т.д.) высотой более 50 см виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстоянии не менее 1,10 м от таковых (Рис. 6.F).
7. Во всех остальных случаях виртуальная граница должна выдерживать минимальное расстояние в 1,10 м между роботом-газонокосилкой и препятствием (Рис. 6.G/H).
8. При очерчивании границ препятствий, расстояние между которыми составляет менее 150 см, обозначьте их как единое препятствие, соблюдая указанные выше расстояния (Рис. 6.I).

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Рабочая зона и в целом зоны, по которым может перемещаться робот-газонокосилка, должны быть ограничены непреодолимым физическим барьером.

ВНИМАНИЕ:
Если уклон превышает 27%, то наклонный участок должен быть исключен из рабочей зоны (См. Пункт 3.1.2).

3.2.2 Узкие проходы

Процедура:

1. При наличии узких проходов расстояние между двумя виртуальными границами должно быть Z ≥ 2 м (Рис. 7.C).
2. В проходе, в котором расстояние между виртуальными границами составляет Z < 2 м, зона после сужения (Рис. 7.D) недостижима для робота-газонокосилки в автоматическом режиме. В этом случае необходимо запрограммировать две отдельные виртуальные зоны стрижки (Рис. 7.E) и соединить их виртуальным переходом (Рис. 7.F).
3. Если невозможно соединить две зоны виртуальным переходом, то часть зоны после сужения считается "Закрытой зоной" (см. пункт 3.2.3).

3.2.3 Закрытые зоны

Участки, до которых робот-газонокосилка не может самостоятельно добраться через виртуальный переход, должны быть запрограммированы как "Закрытая зона" (опция в приложении).
Каждая закрытая зона может иметь Максимальную площадь (см. Таблицу с техническими характеристиками). Если необходимо охватить территорию, которая превышает максимально возможную площадь одного закрытой зоны, поделите территорию на несколько закрытых зон.
При программировании закрытых зон необходимо следовать критериям, приведенным в пункте 3.2.1.
Необходимо на руках заносить робот-газонокосилку в каждую закрытую зону и запускать вручную.

3.2.4 Переходы

Участки сада, между которыми расположены зоны, не подлежащие стрижке, должны быть соединены между собой специальными переходами. Переходы должны соблюдать ограничение максимального уклона в 20%.

1. Среди возможных маршрутов для перехода определите самый простой, который позволит обеспечить максимальное расстояние от любых препятствий и не будет проходить по зонам, обычно используемым для парковки автомобилей, проезда транспортных средств или движения потоков людей.
2. Переход включает в себя зону маневрирования, простирающуюся на 2 м вправо и 2 м влево от запрограммированной траектории (Рис. 8.D). Необходимо соблюдать следующее минимальное расстояние между зоной маневрирования и различными элементами газона:

- 1,10 м от препятствий, ограниченных виртуальными периметрами или зонами, не подлежащими стрижке (Рис. 8.A);
- 1,10 м от неподвижных препятствий с не обозначенными границами или сплошных элементов конструкций (Рис. 8.B);
- 1,10 м от дорог общего пользования (Рис. 8.C);
- 1,10 м от бассейнов (Рис. 8.E);
- 1,10 м от пешеходных дорожек (Рис. 8.F);
- 1,10 м от обрывов или крутых склонов (Рис. 8.G);
- 1,10 м от тротуаров (Рис. 8.H).

3. В узких проходах, где соблюдение указанного выше расстояния невозможно, необходимо установить вдоль прохода непреодолимые барьеры, если их еще нет.

ПРИМЕЧАНИЕ: Запрограммированные переходы, включенные в траекторию узких проходов, могут иметь недостаточный прием спутникового сигнала, что влияет на точность работы робота-газонокосилки.

3.3 УСТАНОВКА КОМПЛЕКТУЮЩИХ



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Используйте исключительно зарядное устройство и блок питания, поставленные изготовителем. Использование неподходящего оборудования может привести к поражению электрическим током и/или перегреву.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность порезов рук и ног.
Используйте защитные перчатки и обувь, чтобы не порезать руки и ноги.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность попадания пыли в глаза.
Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Подключайте изделие к источнику питания только по завершении всех операций по установке. При необходимости во время установки отключите общее питание.



ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:
Для подключения изделия к электросети необходимо, чтобы рядом с местом установки имелась розетка. Удостоверьтесь, что подключение изделия к электросети соответствует законодательству, действующему в стране использования изделия.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Поставляемая цепь должна быть защищена дифференциальным выключателем (УЗО) с током срабатывания не выше 30 мА.

3.3.1 Зарядка робота-газонокосилки после установки

Перед первым использованием изделия полностью зарядите батареи (см. пункт 4.5).

3.4 УСТАНОВКА ОПОРНОЙ СПУТНИКОВОЙ СТАНЦИИ (ЕСЛИ ЭТО НЕОБХОДИМО)

Для работы робот-газонокосилка получает спутниковые корректирующие данные, которые передаются через облачный сервис STIGA. Сигнал спутниковой коррекции доступен во многих странах. Перед установкой необходимо убедиться в доступности сигнала спутниковой коррекции в месте монтажа. Это можно проверить на сайте stiga.com или через мобильное приложение. Если сигнал спутниковой коррекции недоступен в месте установки, следует установить опорную спутниковую станцию, доступную в качестве дополнительной принадлежности.
Для проверки наличия сигнала спутниковой коррекции в месте установки робота-газонокосилки следуйте процедуре, выполняемой через приложение.
Если сигнал спутниковой коррекции недоступен в месте установки, следуйте приведенным ниже указаниям по установке опорной спутниковой станции (она не входит в комплектацию).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
По соображениям безопасности опорную спутниковую станцию нельзя перемещать после того, как будут запрограммированы виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать. В противном случае робот-газонокосилка может выйти за пределы запрограммированной рабочей зоны. При изменении положения опорной станции требуется перепрограммирование.



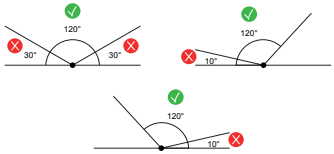
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
В целях безопасности, если программирование виртуальных границ, переходов и зон, которых следует избегать, было выполнено с использованием сигнала спутниковой коррекции, а впоследствии предполагается использование робота-газонокосилки через опорную спутниковую станцию, требуется перепрограммирование. Аналогичным образом, если программирование виртуальных границ, переходов и зон, которых следует избегать, было выполнено с использованием опорной спутниковой станции, а впоследствии предполагается использование робота-газонокосилки через сигнал спутниковой коррекции, требуется перепрограммирование.

3.4.1 Проверки перед установкой опорной спутниковой станции

ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ: Используйте исключительно зарядное устройство и блок питания, поставленные изготовителем. Использование неподходящего оборудования может привести к поражению электрическим током и/или перегреву.	**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:** Поставляемая цепь должна быть защищена дифференциальным выключателем (УЗО) с током срабатывания не выше 30 мА.
ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ: Для подключения изделия к электросети необходимо, чтобы рядом с местом установки имелась розетка. Удостоверьтесь, что подключение изделия к электросети соответствует законодательству, действующему в стране использования изделия.	**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:** Подключайте изделие к источнику питания только по завершении всех операций по установке. При необходимости во время установки отключите общее питание.
ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПЕРЧАТОК: Используйте защитные перчатки, чтобы не порезать руки.	**ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ОЧКОВ:** Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.
ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ: Не подключайте блок питания к розетке, если вилка или кабель повреждены. Не подключайте и не прикасайтесь к поврежденному кабелю, пока он не будет отключен от источника питания. Поврежденный кабель может привести к соприкосновению с частями, находящимися под напряжением.	

Опорная спутниковая станция должна быть обязательно размещена в месте, из которого обеспечивается полный обзор неба. Опорная спутниковая станция должна быть размещена выше таких помех, как: деревья с густой листвой, живые изгороди, ограждающие стены, металлические заборы, здания и отражающие поверхности, например, стеклянные или металлические стены. Необходимо подключение к розетке (Рис. 17).

ПРИМЕЧАНИЕ: Под полным обзором неба подразумевается беспрепятственная видимость под углом не менее 120° во всех направлениях.



3.4.2 Процедура установки опорной спутниковой станции

Как показано на Рис. 16, при установке опорной спутниковой станции (A) необходимо использовать кронштейн (E). Для обеспечения питания вам потребуется блок питания (F), а также подключение к электрической розетке.

Подготовьте место для установки блока питания (F), чтобы он был защищен от солнечного излучения и ни при каких погодных условиях не оказался погруженным в воду.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Кабель питания, блок питания, удлинитель и любые другие электрические кабели, не имеющие отношения к изделию, должны оставаться за пределами зоны стрижки, во избежание их соприкосновения с опасными движущимися частями и повреждения кабелей, что может привести к контакту с частями, находящимися под напряжением.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Кабель питания и блок питания необходимо расположить так, чтобы они не представляли опасности для детей, взрослых людей или животных.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
По соображениям безопасности опорную спутниковую станцию нельзя перемещать после того, как будут запрограммированы виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать. В противном случае робот-газонокосилка может выйти за пределы запрограммированной рабочей зоны. При изменении положения опорной станции требуется перепрограммирование.

Требования и обязательные условия:

Потребуются следующие компоненты (см. Рис. 16):
(A) Опорная спутниковая станция;
(E) Кронштейн;
(H) U-образный болт для закрепления кронштейна на столбе или винты для крепления к стене (не входят в комплектацию);
(G) Крепежные винты для закрепления опорной спутниковой станции на кронштейне;
(F) Блок питания;
(L) Кабель-удлинитель.

Процедура (Рис. 18):

1. Проверьте соответствие требованиям к установке, как указано в пункте 3.4.1.
2. Закрепите кронштейн (E) на стене (N) с помощью крепежных винтов (которые не входят в комплектацию), убедившись, что он расположен ровно. При монтаже на столб (M) используйте прилагаемый U-образный болт (H), чтобы закрепить кронштейн (E).
3. Прикрепите опорную спутниковую станцию (A) к кронштейну (E), чтобы разъем (C) был обращен вниз, с помощью винтов (G). Удостоверьтесь, что станция находится в точности в горизонтальном положении. Подключите опорную спутниковую станциюк блоку питания (F) или к кабелю-удлинителю через разъем (C) и закрутите гайку.
4. Закрепите кабель питания во избежание его повреждения и чтобы он не мог стать источником опасности.
5. Подключите вилку блока питания (F) к розетке.

ПРИМЕЧАНИЕ: Верхняя часть опорной спутниковой станции должна находиться как можно ближе к верхней части стены или столба (Рис. 18/19).

ПРИМЕЧАНИЕ: При необходимости можно удлинить кабель питания опорной спутниковой станции, используя кабели-удлинители, доступные в качестве дополнительного оборудования. Допускается использование не более двух кабелей-удлинителей длиной 5 метров или одного кабеля длиной 15 метров.

ПРИМЕЧАНИЕ: Во избежание помех опорная спутниковая станция должна быть установленана расстоянии не менее 400 см от других опорных спутниковых станций, которые могут находиться поблизости.

ВНИМАНИЕ:
Плоскость или столб, к которым прикрепляют опорную спутниковую станцию, должны быть устойчивыми и не двигаться, раскачиваться или вращаться, например, при сильном ветре или плохой погоде. Движение опорной спутниковой станции влияет на точность работы робота-газонокосилки.

ВНИМАНИЕ:
Во время установки опорной спутниковой станции соблюдайте осторожность. Существует риск падения с большой высоты и риск падения предметов.

ВНИМАНИЕ:
При изменении места установки опорной спутниковой станции необходимо заново запрограммировать виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать, через приложение.

ВНИМАНИЕ:
Удостоверьтесь, что опорная спутниковая станция установлена в точности в горизонтальном положении.

3.5 ПЕРВЫЙ ЗАПУСК РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ

Работа робота-газонокосилки в автоматическом режиме требует задать ряд параметров, что можно осуществить с мобильного устройства (смартфона) iOS или Android с установленным приложением «STIGA GO» (Рис. 23).
Приложение для iOS можно загрузить из iOS App Store. Приложение для Android можно загрузить из Google Play Store.
При первоначальной установке необходимо выполнить сопряжение робота-газонокосилки с приложением “STIGA.GO”.
Следуйте пошаговой процедуре в приложении “STIGA.GO”.



3.5.1 Prelogin

При первом входе в приложение вы можете:
- Получить доступ к страницам с информацией о дилерах и продукции STIGA.
- Зарегистрироваться.
- Зарегистрированные пользователи могут войти в систему.

3.5.2 Регистрация (sign up)

Раздел «Регистрация» позволяет пользователю зарегистрироваться и получить доступ ко всем функциям приложения.
Пользователь может войти в систему через свои учетные записи Google, Facebook и Apple, или создать новую учетную запись, заполнив необходимые поля.
Процедура регистрации требует подтверждения по электронной почте.

3.5.3 Сопряжение (Pairing)

Раздел «Сопряжение» позволяет выполнить сопряжение вашего мобильного устройства через подключение Bluetooth® с роботом-газонокосилкой, опорной спутниковой станцией (если она имеется).

Для сопряжения робота-газонокосилки с опорной спутниковой станцией (если она имеется) они должны быть включены и находиться на расстоянии менее 8 метров от мобильного устройства.
Для того чтобы выполнить сопряжение нового робота-газонокосилки STIGA, нажмите кнопку «Добавить устройство» (+) и следуйте пошаговым указаниям.
После выполнения сопряжения отображается главная страница изделия, с которой можно получить доступ к различным меню.

ПРИМЕЧАНИЕ: если робот-газонокосилка не распознается мобильным устройством, убедитесь, что он не подключен по Bluetooth® к другому мобильному устройству.

3.5.4 Удаленное подключение и активация SIM-карты

Робот-газонокосилка оснащен модулем сотовой связи с SIM-картой, который позволяет подключаться к облаку STIGA и дистанционно управлять роботом-газонокосилкой. После завершения привязки устройства к учетной записи пользователя необходимо активировать SIM-карту.

Процедура:

Следуйте пошаговой процедуре в приложении.

3.5.5 Гараж и страница изделия (Device page)

В разделе «Гараж» отображены все изделия Stiga, привязанные к профилю данного пользователя.
Привязанные изделия отображаются путем прокрутки страниц влево и вправо.
Для каждого из отображенных изделий можно получить доступ к ряду опций, которые позволяют:

- Переименовать или удалить устройство из учетной записи пользователя.
- Получить доступ к информации об изделии и руководствам.
- Проверить статус подключения к мобильной сети и статус сигнала ГНСС робота-газонокосилки и опорной станции (если она имеется).
- Выполнять обновления прошивки.

Из раздела «Гараж» можно получить доступ к «Странице изделия» каждого привязанного изделия.
Страница робота-газонокосилки включает три раздела:

- Робот.
- Настройки.
- Мой сад.

Раздел «Робот» позволяет:

- Проверять состояние робота-газонокосилки (уровень заряда батареи, рабочее состояние, установленный режим стрижки).
- Запускать и останавливать робота-газонокосилку.
- Принудительно вернуть робот-газонокосилку в исходную точку.
- Запускать робот-газонокосилку в зоне, до которой он не может добраться автономно.

Раздел «Настройки» позволяет:

- Выбирать режим стрижки «Одиночный цикл» или «Запрограммированный цикл» (если доступен).
- Устанавливать или менять рабочую программу.
- Устанавливать или менять высоту стрижки.
- Запускать процедуру «спячки» для зимнего хранения.
- Активировать и выбирать чувствительность датчика дождя.
- Активировать дополнительные функции.

Раздел «Мой сад» позволяет:

- Заносить в память виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать, через пошаговые процедуры в приложении.
- Просматривать карту сада с сохраненными элементами и положением робота-газонокосилки в реальном времени.
- Устанавливать нужное направление стрижки.
- Запустите робот-газонокосилку для работы на определенном участке сада

3.5.6 Инициализация робота-газонокосилки

Инициализация робота-газонокосилки обязательна и запрашивается приложением:

- При первом запуске изделия.
- В момент включения или перезапуска робота-газонокосилки.
- В момент ручного перемещения робота-газонокосилки.

Процедура при первом запуске изделия:

1. Запустите инициализацию по запросу приложения и дождитесь завершения процедуры. Робот-газонокосилка движется вперед и делает три шага примерно по 1 м.

Процедура при включении или перемещении робота-газонокосилки вручную:

1. Разместите робот-газонокосилку в запрограммированной зоне таким образом, чтобы он мог продвинуться вперед, по меньшей мере, на 3 м, оставаясь в пределах виртуальных границ и не встретив препятствий.
2. Запустите инициализацию по запросу приложения и дождитесь завершения процедуры. Робот-газонокосилка продвинется вперед и совершит три шага примерно по 1 м.

3.5.7 Программирование виртуальных границ, переходов и зон, которых следует избегать

Прежде чем приступить к программированию, убедитесь, что вы выполнили следующие шаги: сопряжение устройства (пункт 3.5.3) и инициализация робота-газонокосилки (пункт 3.5.6).

Программирование виртуальных границ различных Зон и Закрытых зон, Переходов и Зон, которых следует избегать, осуществляется с помощью пошаговых процедур в приложении «STIGA.GO». Согласно процедурам, вы должны вручную управлять роботом-газонокосилкой, идя рядом с ним (пункт 3.2).

Требования и обязательные условия:

- Мобильное устройство Android или iOS, подключенное к Интернету (не входит в комплектацию) (Рис. 20.A).

Роботом можно управлять:

- Через виртуальный джойстик в приложении (Рис. 20.B).

Ниже приводятся основные этапы:

1. Загрузите ПРИЛОЖЕНИЕ «STIGA GO» из магазина Google Play для устройств Android или из магазина App Store для устройств iOS.
2. Выполните процедуру запуска робота, приведенную в приложении.
3. Переместите робот-газонокосилку с помощью виртуального джойстика в место, откуда вы хотите начать программирование.
4. Приступайте к записи в память границ или виртуальных маршрутов, нажав соответствующую кнопку.
5. С помощью виртуального джойстика проведите робот-газонокосилку по всему периметру или маршруту, который необходимо запрограммировать. Начальная точка и конечная точка виртуального периметра должны совпадать. Также возможно программирование периметра или виртуальных маршрутов по методу «от точки до точки». В этом случае робот записывает периметр или маршрут как последовательность прямых отрезков между точками, выбранными пользователем.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Соблюдайте минимальные расстояния до препятствий и придерживайтесь указаний пункта 3.2.1.

6. Подтвердите запись в память.

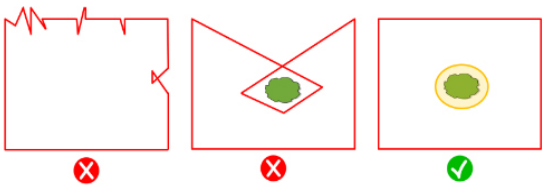
ПРИМЕЧАНИЕ: по завершении программирования виртуальных границ робот-газонокосилка снова пройдет по всему виртуальному периметру, чтобы проверить правильность программирования.

ПРИМЕЧАНИЕ: для дифференцированного управления разными участками сада можно запрограммировать несколько виртуальных зон.

ПРИМЕЧАНИЕ: виртуальные границы должны быть запрограммированы до программирования переходов и зон, которых следует избегать.

ПРИМЕЧАНИЕ: не перемещайте робот-газонокосилку вручную. Каждый раз при ручном перемещении робота-газонокосилки необходимо повторять процедуру инициализации.

ПРИМЕЧАНИЕ: для обеспечения правильной работы робота-газонокосилки избегайте скрещений и/или наложений маршрутов внутри виртуального периметра.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Во время программирования виртуальных границ, маршрутов перемещения и зон, которые надо исключить, необходимо находиться на расстоянии не менее 6 метров от газонокосилки.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Рабочая зона и маршруты перемещения машины должны быть заданы таким образом, чтобы исключить их пролегание через общественные места, а также зоны, обычно используемые для парковки, проезда транспортных средств или движения потоков людей, во избежание нанесения ущерба людям, имуществу, а также аварий.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
В целях собственной безопасности и во избежание нанесения ущерба людям, животным или имуществу оператор должен сначала ознакомиться с зоной, в которой предполагается вручную управлять роботом-газонокосилкой.
Во время управления роботом соблюдайте осторожность, чтобы не упасть.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Рабочая зона и в целом зоны, по которым может перемещаться робот-газонокосилка, должны быть ограничены непреодолимым физическим барьером.
Обеспечьте надлежащий барьер или следите за роботом-газонокосилкой во время работы.

3.5.8 Карта сада

В разделе «Мой сад» можно получить доступ к карте сада и просмотреть:
- Виртуальные границы.
- Зоны, которых следует избегать.
- Переходы.
- Положение робота-газонокосилки в реальном времени.
- Соответствующий маршрут возврата.

3.5.9 Одиночный цикл (spot cut)

Если он установлен на «Одиночный цикл», то робот-газонокосилка выполняет один рабочий цикл.

ПРИМЕЧАНИЕ: когда робот-газонокосилка завершает цикл, охватывающий всю площадь сада, он возвращается в исходную точку.

ПРИМЕЧАНИЕ: когда робот-газонокосилка завершает цикл обработки одной зоны, он сразу переходит к следующей зоне стрижки.

3.5.10 Управление пакетом данных

Ознакомьтесь с условиями использования пакета данных на сайте Stiga.com.

3.5.11 Блокировка клавиатуры (App Lock)

Для того чтобы робот-газонокосилку не могли использовать дети или посторонние лица, можно заблокировать клавиатуру. В этом случае роботом-газонокосилкой можно управлять только через приложение.

Процедура:
1. Активируйте или деактивируйте функцию «Блокировка клавиатуры/App Lock» в меню «Настройки» приложения.

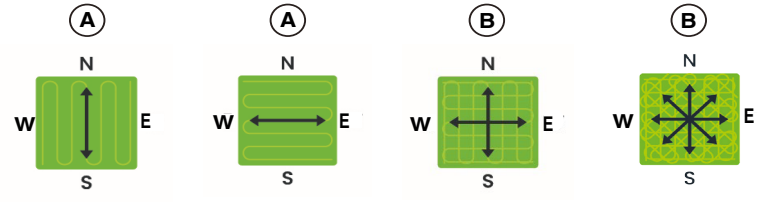
ПРИМЕЧАНИЕ: если функция активирована, то блокировка клавиатуры остается в силе даже когда робот-газонокосилка выключен.

3.5.12 Установка режима перемещения

Эта функция позволяет устанавливать режим перемещения робота-газонокосилки по саду во время стрижки газона.

Можно выбрать различные направления стрижки (A) или комбинированные режимы из нескольких направлений (B). Можно также выполнить точную настройку выбранного направления стрижки, чтобы приспособить его к имеющимся в саду конструктивным элементам и форме газона. Эту настройку можно выполнять в диапазоне от -90° до +90° с точностью до 0,1°.

Изменение режима перемещения, заданное пользователем на участке, где скашивание уже начато, но еще не завершено, вступает в силу после завершения скашивания травы на данном участке.



Процедура:

1. Выберите нужный режим перемещения в меню «Настройки» приложения.
2. При необходимости настройте направление стрижки с помощью кнопок "+" и "-" до достижения нужного результата.

3.5.13 Стрижка краев (Border Cut)

Раздел «Стрижка краев», если он активирован, позволяет стричь траву на краях газона и в зонах, не подлежащих стрижке. Робот-газонокосилка выполняет стрижку краев после завершения скашивания травы в запрограммированной зоне.

Процедура:

1. Активируйте функцию «стрижка краев» в меню «Настройки» приложения. Эту функцию можно активировать отдельно для каждой запрограммированной виртуальной зоны или зоны, не подлежащей стрижке.

3.5.14 Датчик дождя

Функция «Датчик дождя» позволяет включать или отключать датчик дождя на роботе-газонокосилке.

Процедура:

1. Активируйте функцию в меню «Настройки» приложения.

3.5.15 Обновление программного обеспечения (Firmware Update)

Обновления прошивки изделия, если они доступны, отображаются на странице изделия в разделе «Гараж».

3.5.16 Профиль / Выбор дилера / Сообщения

В разделе «Профиль» можно изменить данные своей учетной записи и пароль.

Раздел «Dealer» позволяет выбрать сервисный центр.

В разделе «Сообщения» можно просматривать сообщения/информацию.

3.5.17 Изменение или удаление виртуального периметра, переходов и зон, которых следует избегать

Виртуальный периметр различных зон можно изменить двумя способами:
- Удаление элемента: элемент полностью удаляется, и необходимо выполнить программирование заново.
- можно изменить только часть элемента, не удаляя его полностью.

Если необходимо изменить переходы или зоны, которых следует избегать, их нужно удалить, а затем запрограммировать заново.

Процедура:
1. Для того чтобы удалить элемент карты, выберите его в меню "Настройки" в приложении и нажмите кнопку "Удалить".
2. Для того чтобы изменить виртуальный периметр, выберите нужную виртуальную зону в меню "Настройки" в приложении и нажмите кнопку "Изменить". Затем следуйте пошаговой процедуре в приложении.

3.5.18 Установка приоритета стрижки зон сада

Стрижка травы в различных виртуальных зонах сада выполняется в порядке их записи.

Можно изменить приоритет стрижки отдельных зон, чтобы изменить порядок их стрижки.

Процедура:

1. Выберите нужную виртуальную зону стрижки в меню "Настройки" в приложении и перетащите ее в нужное место в списке зон.

ПРИМЕЧАНИЕ: Для каждого участка газона также указан процент выполнения стрижки, что позволяет идентифицировать участки, работа на которых полностью завершена, а также определить, как продвигается стрижка в данный момент.

3.5.19 Зона, временно не подлежащая стрижке (если таковая имеется)

Функция "Зона, временно не подлежащая стрижке" позволяет временно исключить часть сада из рабочей зоны. Выделяемая область должна представлять собой часть периметра между точками A и B, выбранными пользователем, и соединяющий их отрезок. Выделенная область не должна пересекаться с переходами.
Робот-газонокосилка не войдет в запретную зону до истечения заданного времени, но продолжит работу в других частях сада.

Процедура:

1. Выберите функцию в меню «Настройки» приложения.
2. Следуйте пошаговой процедуре в приложении, чтобы выделить часть сада, которую нужно исключить из рабочей зоны, и установите нужную продолжительность исключения.

3.5.20 Запрет на доступ (Stay Away) (если имеется)

Функция «Запрет на доступ» (Stay Away) позволяет временно исключить часть сада из зоны стрижки. Выделяемая область представляет собой окружность с радиусом, выбранным пользователем, центром которой является GPS-положение мобильного устройства или точка, выбранная на виртуальной карте. Выделенная область не должна пересекаться с переходами.
Робот-газонокосилка не войдет в запретную зону до истечения заданного времени, но продолжит работу в других частях сада.

Процедура:
1. Выберите функцию в меню «Настройки» приложения.
2. Следуйте пошаговой процедуре в приложении, чтобы выделить часть сада, которую нужно исключить из рабочей зоны, и установите нужную продолжительность исключения.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если для установки центра окружности используется GPS-положение мобильного устройства, то положение этой точки и, следовательно, границы зоны, не подлежащей стрижке, зависят от точности GPS-сигнала, получаемого от мобильного устройства, которая обычно составляет +/- 5 метров.

4. ПРИНЦИП РАБОТЫ

Требования и обязательные условия:
- Установка опорной спутниковой станции, если это необходимо (см. пункт 3.4).
- Начальная высота травы находится в пределах рабочего диапазона робота-газонокосилки: 20-95 мм.
- Батареи заряжены (см. пункт 4.5).
- Программирование виртуальных границ, переходов и зон, которые следует исключить (см. пункт 3.5.7).
- Высота стрижки отрегулирована должным образом (см. пункт 4.7).

4.1 КОМПОНЕНТЫ ДЛЯ ВВОДА В ЭКСПЛУАТАЦИЮ

1. Мобильное устройство (не входит в комплект) (Рис. 4.C).
2. Батареи (поставляются при покупке машины) (Рис. 4.B).
3. Зарядное устройство (входит в комплект поставки) (Рис. 4.A).
4. Пульт дистанционного управления (дополнительное оборудование - не входит в комплект) (Рис. 4.D).

4.2 ПРОВЕРКА ЗАЩИТЫ ПЕРЕД ЗАПУСКОМ РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ

Для запуска робота-газонокосилки необходимо запрограммировать виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать (см. пункт 3.5.7).

Требования и обязательные условия:
- Ключ безопасности.

Процедура:
1. Убедитесь, что ключ безопасности вставлен. Если он не вставлен, робот-газонокосилка не запустится.
2. Убедитесь, что кнопка останова **“STOP”** не нажата. После ее нажатия робот-газонокосилка выключается, и открывается защитная крышка консоли управления.
3. Убедитесь, что робот-газонокосилка правильно расположена на земле. В случае чрезмерно крутого уклона (≥ 27%) или подъема датчики наклона (уклономер) остановят работу робота-газонокосилки.

4.3 РАБОТА РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ В РУЧНОМ РЕЖИМЕ

В этом режиме робот-газонокосилка выполняет рабочий цикл, возвращается в исходную точку и остается там до следующего ручного запуска.

Для использования машины необходимо запрограммировать виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать (см. пункт 3.5.7).

Процедура:
1. Разместите робот-газонокосилку внутри периметра установки.
2. Нажмите кнопку **“STOP”** (Рис. 2.D), чтобы открыть крышку (Рис. 3.A) и получить доступ к консоли управления (Рис. 3.B).
3. Держите нажатой кнопку **“ON/OFF”** (Рис. 3.E) в течение 5 секунд, чтобы включить робот-газонокосилку.
4. Нажмите кнопку **“ВЫБОР РЕЖИМА’ ”** (Рис. 3.F), пока не будет мигать только индикатор **“ОДИНОЧНЫЙ РАБОЧИЙ ЦИКЛ”** (Рис. 3.L).
5. Нажмите кнопку **“ПОДТВЕРДИТЬ”** (Рис. 3.G). Индикатор (Рис. 3.L) загорится красным светом в знак подтверждения операции.
6. Закройте крышку (Рис. 3.A).
7. Робот-газонокосилка приступит к работе.

ПРИМЕЧАНИЕ: если после нажатия кнопки **“ПОДТВЕРДИТЬ”**, нажать кнопку **“ВЫБОР РЕЖИМА”**, то индикаторы выбранных функций снова начнут мигать, требуя подтверждения только что выбранной функции. Нажмите кнопку **“ПОДТВЕРДИТЬ”**. Индикаторы снова станут гореть непрерывно.



ВНИМАНИЕ:
После открытия крышки во время работы, индикаторы, относящиеся к выбранным функциям, будут мигать, указывая на необходимость подтвердить операцию прежде чем закрыть крышку. Если крышку закрывают, не нажав кнопку “ПОДТВЕРДИТЬ”, то робот не будет выполнять никаких операций до тех пор, пока от пользователя не поступит новая команда.

4.4 ОПИСАНИЕ ОРГАНОВ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ

Список органов управления, индикаторов и их функций:

- Кнопка **“STOP”** (Рис. 2.D): используется для безопасного останова робота-газонокосилки.
- **“ГРИБОВИДНАЯ КНОПКА АВАРИЙНОЙ ОСТАНОВКИ” - АВАРИЙНАЯ КНОПКА** (Рис. 2.E) позволяет мгновенно выключить машину в аварийной ситуации.
  У этой кнопки два положения:



1. **Активация**: после нажатия аварийной кнопки двигатели режущего узла и привода выключаются.



2. **Возобновление работы**: поверните аварийную кнопку по часовой стрелке, чтобы восстановить все функции. Для того чтобы запустить машину, повторите процедуру запуска с помощью ключа (пункт 4.2).

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда аварийная кнопка активна, запуск машины невозможен.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Ни при каких обстоятельствах нельзя использовать аварийную кнопку в качестве обычного способа остановки машины.

- **“КЛЮЧ БЕЗОПАСНОСТИ”** (Рис. 3.C): используется для безопасного выключения робота-газонокосилки.
- Кнопка **“ON/OFF”** (Рис. 3.E): используется для включения и выключения робота-газонокосилки и для сброса аварийных сигналов.
- Кнопка **“ВЫБОР РЕЖИМА”** (Рис. 3.F): она нужна для выбора режима работы робота-газонокосилки и для его принудительного возврата в исходную точку.
- Кнопка **“ПОДТВЕРДИТЬ”** (Рис. 3.G): она нужна для подтверждения заданного режима работы.
- Световой индикатор **“ЗАПРОГРАММИРОВАННАЯ ПРОГРАММА”** (Рис. 3.I): он нужен для отображения параметров запрограммированной программы (если имеется).
- Световой индикатор **“ОДИНОЧНЫЙ ЦИКЛ”** (Рис. 3.L): он нужен для отображения параметров одиночного рабочего цикла.
- Световой индикатор **“ВОЗВРАТ В ИСХОДНУЮ ТОЧКУ”** (Рис. 3.H): он нужен для отображения параметров принудительного возврата робота-газонокосилки в исходную точку.
- Кнопка **“BLUETOOTH®”** (Рис. 3.M): используется только сервисным центром для выполнения диагностики.
- Световой индикатор **“АВАРИЯ”** (Рис. 3.N): он используется для отображения аварийных состояний.
- Световой индикатор **“БАТАРЕЯ”** (Рис. 3.O): он используется для отображения состояния заряда батареи.

4.4.1 Безопасный останов - Кнопка Stop

Кнопка **«STOP»** представляет собой орган управления, который останавливает робот-газонокосилку в условиях безопасности, независимо от его рабочего состояния.

Процедура:

1. Нажмите кнопку **«STOP»**, когда робот-газонокосилка еще находится в движении или уже остановился.
2. После нажатия кнопки **«STOP»** робот-газонокосилка останавливается, и крышка открывается, обеспечивая доступ к другим органам управления робота.

4.4.2 Безопасное выключение - Ключ безопасности

Ключ безопасности извлекается для безопасного выключения робота-газонокосилки.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Всегда извлекайте ключ безопасности перед любыми операциями по очистке, транспортировке и техническому обслуживанию.

Процедура:
1. Нажмите кнопку **«STOP»**, чтобы открыть крышку и получить доступ к консоли управления.
2. Держите нажатой кнопку выключения несколько секунд и дождитесь, пока светодиодный индикатор на кнопке погаснет.
3. Только после того, как светодиодный индикатор погаснет, извлеките ключ безопасности, чтобы выключить робот-газонокосилку в условиях безопасности. Храните ключ безопасности в надежном месте.
4. После выполнения технического обслуживания вставьте ключ безопасности, чтобы можно было включить робот-газонокосилку.

4.4.3 Включение и выключение - Кнопка ВКЛ/ВЫКЛ

Кнопка **«ВКЛ/ВЫКЛ»** позволяет вручную включать и выключать робот-газонокосилку.

Процедура:
1. Нажмите кнопку **«STOP»**, чтобы открыть крышку и получить доступ к консоли управления.
2. Держите нажатой кнопку **«ВКЛ/ВЫКЛ»** в течение 5 секунд, чтобы включить или выключить робот-газонокосилку.

ПРИМЕЧАНИЕ: Для того чтобы включить робот-газонокосилку, необходимо вставить ключ безопасности.

ПРИМЕЧАНИЕ: При наличии активных аварийных сигналов необходимо дважды нажать кнопку **«ВКЛ/ВЫКЛ»**, чтобы сбросить сигналы.

4.4.4 Выбор одиночного рабочего цикла / принудительного возврата в исходную точку - Кнопка выбора режима

Робот-газонокосилка ведет себя в соответствии с доступными для выбора режимами, описанными ниже.

ВЫБОР С КЛАВИАТУРЫ И РЕЖИМ РАБОТЫ РОБОТА

ОДИНОЧНЫЙ РАБОЧИЙ ЦИКЛ

Робот-газонокосилка выполняет один принудительный рабочий цикл и возвращается в исходную точку.
Робот-газонокосилка остается на станции до тех пор, пока пользователь не вмешается вручную.



ВОЗВРАТ В ИСХОДНУЮ ТОЧКУ

Робот-газонокосилка возвращается в исходную точку.
Робот-газонокосилка остается на станции до тех пор, пока пользователь не вмешается вручную.



Процедура:
1. Нажмите кнопку **«STOP»**, чтобы открыть крышку и получить доступ к консоли управления.
2. Держите нажатой кнопку **“ВЫБОР РЕЖИМА”** пока не будут мигать индикаторы функций, которые вы хотите активировать. Индикаторы, относящиеся к выбранным функциям, мигают.
3. Нажмите кнопку **«ПОДТВЕРДИТЬ»**. Индикаторы, относящиеся к выбранным функциям, загорятся непрерывным светом в знак подтверждения операции.

4. Закройте крышку.
5. Робот-газонокосилка начнет работать в соответствии с установленным режимом.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если после нажатия кнопки **“ПОДТВЕРДИТЬ”** нажать кнопку **“ВЫБОР РЕЖИМА”** , то индикаторы выбранных функций снова начнут мигать, требуя подтверждения только что выбранной функции. Нажмите кнопку **«ПОДТВЕРДИТЬ»**. Индикаторы снова станут гореть непрерывно.



ВНИМАНИЕ:
После открытия крышки как во время работы, так и при нахождении робота в исходной точке, индикаторы, относящиеся к выбранным функциям, будут мигать, указывая на необходимость подтвердить операцию прежде чем закрыть крышку. Если крышку закрывают, не нажав кнопку “ПОДТВЕРДИТЬ”, то робот не будет выполнять никаких операций до тех пор, пока от пользователя не поступит новая команда.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если батарея робота разряжена, то индикатор батареи будет мигать красным светом, указывая на невозможность выполнения выбранного действия.

ПРИМЕЧАНИЕ: Робот-газонокосилка запускается только после закрытия крышки.

4.4.5 Отображение статуса Bluetooth® - Кнопка Bluetooth®

Робот-газонокосилка автоматически управляет соединением Bluetooth® с мобильными устройствами. Соединение Bluetooth® доступно всегда, когда робот-газонокосилка включен. Одновременно к роботу-газонокосилке через Bluetooth® можно подключить только одно мобильное устройство. Робот-газонокосилка автоматически отключается от устройства после закрытия приложения. Кнопка “**BLUETOOTH®**” используется только сервисным центром для выполнения диагностики.

ПРИМЕЧАНИЕ: Сопряжение устройства с роботом-газонокосилкой через Bluetooth® см. в Пункте 3.5.3 “Сопряжение”.

4.4.6 Отображение аварийных состояний - Индикатор аварии

Световой индикатор **«АВАРИЯ»** указывает на аномальную работу.

Процедура:
1. Нажмите кнопку **«STOP»**, чтобы открыть крышку и получить доступ к консоли управления.
2. Проверьте состояние аварийного сигнала с помощью красного светового индикатора, который может гореть непрерывно или мигать.
3. После устранения неисправности выключите робот-газонокосилку нажатием кнопки **«ВКЛ/ВЫКЛ»**, подождите несколько секунд, а затем снова включите робот-газонокосилку с помощью кнопки **«ВКЛ/ВЫКЛ»**. Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр.

ПРИМЕЧАНИЕ: Подробное описание аномалий можно просмотреть в приложении.

ПРИМЕЧАНИЕ: Некоторые типы ошибок можно сбросить удаленно через приложение.

ПРИМЕЧАНИЕ: Некоторые типы ошибок нельзя сбросить удаленно, а только через клавиатуру робота-газонокосилки в соответствии с требованиями европейского стандарта по безопасности EN-50636.

4.5 ЗАРЯДКА БАТАРЕИ

ПРИМЕЧАНИЕ: Зарядка должна производиться исключительно с помощью зарядного устройства (Рис. 4.A). Другие системы зарядки могут нанести батарее необратимые повреждения.

ПРИМЕЧАНИЕ: Рекомендуемая температура зарядки составляет 4-40°C.

4.5.1 Отображение уровня заряда батареи - Индикатор батареи

Световой индикатор «**БАТАРЕЯ**» указывает на уровень заряда батареи.

Процедура:

1. Нажмите кнопку «**STOP**», чтобы открыть крышку и получить доступ к консоли управления.
2. Проверьте уровень заряда батареи по световому индикатору:
   - Синий индикатор: батарея заряжена (уровень заряда > 40%).
   - Красный индикатор: батарея разряжается (уровень заряда 15-40 %).
   - Красный индикатор мигает: батарея разряжена (уровень заряда < 15 %).
3. Если робот-газонокосилка заряжается, световой индикатор (Рис. 3.O) мигает синим светом.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если после нажатия кнопки управления индикатор батареи (Рис. быстро мигает красным светом, то выполнение данного действия невозможно, и необходимо вручную зарядить батареи (см. пункт 4.5.3).

4.5.2 Зарядка батарей, установленных в машине

Процедура **“ЗАРЯДКА БАТАРЕИ”** позволяет вручную заряжать робот-газонокосилку:

1. Установите робот-газонокосилку рядом с розеткой.
2. Нажмите кнопку **“STOP”** (Рис. 2.D), чтобы открыть крышку (Рис. 3.A) и получить доступ к консоли управления (Рис. 3.B).
3. Извлеките ключ (Рис. 3.C).
4. Подключите зарядное устройство из комплекта поставки к гнезду для подключения зарядного устройства (Рис. 4.A) с соответствующим байонетным соединением разъема (Рис. 9.A).
5. Подключите зарядное устройство к сети, вставив соответствующую вилку (Рис. 9.B).
6. Световой индикатор **“БАТАРЕЯ”** (Рис. 3.O) мигает синим светом, робот-газонокосилка заряжается.
7. Закройте крышку (Рис. 3.A).
8. Оставьте робот-газонокосилку заряжаться до полной зарядки батарей.
9. После достижения полного заряда отсоедините зарядное устройство от гнезда зарядки.
   - Поверните кольцо разъема против часовой стрелки (Рис. 9.C);
   - Вытащите разъем (Рис. 9.D).

Во время зарядки светодиодные индикаторы батареи (Рис. 3.O) мигают в последовательном режиме. После достижения каждого порога заряда соответствующий светодиодный индикатор начинает гореть непрерывно, а остальные продолжают мигать.

ПРИМЕЧАНИЕ: Зарядку аккумуляторных батарей перед зимним хранением необходимо выполнять, как указано в пункте 6.2.

4.5.3 Безопасная зарядка батарей вне машины

Батарею можно заряжать отдельно с помощью того же зарядного устройства, которое используется для зарядки машины:

1. Извлеките батарею из машины (Рис. 11.E);
2. Поместите батарею на сухую, безопасную и устойчивую поверхность;
3. Снимите резиновую защитную крышку с разъема.
4. Подключите зарядное устройство к сети, вставив соответствующую вилку;
5. Подключите входящее в комплект зарядное устройство к разъему для подзарядки батареи с помощью байонетного соединения, фиксирующего соединитель. Вся необходимая информация изложена в руководстве по эксплуатации батареи.

ПРИМЕЧАНИЕ: Во время зарядки все функции машины отключены.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не заряжайте отдельную батарею, установленную в машине.

ПРИМЕЧАНИЕ: Батареи робота-газонокосилки со временем утрачивают свои эксплуатационные качества и их зарядная емкость уменьшается, что снижает время автономной работы робота-газонокосилки без ущерба для качества его работы.

4.6 УСТАНОВКА И ИЗВЛЕЧЕНИЕ БАТАРЕЙ ИЗ МАШИНЫ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (См. пункт 2.8).

4.6.1 Установка батарей

1. Откройте крышку аккумуляторного отсека (Рис. 10). Машина автоматически выключается при открытии крышки аккумуляторного отсека.
2. Вставьте батарею в отсек (Рис. 11.A).
3. Подключите разъем на машине, нажав до упора (Рис. 11.B).
4. Закройте крышку аккумуляторного отсека (Рис. 10).
5. Для работы перезапустите машину.

4.6.2 Извлечение батарей

1. Откройте крышку аккумуляторного отсека (Рис. 10).
2. Поверните кольцо разъема против часовой стрелки (Рис. 11.C).
3. Вытащите разъем (Рис. 11.D).
4. Извлеките батарею из отсека (Рис. 11.E).
5. Закройте крышку аккумуляторного отсека (Рис. 10).

4.7 РЕГУЛИРОВКА ВЫСОТЫ СТРИЖКИ

В процедуре «**РЕГУЛИРОВКА ВЫСОТЫ СТРИЖКИ**» описан порядок регулировки высоты ножей.
Для выполнения регулировки высоты стрижки следуйте пошаговой процедуре в приложении.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не прикасайтесь к режущему инструменту во время регулировки высоты стрижки.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Для обеспечения правильной работы системы регулировки высоты ножа убедитесь, что вблизи ножей и защитного сильфона двигателя ножа нет скоплений травы или грязи.

4.8 МОДУЛЬ КАМЕРЫ, МОДУЛЬ ЛИДАРНЫХ ДАТЧИКОВ И МОДУЛЬ УЛЬТРАЗВУКОВЫХ ДАТЧИКОВ

Через модуль камеры (Рис.22.A), модуль лидарных датчиков и модуль ультразвуковых датчиков (см. пункт 2.2) робот-газонокосилка способен распознавать препятствия, находящиеся в пределах рабочей зоны, а также распознавать границу зоны стрижки, чтобы избегать препятствий в рабочей зоне и повышать эффективность перемещения (Рис. 22).

Процедура:

1. Следуйте пошаговой процедуре в приложении “Stiga.GO” для настройки параметров работы модуля камеры, модуля лидарных датчиков и модуля ультразвуковых датчиков, и активации дополнительных функций.

ПРИМЕЧАНИЕ: В целях защиты конфиденциальности изображения и видеозаписи, получаемые модулем с камерой в процессе работы, обрабатываются роботом-газонокосилкой в режиме реального времени и не сохраняются во внутренней памяти робота-газонокосилки.

ПРИМЕЧАНИЕ: Эффективность распознавания препятствий и границ рабочей зоны зависит от множества факторов: формы и размеров объекта, освещенности, чистоты и степени износа объектива, типа травяного покрова, погодных условий и т.д.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если трава слишком высокая, модуль с камерой может воспринимать растительность как препятствие. Если робот-газонокосилка постоянно останавливается или меняет направление движения из-за высокой травы, необходимо уменьшить высоту травы с помощью обычной газонокосилки.

ПРИМЕЧАНИЕ: Поддерживайте объектив модуля камеры в чистоте для обеспечения точной работы камеры.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Модуль с камерой может не распознавать предметы, если они полностью скрыты или покрыты растительностью, например при высокой и густой траве.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не смотрите прямо на светодиодную подсветку модуля с камерой - это может отрицательно повлиять на зрение.

4.9 РАБОТА ОПОРНОЙ СПУТНИКОВОЙ СТАНЦИИ - СВЕТОВОЙ ИНДИКАТОР СОСТОЯНИЯ (ПРИ НАЛИЧИИ)

Опорная спутниковая станция оснащена световым индикатором (R) в нижней части (Рис. 21), который загорается, как приведено ниже:

- Индикатор не горит: опорная станция выключена или индикатор отключен через приложение.
- Мигающий зеленый индикатор: идет сканирование спутников, подождите несколько минут, пока станция будет готова. На данном этапе невозможно запрограммировать виртуальный периметр или запустить робота-газонокосилку в работу. Если индикатор продолжает мигать в течение длительного времени (более 30 минут), значит, станция установлена неправильно. Повторно установите станцию, следуя инструкциям, приведенным в пункте 3.4.2.
- Непрерывно горящий зеленый индикатор: опорная станция готова к использованию. Можно запрограммировать виртуальный периметр и запустить робота-газонокосилку в работу.
- Мигающий желтый индикатор: опорная станция не подключена к сотовой сети. Невозможно запрограммировать виртуальный периметр и запустить робота-газонокосилку в работу. Убедитесь, что вы выполнили сопряжение изделия через приложение (см. пункт 3.5). Если проблема не решилась, перезагрузите опорную станцию (отключите ее от сети и снова подключите через 30 секунд).

Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр.

- Мигающий красный индикатор: опорная станция неисправна. Обратитесь в авторизованный сервисный центр.

5. ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Используйте только оригинальные запчасти.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не модифицируйте, не повреждайте, не устраняйте и не отключайте установленные защитные устройства.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность порезов рук и ног.
Во избежание несчастных случаев используйте защитные перчатки и обувь.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность попадания пыли в глаза.
Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.

ВНИМАНИЕ:
Избыточное количество воды может привести к проникновению воды, с повреждением электрических частей.

ЗАПРЕТ:
Не используйте струи воды под давлением.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить необратимым образом электрические и электронные компоненты, нельзя погружать робот-газонокосилку полностью или частично в воду.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить электрические и электронные компоненты, не мойте внутренние части робота-газонокосилки.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить окрашенные поверхности и пластиковые компоненты, не используйте растворители или бензин.



ЗАПРЕТ:
Для очистки объектива модуля с камерой и датчиков в целом используйте только мягкую, слегка увлажненную салфетку. Ни в коем случае не используйте щетки, скребки, абразивные губки и химические растворители.

5.1 ПЛАНОВОЕ ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Для повышения эффективности работы и увеличения срока службы не забывайте регулярно чистить изделие и заменять изношенные детали.
Выполняйте обслуживание с периодичностью, указанной в таблице.

ЧАСТОТА	КОМПОНЕНТ	ТИП ОПЕРАЦИИ	ССЫЛКА
Перед каждым использованием и не реже одного раза на каждые 8 часов работы	Нож	Очистите и проверьте состояние ножа режущего приспособления.	См. пункт 5.3
		Если нож режущего приспособления погнулся от удара или сильно изношен, замените его.	Свяжитесь с авторизованным сервисным центром
	Контакты зарядной станции	Очистите и устраните следы окисления.	См. пункт 5.3
	Модуль с камерой и датчики	Почистите объектив	См. пункт 5.3
Ежемесячно или каждые 100 часов стрижки	Робот-газонокосилка	Проведите очистку	См. пункт 5.3
	Силовые провода	Проверьте наличие признаков износа и при необходимости замените их.	Свяжитесь с авторизованным сервисным центром
По окончании сезона или раз в шесть месяцев, если робот-газонокосилка не используется	Батареи	Зарядите батареи перед хранением	См. пункт 5.4

Для поддержания роботагазонокосилки в рабочем состоянии необходимо ежегодно проходить техосмотр в авторизованном сервисном центре.
Техосмотр включает ряд проверок, например:

- внутренняя и наружная очистка робота-газонокосилки;
- общая проверка состояния робота-газонокосилки;
- замена изношенных деталей;
- проверка состояния батарей;
- проверка моментов затяжки;
- проверка и, при необходимости, замена ударной и подъемной кинематики и защитных гофров;
- проверка и, при необходимости, замена резиновых сильфонов, защищающих электродвигатель ножа, для поддержания соответствия техническим характеристикам защиты от проникновения воды;
- замена уплотнительных прокладок крышки аккумуляторного отсека для поддержания соответствия техническим характеристикам защиты от проникновения воды.

ПРИМЕЧАНИЕ: гарантия не распространяется на любые неисправности, вызванные отсутствием прохождения ежегодного техосмотра.

5.2 ОБСЛУЖИВАНИЕ РЕЖУЩЕГО ПРИСПОСОБЛЕНИЯ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не прикасайтесь к режущему приспособлению, пока не будет извлечен ключ зажигания и режущее приспособление полностью не остановится. Следует учитывать, что режущее приспособление может двигаться даже когда ключ извлечен (в моделях с батареей).

ВНИМАНИЕ:
Все выполняемые на режущих приспособлениях операции (демонтаж, заточка, балансировка, ремонт, монтаж и/или замена) являются сложными и требуют специальных навыков, помимо использования соответствующего инструмента; в целях безопасности, они должны всегда выполняться в специализированном сервисном центре.

ВНИМАНИЕ:
Всегда заменяйте поврежденное, искривленное или изношенное режущее приспособление вместе с винтами для сохранения балансировки.

ВАЖНО *Всегда используйте оригинальные режущие приспособления, имеющие код, указанный в таблице "Технические характеристики" или в разделе «Дополнительное оборудование по требованию».*

5.3 ОЧИСТКА

5.3.1 Очистка изделия

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность порезов рук и ног.
Во избежание несчастных случаев используйте защитные перчатки и обувь.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Опасность попадания пыли в глаза.
Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.

- **Требования и обязательные условия:**
  - Губка
  - Нейтральное мыло
  - Щетка
  - Вода
  - Сухая тряпочка
  - Перчатки
  - Очки



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПЕРЧАТОК:
Используйте защитные перчатки, чтобы не порезать руки.



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ОЧКОВ:
Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.

- **Общие указания:**

После каждого использования чистите машину согласно приведенным ниже указаниям: (Рис. 12)

- Не используйте струи воды и избегайте попадания воды на батареи и электрические узлы.
- Удаляйте остатки травы и грязи, скопившиеся внутри шасси.
- Всегда проверяйте, что вентиляционные отверстия не забиты отходами.

- Не используйте агрессивные жидкости для очистки рамы.
- Чтобы снизить риск пожара, очищайте машину от остатков травы, листьев и излишков смазки.
- Поднимите капот и удалите сжатым воздухом всю грязь или траву, скопившиеся над батареями.

• Процедура:

1. Нажмите кнопку «**STOP**», чтобы остановить робот-газонокосилку, и откройте защитную крышку.
2. Отключите от электросети.
3. Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (См. пункт 2.8).
4. Протрите все наружные поверхности робота-газонокосилки губкой, смоченной теплой водой с нейтральным мылом.
5. Протрите объектив модуля камеры, лидарных датчиков и ультразвуковых датчиков мягкой салфеткой, соблюдая осторожность, чтобы не поцарапать стеклянную поверхность.



ВНИМАНИЕ:
Избыточное количество воды может привести к проникновению воды, с повреждением электрических частей.



ВНИМАНИЕ:
Не модифицируйте, не повреждайте, не устраняйте и не отключайте установленные защитные устройства.



ЗАПРЕТ:
Не используйте струи воды под давлением.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить необратимым образом электрические и электронные компоненты, нельзя погружать робот-газонокосилку полностью или частично в воду.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить электрические и электронные компоненты, не мойте внутренние части робота-газонокосилки.



ЗАПРЕТ:
Чтобы не повредить окрашенные поверхности и пластиковые компоненты, не используйте растворители или бензин.



ЗАПРЕТ:
Для очистки объектива модуля камеры, лидарных датчиков и ультразвуковых датчиков ни в коем случае не используйте щетки, скребки, абразивные губки и химические растворители, чтобы не поцарапать и не повредить стеклянную поверхность.

6. Удалите грязь с ведущих колес.
7. Очистите нижнюю часть робота-газонокосилки (область режущего инструмента, передние и задние колеса). Используйте подходящую щетку для удаления присохшей грязи и/или отходов, которые могут снизить эффективность робота-газонокосилки. Завершите очистку влажной губкой.
8. Очистите разъем зарядного устройства.

5.4 ПОДГОТОВКА К ЗИМЕ И ХРАНЕНИЕ БАТАРЕИ

Процедура:

1. Очистите робот-газонокосилку (см. пункт 5.3).
2. Храните робот-газонокосилку в горизонтальном положении, в сухом месте, где он не будет подвержен морозу, и удостоверьтесь, что он выключен, а ключ безопасности извлечен из робота-газонокосилки.
3. Отключайте опорную спутниковую станцию (если она имеется) от электросети.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если вы хотите убрать опорную спутниковую станцию с места установки на зиму, то при повторной установке необходимо убедиться, что ее положение в точности соответствует прежнему. При изменении места установки опорной спутниковой станции, если она была установлена, необходимо заново запрограммировать виртуальные границы, переходы и зоны, которые следует исключить, через приложение.

5.5 ЗАМЕНА БАТАРЕЙ

Срок службы батарей зависит от продолжительности сезона стрижки и количества часов ежедневной эксплуатации робота-газонокосилки. Длительный сезон кошения или большое количество часов эксплуатации приводит к более частой замене батарей. Замену батарей может выполнять исключительно ПЕРСОНАЛ СЛУЖБЫ ТЕХНИЧЕСКОЙ ПОДДЕРЖКИ STIGA.
Если необходимо заменить аккумуляторные батареи, обращайтесь в сервисный центр или к вашему дилеру.

ПРИМЕЧАНИЕ: Батареи робота-газонокосилки со временем утрачивают свои эксплуатационные качества и их зарядная емкость уменьшается, что снижает время автономной работы робота-газонокосилки без ущерба для качества его работы.

6. ТРАНСПОРТИРОВКА, ХРАНЕНИЕ И УТИЛИЗАЦИЯ

6.1 ТРАНСПОРТИРОВКА



ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:
Всегда выключайте робот-газонокосилку в условиях безопасности, прежде чем поднять или перемещать его.



ВНИМАНИЕ:
Убедитесь, что на газоне нет игрушек, инструментов, веток, одежды и других предметов, которые могут повредить оборудование.

ПРИМЕЧАНИЕ: Рекомендуется использовать оригинальную упаковку для транспортировки на большие расстояния.

Процедура:
При перемещении машины вручную:
1. Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (см. пункт 2.8).
2. Очистите робот-газонокосилку (см. пункт 5.3.1).
3. Установите режущий узел на максимальную высоту.
4. Выключите машину и извлеките ключ зажигания.
5. Убедитесь, что вы находитесь на ровной поверхности.
6. Отключите привод, руководствуясь изложенным в пункте 2.9 (Рис. 1.L).
7. Для перемещения машины используйте задние рукоятки крепления (Рис. 14).



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Не поднимайте машину за эти точки.

При перевозке машины на автотранспорте или прицепе:
1. Используйте пандусы, ширина, длина и прочность которых соответствуют весу и габаритам машины.
2. Поднимите режущую деку на максимальную высоту стрижки через приложение.
3. После погрузки выключите машину, вынув ключ.
4. Закрепите машину на транспортном средстве, используя два передних крепления и два задних крепления (Рис. 13). Не закрепляйте машину на элементах, которые могут быть повреждены.

РЕКОМЕНДАЦИЯ ПО ОБЕСПЕЧЕНИЮ БЕЗОПАСНОСТИ:
Если вы считаете, что не сможете безопасно выполнить перемещение или транспортировку, обратитесь в сервисный центр.

6.2 ХРАНЕНИЕ

После очистки и подготовки аккумуляторной батареи к зиме необходимо хранить робот-газонокосилку в горизонтальном положении с извлеченным ключом безопасности, в сухом месте, где он не будет подвержен морозу. Во время длительных простоев отключайте опорную спутниковую станцию (если она имеется) от электросети.

В случае, если машина будет храниться более 30 дней, необходимо:
- дайте машине остыть.
- извлеките батареи и храните их в прохладном и сухом месте.
- тщательно очистите машину.
- проверьте, что машина не имеет повреждений.

Если необходимо, свяжитесь с авторизованным сервисным центром.

В момент возобновления работы на машине:
- Подготовьте машину, как описано в главе 4.2.

6.3 УТИЛИЗАЦИЯ

Процедура:
1. Утилизируйте упаковку изделия экологически безопасным способом, используя специальные контейнеры или сдав ее в центр сбора отходов.
2. Утилизируйте робот-газонокосилку в соответствии с требованиями местного законодательства.
3. Сдайте оборудование в центр переработки и утилизации, так как робот-газонокосилка классифицируется как ОЭЭО (отходы электрического и электронного оборудования).
4. Утилизируйте старые или отработанные батареи экологически безопасным способом, используя специальные контейнеры или сдав их в специализированные пункты приема.

7. УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:
Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (см. пункт 2.8).

Ниже приведен список основных неполадок, которые могут возникнуть во время работы.

ПРИМЕЧАНИЕ: Дополнительные рекомендации и процедуры по устранению неисправностей доступны в приложении Stiga.GO.

НЕПОЛАДКА	ПРИЧИНЫ	УСТРАНЕНИЕ
Аномальная вибрация. Робот-газонокосилка работает шумно.	Режущее приспособление повреждено	Замените поврежденные комплектующие (см. пункт 5.1).
	Режущий инструмент застревает из-за наличия отходов работы (ленты, веревки, куски пластмассы и т.д.)	Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (см. пункт 2.8). Разблокируйте режущее приспособление.
	Запуск робота-газонокосилки произошел при наличии не предусмотренных препятствий (упавшие ветки, забытые предметы и т.д.).	Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (см. пункт 2.8). Устраните препятствия и снова запустите робот-газонокосилку.
	Электрический двигатель в состоянии аварии.	Замените двигатель, обратитесь в сервисный центр.
	Трава слишком высокая.	Увеличьте высоту стрижки (см. пункт 4.7).
На клавиатуре загорелся индикатор Warning.	Он указывает на аномалию/неполадку.	Дополнительную информацию можно найти в приложении.

НЕПОЛАДКА	ПРИЧИНЫ	УСТРАНЕНИЕ
Робот-газонокосилка на время останавливается в рабочей зоне.	Слабый сигнал GPS	Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр.
Рабочая зона подстригается не полностью.	Режущий инструмент с присохшей грязью и/или отходами работы.	Выключите робот и приведите его в безопасное состояние (см. пункт 2.8). Очистите режущий инструмент.
	Площадь рабочей зоны слишком большая для возможностей робота-газонокосилки.	Уменьшите площадь рабочей зоны (см. "Технические характеристики» в главе 8).
	Батареи завершают свой жизненный цикл.	Замените батареи на оригинальные запчасти (см. пункт 5.5).
	Зарядка аккумуляторных батарей выполняется не полностью.	Очистите и устраните следы окисления в точках контакта. (см. пункт 5.3). Зарядите аккумуляторные батареи.

8. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	модель SRHB01 (см. этикетку изделия)	
Габариты (Ш x В x Г) [мм]	1012 x 725 x 1442 робот без режущей деки	
	1012 x 725 x 2300 робот с режущей декой	
Вес робота-газонокосилки [кг]	330 (с учетом 6 батарей и режущей деки)	
Высота стрижки (мин-макс) [мм]	20 - 95	
Скорость стрижки [об/мин]	3800	
Скорость движения [км/ч]	5	
Максимальный уклон	27%	
Максимальный уклон по периметру	20%	
Тип режущего инструмента	3 ножа	
Измеренный уровень звуковой мощности [дБ (A)]	98,68	
Погрешность измерения уровня шума [дБ (A)]	0,83	
Гарантируемый уровень звуковой мощности [дБ (A)]	100	
Код режущего инструмента	182004385/0	
Степень защиты IP робота-газонокосилки	IP64	
Рабочая температура окружающей среды робота-газонокосилки [°C]	0 ÷ 50	
Модель аккумуляторной батареи	Тип: BT 40 Li 56 (*) Модель: Аккумулятор ePower Pro 40 Ач P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Конфигурация элементов: 14S8P	
Зарядное устройство Модель: 18 A - вилка стандарта EC P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	В (Вход)	100-240 В пер. тока
	В (Выход)	58,8 В пост. тока
	Гц	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Максимальная продолжительность зарядки (одна батарея)	ч (@ В)	~ 2,5 (220)
Максимальная продолжительность зарядки (две батареи)	ч (@ В)	~ 4,5 (220)
Зарядное устройство Модель: 18 A - вилка для Великобритании P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	В (Вход)	100-240 В пер. тока
	В (Выход)	58,8 В пост. тока
	Гц	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Максимальная продолжительность зарядки (одна батарея)	ч (@ В)	~ 2,5 (220)
Максимальная продолжительность зарядки (две батареи)	ч (@ В)	~ 4,5 (220)

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	модель SRHB01 (см. этикетку изделия)	
Зарядное устройство Модель: 30 A - вилка стандарта ЕС P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	В (Вход)	200-240 В пер. тока
	В (Выход)	58,8 В пост. тока
	Гц	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Максимальная продолжительность зарядки (одна батарея)	ч (@ В)	~ 1,5 (220)
Максимальная продолжительность зарядки (две батареи)	ч (@ В)	~ 3 (220)
Зарядное устройство Модель: 30 A - вилка для Великобритании P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	В (Вход)	200-240 В пер. тока
	В (Выход)	58,8 В пост. тока
	Гц	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Максимальная продолжительность зарядки (одна батарея)	ч (@ В)	~ 1,5 (220)
Максимальная продолжительность зарядки (две батареи)	ч (@ В)	~ 3 (220)
Подключение	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Навигационные технологии	AGS, GNSS-RTK	

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	модель SRHB01
Класс мощности Радиочастотные модули	Bluetooth LE Выходная мощность - 9 дБм; 2G GSM / E-GSM - класс 4 - 33 дБм; 2G DCS / PCS - класс 1 - 30 дБм; 2G GSM / E-GSM - класс E2 - 27 дБм; 2G DCS / PCS - класс E2 - 26 дБм; 4G - класс 3 - 23 дБм
Диапазон частот - Bluetooth®	Bluetooth LE - частотный диапазон 2400 - 2483,5 МГц
Частотный диапазон - 2G	GSM 850 МГц; E-GSM 900 МГц; DCS 1800 МГц; PCS 1900 МГц
Частотный диапазон - 4G	Band 1 (2100 МГц); Band 2 (1900 МГц); Band 3 (1800 МГц); Band 4 (2100 МГц); Band 5 (850 МГц); Band 7 (2600 МГц); Band 8 (900 МГц); Band 12 (700 МГц); Band 13 (750 МГц); Band 17 (700 МГц); Band 18 (850 МГц); Band 19 (850 МГц); Band 20 (800 МГц); Band 26 (850 МГц); Band 28 (800 МГц); Band 34 (2000 МГц); Band 38 (2500 МГц); Band 39 (1900 МГц); Band 40 (2300 МГц); Band 41 (2500 МГц); Band 66 (2100 МГц).
Диапазон частот - Wi-Fi	Wi-Fi - Диапазон частот 2412 - 2484 МГц Максимальная мощность передачи < 20 дБм

Наименование и логотип Bluetooth® являются зарегистрированными товарными знаками, принадлежащими Bluetooth SIG, inc., и любое использование этих знаков компанией STIGA регулируется лицензией.

9. ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ ПО ТРЕБОВАНИЮ

ПРИМЕЧАНИЕ: следующие навесные устройства нельзя использовать в автономном режиме. Они должны использоваться только с пультом дистанционного управления.

1	Прицеп	✓
2	Сборщик травы и листьев	✓
3	Разбрасыватель удобрений	✓
4	Пластиковый каток	✓
5	Код электрического режущего узла (деки)	110CE E QF

10. ГАРАНТИЯ

10.1 УСЛОВИЯ ГАРАНТИИ

Гарантия распространяется на все дефекты качества материалов и изготовления, подтвержденные местным дистрибьютором или специализированным сервисным центром во время действия гарантийного периода.
Применение гарантии ограничивается ремонтом или заменой детали, которая была признана дефективной.
Рекомендуется раз в год отвозить машину в авторизованный сервисный центр для обслуживания, ухода и проверки исправности защитных устройств.
Условием применения гарантии является правильное техобслуживание машины.

Гарантия не покрывает ущерб, вызванный:

- Недостаточным ознакомлением с сопроводительной документацией (руководствами по эксплуатации).
- Невнимательностью, небрежностью.
- Внешними причинами (удары молнии, удары, наличие посторонних предметов во внутренней части машины) или несчастными случаями.
- Неправильными или неразрешенными изготовителем эксплуатацией и монтажом.
- Неправильным техобслуживанием.
- Модификацией машины.
- Использованием неоригинальных запчастей (адаптируемых частей).
- Использованием дополнительных приспособлений, не поставленных или не утвержденных Изготовителем (например, режущих инструментов).

Гарантия также не распространяется на:

- Операции по техобслуживанию (описанные в руководстве по эксплуатации).
- Естественный износ таких расходных материалов, как режущие инструменты и колеса.
- Естественный износ.
- Ухудшение эстетического состояния машины из-за ее эксплуатации.
- Опоры режущих приспособлений.
- Ущерб, вызванный установкой, выполненной не в соответствии с руководством пользователя.
- Ущерб, вызванный неправильным программированием виртуальных границ, переходов и зон, которых следует избегать.
- Повреждения, вызванные проникновением воды внутрь корпуса из-за использования очистителя высокого давления или вызванные погружением робота в воду, например, в лужу после сильного дождя.
- Повреждения, вызванные неправильным хранением или неправильным использованием аккумуляторной батареи.
- Повреждения, вызванные использованием неоригинальных батарей.
- Любые дополнительные расходы, связанные с гарантийным ремонтом, например транспортные расходы до пользователя, транспортировка машины до дилера, аренда аналогичного оборудования или вызов внешней компании для ухода за газоном в период простоя машины.

Права пользователя защищает законодательство его страны. Настоящая гарантия никак не ограничивает прав пользователя, предусмотренных законами его страны.

11. ТОВАРНЫЕ ЗНАКИ И ЛИЦЕНЗИИ

Наименование и логотип Bluetooth® являются зарегистрированными товарными знаками, принадлежащими Bluetooth SIG, inc., и любое использование этих знаков компанией STIGA регулируется лицензией.

SK

UPOZORNENIE: PRED POUŽITÍM STROJA SI POZORNE PREČÍTAJTE TENTO NÁVOD. Uschovajte ho pre akékoľvek ďalšie použitie.

OBSAH

1. BEZPEČNOSTNÉ POKYNY 2
   - 1.1 Všeobecné varovania o bezpečnosti elektrického náradia 2
   - 1.2 Informácie ohľadom bezpečnosti 4
   - 1.3 Bezpečné prevádzkové postupy 6
2. ÚVOD 7
   - 2.1 Všeobecný úvod 7
   - 2.2 Popis výrobku 8
   - 2.3 Časti stroja 8
   - 2.4 Rozbalenie 9
   - 2.5 Montáž príslušenstva 9
   - 2.6 Montáž predného príslušenstva 9
   - 2.7 Symboly a štítky (obr. 13) 9
   - 2.8 Bezpečné zastavenie a vypnutie robotickej kosačky 11
   - 2.9 Páka zaradenia/vyradenia pojazdu 11
3. INŠTALÁCIA 12
   - 3.1 Kontrola požiadaviek na inštaláciu 12
   - 3.2 Kritéria na ohraničenie pracovných priestorov a trás pre presun 13
   - 3.3 Inštalácia súčastí 15
   - 3.4 Inštalácia satelitnej referenčnej stanice (v prípade potreby) 15
   - 3.5 Pred aktiváciou robotickej kosačky 18
4. ČINNOSŤ 24
   - 4.1 Súčasti na uvedenie do činnosti 24
   - 4.2 Kontrola bezpečnostných zariadení na zahájenie pracovnej činnosti robotickej kosačky 24
   - 4.3 Manuálne ovládaná činnosť robotickej kosačky 24
   - 4.4 Opis ovládacích prvkov, ktoré sa nachádzajú na robotickej kosačke 25
   - 4.5 Nabíjanie akumulátora 27
   - 4.6 Vloženie a vybratie akumulátorov do/zo stroja 29
   - 4.7 Nastavenie výšky kosenia 29
   - 4.8 Modul kamery, modul senzorov LiDAR a ultrazvukový modul 29
   - 4.9 Činnosť satelitnej referenčnej stanice – kontrolka indikátoru stavu (ak je súčasťou) 30
5. ÚDRŽBA 30
   - 5.1 Plánovaná údržba 31
   - 5.2 Údržba kosiaceho zariadenia 32
   - 5.3 Čistenie 32
   - 5.4 Zimná údržba a skladovanie akumulátora 33
   - 5.5 Výmena akumulátorov 34
6. PREPRAVA, SKLADOVANIE A LIKVIDÁCIA 34
   - 6.1 Preprava 34
   - 6.2 Skladovanie 35
   - 6.3 Likvidácia 35
7. RIEŠENIE PROBLÉMOV 35
8. TECHNICKÉ PARAMETRE 36
9. VOLITEĽNÉ PRÍSLUŠENSTVO 37
10. ZÁRUKA 38
    - 10.1 Záručné podmienky 38
11. OCHRANNÉ ZNÁMKY A LICENCIE 38

POZNÁMKA: Pokyny v tejto príručke sa vzťahujú na autonómny robot v konfigurácii kosačky na trávu. Keď nie je uvedené inak, obrázky sa vzťahujú na model SRHB01.

1. BEZPEČNOSTNÉ POKYNY



PRÍKAZ:
Pred použitím si návod pozorne prečítajte a uschovajte ho pre budúce použitie.

1.1 VŠEOBECNÉ VAROVANIA O BEZPEČNOSTI ELEKTRICKÉHO NÁRADIA

⚠ **Prečítajte si všetky bezpečnostné upozornenia, všetky pokyny, všetky ilustrácie a všetky technické údaje, dodané s týmto strojom.** *Nedodržanie nižšie uvedených pokynov môže mať za následok zásah elektrickým prúdom, požiar a/alebo vážne zranenia.*

Uschovajte všetky upozornenia kvôli prípadnému neskoršiemu nahliadnutiu.

Výraz „elektrické náradie“, citovaný vo varovaniach, sa vzťahuje na vaše elektrické náradie, napájané z elektrickej siete (s káblom) alebo napájané z akumulátora (bez kábla).

1) Bezpečnosť pracovného priestoru

a) **Udržiavajte pracovný priestor čistý a dobre osvetlený.** *Preplnené alebo tmavé priestory bývajú príčinou nehody.*
b) **Nepoužívajte elektrické náradie vo výbušnej atmosfére, napríklad v prítomnosti horľavých kvapalín, plynu alebo prachu.** *Keď je elektrické náradie v činnosti, tvoria sa iskry, ktoré môžu zapáliť prach alebo výpary.*
c) **Pri používaní elektrického náradia udržujte deti a okolostojace osoby v dostatočnej vzdialenosti.** *Rozptýlenie môže spôsobiť stratu kontroly.*

2) Elektrická bezpečnosť

a) **Zástrčka kábla nabíjačky akumulátora musí byť kompatibilná s elektrickou zásuvkou. Zástrčku nikdy nijak neupravujte. Nepoužívajte adaptéry s uzemneným káblom nabíjačky.** *Nevymenené zástrčky, vhodné pre daný druh zásuvky, znižujú riziko zásahu elektrickým prúdom.*
b) **Nedotýkajte sa telom ukostrených alebo uzemnených povrchov, ako sú rúrky, radiátory, sporáky, chladničky.** *Riziko zásahu elektrickým prúdom sa zvyšuje, ak je telo ukostrené alebo uzemnené.*
c) **Nikdy nevystavujte elektrické náradie dažďu alebo mokrému prostrediu.** *Voda, ktorá vnikne do elektrického náradia, zvyšuje riziko zásahu elektrickým prúdom.*
d) **Nepoužívajte kábel nesprávnym spôsobom. Nepoužívajte kábel na prenášanie elektrického náradia, neťahajte zaň ani ho nepoužívajte na vytiahnutie zástrčky zo zásuvky. Udržujte kábel v dostatočnej vzdialenosti od zdrojov tepla, oleja, ostrých hrán alebo pohybujúcich sa častí.** *Poškodený alebo zamotaný kábel zvyšuje riziko zásahu elektrickým prúdom.*
e) **Pri používaní elektrického náradia vonku použite predlžovací kábel vhodný na použitie vonku.** *Použitie predlžovacieho kábla vhodného na použitie vonku znižuje riziko zásahu elektrickým prúdom.*
f) **Ak nie je možné vyhnúť sa použitiu elektrického náradia vo vlhkom prostredí, použite elektrickú zásuvku chránenú prúdovým chráničom (RCD).** *Použitie RCD znižuje riziko zásahu elektrickým prúdom.*

3) Osobná bezpečnosť

a) **Pri použití elektrického náradia buďte opatrní, dávajte pozor na to, čo sa deje, a správajte sa rozumne. Nepoužívajte elektrické náradie, ak ste unavení alebo ste pod vplyvom drog, alkoholu alebo liekov.** *Okamih nepozornosti pri použití elektrického náradia vám môže spôsobiť vážne ublíženie na zdraví.*
b) **Používajte osobné ochranné prostriedky (OOP). Vždy používajte ochranné okuliare.** *Používanie ochranných prostriedkov, ako je maska proti prachu, protišmyková obuv, ochranná prilba alebo chrániče sluchu, znižuje riziko zranenia osôb.*

c) **Zabráňte náhodnému uvedeniu do chodu. Pred vložením zástrčky, uchopením do rúk alebo prepravou elektrického náradia sa uistite, že vypínač je v polohe „OFF“ (VYP.).** *Prenášaním elektrického náradia s prstom na vypínači alebo jeho pripojením do zásuvky elektrickej siete s vypínačom v polohe „ON“ (ZAP.) môžete uľahčiť vznik nehody.*

d) **Pred zapnutím elektrického náradia odložte všetky kľúče alebo nastavovacie nástroje.** *Kľúč alebo nástroj, ktorý sa dostane do kontaktu s otáčajúcimi sa časťami elektrického náradia, môže spôsobiť vážne zranenia osôb.*

e) **Nenakláňajte sa. Neustále udržujte vhodnú polohu a rovnováhu.** *Umožní vám to lepšie ovládať elektrické náradie v nečakaných situáciách.*

f) **Vhodne sa oblečte. Nenoste voľné oblečenie ani šperky. Udržujte vlasy a oblečenie mimo dosahu pohyblivých častí.** *Voľné oblečenie, šperky alebo dlhé vlasy sa môžu zachytiť o pohyblivé časti.*

g) **Ak sú súčasťou zariadenia, ktoré majú byť pripojené k technologickým prívodom na odsávanie a zber prachu, uistite sa, že sú pripojené a používané vhodným spôsobom.** *Použitie týchto súčastí môže znížiť riziká súvisiace s prachom.*

h) **Nikdy nedopusťte, aby vám znalosť, získaná častým používaním elektrického náradia, umožnila spohodlnieť a ignorovať jeho bezpečnostné princípy.** *Nedbanlivosť môže v zlomku sekundy spôsobiť vážne zranenie.*

4) Použitie elektrického náradia a starostlivosť oň

a) **Nepreťažujte elektrické náradie. Používajte správne elektrické náradie pre špecifickú aplikáciu.** *Správne elektrické náradie odvedie prácu lepšie a bezpečnejšie, a pri rýchlosti, pre ktorú bolo navrhnuté.*

b) **Elektrické náradie nepoužívajte, ak ho vypínač nie je schopný uviesť do činnosti alebo ho zastaviť.** *Elektrické náradie, ktoré nemôže byť uvedené ovládané vypínačom, je nebezpečné a musí byť opravené.*

c) **Pred akýmkoľvek nastavovaním, výmenou príslušenstva alebo opätovným uskladnením elektrického náradia odpojte jeho zástrčku od zdroja napájania a/alebo z neho vyberte akumulátor.** *Tieto preventívne bezpečnostné opatrenia znižujú riziko náhodného spustenia elektrického náradia.*

d) **Nepoužívané elektrické náradie uskladnite mimo dosahu detí a nedovoľte, aby ho používali osoby, ktoré nie sú zoznámené s náradím a s týmto návodom.** *Elektrické náradie je nebezpečné v rukách neškolených používateľov.*

e) **Vykonávajte údržbu elektrického náradia a príslušenstva. Skontrolujte, či pohyblivé časti lícujú, a či sa voľne pohybujú, či nedošlo k poškodeniu jednotlivých častí, a či neexistujú iné príčiny, ktoré by mohli negatívne ovplyvniť činnosť elektrického náradia. V prípade poškodenia musí byť elektrické náradie pred opätovným použitím opravené.** *Mnoho nehôd je zapríčinených nedostatočnou údržbou.*

f) **Udržujte kosiace zariadenia ostré a čisté.** *Riadna údržba kosiacich zariadení s dobre nabrúseným ostrím znižuje ich náchylnosť na zasekávanie a uľahčuje ich ovládanie.*

g) **Elektrické náradie a jeho príslušenstvo používajte podľa dodaných pokynov a majte pritom na pamäti pracovné podmienky a druh práce, ktorú je potrebné vykonať.** *Použitie elektrického náradia na iné účely, ako je predpísané, môže spôsobiť vznik nebezpečných situácií.*

h) **Rukoväte a všetky uchopovacie povrchy udržiavajte suché, čisté a bez zvyškov oleja a tuku.** *Rukoväte a úchopové plochy neumožňujú bezpečnú manipuláciu a ovládanie náradia v nepredvídaných situáciách.*

5) Použitie akumulátorového náradia a starostlivosť oň

a) **Na nabíjanie akumulátora používajte len nabíjačky akumulátorov odporúčané výrobcom.** *Nabíjačka vhodná pre jeden typ akumulátora môže pri použití s iným akumulátorom spôsobiť riziko požiaru, úrazu elektrickým prúdom, prehriatia alebo úniku korozívnej kvapaliny z akumulátora.*

b) **Používajte len akumulátory určené pre vaše elektrické náradie.** *Použitie akejkoľvek inej akumulátorovej jednotky môže spôsobiť riziko poranenia a požiaru.*

c) **Keď sa akumulátorová jednotka nepoužíva, je potrebné ju udržiavať v dostatočnej vzdialenosti od ostatných kovových predmetov, ako sponky, mince, kľúče, klince, skrutky alebo iné malé kovové predmety, ktoré by mohli spôsobiť skrat kontaktov.** *Skratovanie kontaktov akumulátora môže spôsobiť vznietenie alebo požiar.*

d) **Z akumulátora v zlom stave môže unikať kvapalina. Vyhýbajte sa styku s kvapalinou. V prípade náhodného styku umyte zasiahnuté miesto vodou. V prípade vniknutia kvapaliny do očí vyhľadajte lekársku pomoc.** *Kvapalina uniknutá z akumulátora môže spôsobiť podráždenie pokožky alebo vznik popálenín.*

e) **Nepoužívajte poškodený alebo upravený akumulátor alebo elektrické náradie.** *Poškodené alebo upravené akumulátory sa môžu správať nepredvídateľne, výsledkom čoho môže byť požiar, výbuch alebo riziko zranenia.*
f) **Nevystavujte akublok alebo elektrické náradie ohňu alebo nadmernej teplote.** *Vystavenie ohňu alebo teplotám nad 130 °C môže spôsobiť výbuch.*
g) **Dodržujte všetky pokyny na nabíjanie akumulátora alebo elektrického náradia mimo teplotného intervalu uvedeného v návode.** *Nesprávne nabíjanie alebo nabíjanie pri teplotách, ktoré sú mimo stanoveného rozsahu, môže spôsobiť poškodenie akumulátora a zvýšenie rizika požiaru.*

6) Servisná služba

a) **Opravu elektrického náradia zverte výhradne kvalifikovanému personálu a trvajte na výhradnom použití originálnych náhradných dielov.** *To umožní zachovanie bezpečnosti elektrického náradia.*
b) **Nevykonávajte opravy akumulátora.** *Činnosť spojená s opravou musí byť vykonaná výrobcom alebo špecializovaným servisným strediskom.*

1.2 INFORMÁCIE OHĽADOM BEZPEČNOSTI

Pri návrhu zariadenia bola venovaná mimoriadna pozornosť aspektom, ktoré môžu ohroziť bezpečnosť a zdravie osôb. Účelom týchto informácií je upozorniť používateľa na akékoľvek riziko a vyhnúť sa správaniu, ktoré nespĺňa požiadavky.



NEBEZPEČENSTVO:
Pred použitím robotickej kosačky sa musíte zoznámiť so všetkými informáciami, uvedenými v tomto dokumente.



NEBEZPEČENSTVO:
Táto robotická kosačka nie je určená na používanie deťmi a osobami so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami alebo nedostatočnými skúsenosťami a znalosťami.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Pred vykonávaním akýchkoľvek úprav alebo údržby odpojte elektrický napájací zdroj a uveďte do prevádzky bezpečnostné zariadenie.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Nepoužívajte robotickú kosačku s poškodeným napájacím káblom transformátora. Poškodený alebo opotrebovaný kábel by mohol spôsobiť kontakt s časťami pod napätím. Keď je napájací kábel poškodený, musí byť vymenený výrobcom, jeho servisnou službou alebo osobou s primeranou kvalifikáciou, aby sa predišlo akémukoľvek riziku.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Používajte iba nabíjačku akumulátorov a napájací zdroj, dodanú/ý výrobcom. Nevhodné používanie nabíjačky akumulátorov a napájacieho zdroja môže spôsobiť úraz elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.



VAROVANIE:
Ak z akumulátora vyteká kvapalina, je potrebné postihnuté súčasti opláchnuť vodou / neutralizačným prostriedkom.
Vyvarujte sa akémukoľvek priamemu kontaktu s kvapalinou z akumulátora.
V prípade vniknutia kvapaliny do očí vyhľadajte lekársku pomoc.



VAROVANIE:
Počas prevádzky robotickej kosačky sa uistite, že sa v pracovnom priestore nenachádzajú žiadne osoby, hlavne deti a/alebo domáce zvieratá. Ak to tak nie je, naprogramujte činnosť robotickej kosačky v hodinách, kedy sa v tomto priestore nenachádzajú žiadne osoby.



VAROVANIE:
Prevádzkový priestor a všeobecne priestory, v ktorých sa robotická kosačka môže pohybovať, musia byť ohraničené neprekročiteľnou fyzickou bariérou.



VAROVANIE:
Prevádzkový priestor alebo trasy, ktoré stroj používa na svoj presun, musia byť nastavené tak, aby nezahŕňali verejné priestranstvá, aby sa zabránilo ublíženiu na zdraví osôb, škodám na majetku alebo nehodám vozidiel.



VAROVANIE:
Z bezpečnostných dôvodov nesmie byť satelitná referenčná stanica nikdy premiestnená následne po naprogramovaní virtuálneho ohraničenia, trás na presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť. Robotická kosačka by totiž mohla vyjsť von z naprogramovaného pracovného priestoru. V prípade premiestnenia referenčnej stanice je potrebné jej opätovné naprogramovanie.



VAROVANIE:
Pri nastavovaní výšky kosenia sa nedotýkajte kosiaceho zariadenia.



VAROVANIE:
V záujme vlastnej bezpečnosti a zabránenia ublíženiu na zdraví osôb a zvierat, a škôd na majetku, musí obsluha najprv spoznať priestor, v ktorom je robotická kosačka vedená manuálne (napríklad počas inštalácie). Pri riadení robota kráčajte opatrne, aby ste sa vyhli pádom.



VAROVANIE:
Používajte výhradne originálne náhradné diely.



VAROVANIE:
Nevykonávajte neoprávnené zásahy do nainštalovaných bezpečnostných zariadení, nevyradzujte ich z činnosti, ani ich neodstraňujte.



UPOZORNENIE:
Skontrolujte, či sa na trávniku nenachádzajú žiadne hračky, nástroje, konáre, oblečenie alebo iné predmety, ktoré by mohli zariadenie poškodiť.



ZÁKAZ:
Nesadajte si na robotickú kosačku.



ZÁKAZ:
Ak je robotická kosačka spustená, nikdy ju nezdvíhajte kvôli kontrole noža alebo kvôli preprave. Nevkladajte ruky ani nohy pod zariadenie.



ZÁKAZ:
Nepoužívajte robotickú kosačku, ak je v prevádzke zavlažovač.



ZÁKAZ:
Neumývajte robotickú kosačku vysokotlakovými tryskami vody a neponárajte ju, a to ani čiastočne, do vody.



ZÁKAZ:
Robotickú kosačku nepoužívajte, ak nie sú všetky jej časti neporušené. Ak sú niektoré časti poškodené, vymeňte ich.



ZÁKAZ:
Je jednoznačne zakázané použitie a nabíjanie robotickej kosačky vo výbušnom a horľavom prostredí.



PRÍKAZ:
Pravidelne vykonávajte vizuálnu kontrolu robotickej kosačky, aby ste sa uistili, že nože a kosiaci mechanizmus nie sú opotrebované alebo poškodené. Skontrolujte, či je robotická kosačka v dobrom prevádzkovom stave.



PRÍKAZ:
Starostlivo si prečítajte celý návod, hlavne všetky bezpečnostné informácie, a uistite sa, že mu kompletne rozumiete. Starostlivo dodržiavajte pokyny na prevádzku, údržbu a opravy.



PRÍKAZ:
Pracovníci, ktorí vykonávajú údržbu a opravy, musia byť kompletne zoznámení so špecifickými vlastnosťami a bezpečnostnými predpismi.



POVINNOSŤ POUŽÍVAŤ RUKAVICE:
Používajte osobné ochranné prostriedky určené výrobcom, hlavne pri zásahu do kosiaceho mechanizmu používajte ochranné rukavice.

1.3 BEZPEČNÉ PREVÁDZKOVÉ POSTUPY

Školenie



Je prísne zakázané používať stroj bez namontovaného predného príslušenstva.

a. Pozorne si prečítajte uvedené pokyny, oboznámte sa s ovládacími prvkami a so správnym používaním stroja.
b. Nikdy nedovoľte, aby stroj obsluhovali deti, osoby so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami alebo osoby s nedostatočnými skúsenosťami a znalosťami alebo osoby, ktoré nie sú oboznámené s týmito pokynmi. Miestne predpisy môžu obmedzovať vek obsluhy.
c. Obsluha alebo používateľ je zodpovedný za nehody alebo nebezpečenstvá, ktoré sa týkajú tretích strán alebo zariadení tretích strán.

Príprava

a. Uistite sa, že je automatický systém vymedzenia obvodu správne naprogramovaný podľa pokynov.
b. Pravidelne kontrolujte priestor, kde sa stroj používa a odstraňujte kamene, tyče, káble a akékoľvek iné cudzie predmety, ktoré môžu brániť činnosti.
c. Pravidelne vykonávajte vizuálnu kontrolu nožov, skrutiek nožov a kosiacej jednotky, aby ste skontrolovali, či nie sú opotrebované alebo poškodené. Opotrebované alebo poškodené nože a skrutky vymieňajte v pároch, aby sa zachovalo vyváženie stroja.
d. Ak sa stroj používa na verejných priestranstvách alebo v priestoroch prístupných verejnosti, musia byť okolo jeho pracovného priestoru umiestnené výstražné značky. Značky musia obsahovať tento text: „Pozor! Automatická kosačka na trávu! Zdržiavajte sa v bezpečnej vzdialenosti! Dozerajte na deti!".

1.3.1 Činnosť

Všeobecné informácie

a. Nepoužívajte stroj s poškodenými ochrannými krytmi alebo s chýbajúcimi bezpečnostnými zariadeniami, napr. bez ochranných krytov.
b. Nepribližujte ruky ani nohy k otáčajúcim sa častiam ani pod ne. Vždy sa zdržujte v dostatočnej vzdialenosti od výstupného otvoru.
c. Nedotýkajte sa pohyblivých častí stroja, kým sa úplne nezastavia.
d. Pri práci so strojom vždy noste pevnú obuv a dlhé nohavice.
e. Nedvíhajte alebo neprevážajte stroj, kým je elektromotor v chode.

f. Odstráňte zariadenie na deaktiváciu z jednotky:
- pred odstránením upchatia;
- pred kontrolou, čistením alebo prácou na stroji;
- pri zasiahnutí cudzím predmetom, kvôli kontrole, či nedošlo k poškodeniu stroja.
- Keď stroj začne neobvykle vibrovať, vypnite ho a pred opätovným uvedením do chodu skontrolujte prípadné škody.

g. Nenechávajte stroj v činnosti bez dozoru v prítomnosti domácich zvierat, detí alebo iných osôb v blízkosti.

Údržba a skladovanie

a. Pre bezpečnú činnosť stroja pevne utiahnite všetky matice a skrutky.
b. Robotickú kosačku často kontrolujte, či nie je opotrebovaná alebo poškodená.
c. Opotrebované alebo poškodené diely sa musia z bezpečnostných dôvodov vymeniť.
d. Dbajte na to, aby sa nože vymieňali len za vhodné náhradné diely.
e. Uistite sa, že sú akumulátory nabité pomocou správnej nabíjačky akumulátorov, odporúčanej výrobcom. Použitie nesprávnej nabíjačky akumulátorov môže spôsobiť zásah elektrickým prúdom, prehriatie alebo únik korozívnej kvapaliny z akumulátora.
f. V prípade úniku elektrolytu ho zmyte vodou / neutralizačným prostriedkom a v prípade zasiahnutia očí atď. vyhľadajte lekársku pomoc.
g. Údržba stroja musí byť vykonávaná v súlade s pokynmi výrobcu.

Zvyškové riziká

- Výrobok spĺňa všetky bezpečnostné nariadenia, avšak napriek tomu môžu existovať ďalšie riziká v dôsledku nesprávnej inštalácie a/alebo nepredvídateľných situácií. Preto je potrebné, aby sa v priestore, kde sa výrobok používa, nenachádzali žiadne predmety, osoby ani zvieratá, a aby boli všetky osoby, ktoré môžu mať, hoci aj príležitostne, prístup do pracovného priestoru, informované o možných nebezpečenstvách.
- Nebezpečenstvo vymrštenia predmetov voči telu, zvieratám a veciam. Počas činnosti dodržiavajte bezpečnú vzdialenosť od stroja najmenej 8 metrov.
- V prípade búrok s rizikom bleskov a všeobecne v očakávaní zlých poveternostných podmienok sa odporúča výrobok nepoužívať a odpojiť všetky periférne zariadenia od elektrickej siete. Ak chcete výrobok používať, pripojte periférne zariadenia k elektrickej sieti podľa pokynov uvedených v návode.

2. ÚVOD

2.1 VŠEOBECNÝ ÚVOD

2.1.1 Účel návodu

POZNÁMKA: Tento návod podlieha aktualizácii a pravidelnej revízii. Pred použitím stroja sa uistite, že ste si stiahli najnovšiu dostupnú verziu.

Tento návod je neoddeliteľnou súčasťou zariadenia a je určený na poskytovanie informácií, potrebných na jeho používanie.
Uchovávajte tento návod po celú dobu životnosti zariadenia, aby bol v prípade potreby vždy k dispozícii.
Príjemca návodu je používateľ zariadenia, ktorý si musí starostlivo prečítať informácie, v ňom uvedené a dôsledne ich aplikovať, aby bola chránená bezpečnosť osôb, a aby nedošlo k poškodeniu.
Nasledujúce symboly boli použité na zdôraznenie dôležitých textov.



NEBEZPEČENSTVO\VAROVANIE\UPOZORNENIE:
Piktogramy obsiahnuté v trojuholníku so žltým pozadím a čiernou čiarou označujú nebezpečenstvo\varovanie\upozornenie.



ZÁKAZ:
Piktogramy v preškrtnutom kruhu s bielym pozadím a červenou čiarou označujú zákaz.



PRÍKAZ:
Piktogramy obsiahnuté v modrom kruhu označujú povinnosť.

POZNÁMKA: Texty uvedené touto formou označujú technické informácie zvláštneho významu, ktoré nie je možné prehliadať.

2.2 POPIS VÝROBKU

Robotická kosačka (obr. 1 a 2) je navrhnutá a vyrobená tak, aby automaticky kosila trávu v záhrade v ktorúkoľvek dennú alebo nočnú hodinu.
V závislosti od rôznych vlastností koseného povrchu možno kosiacu robotickú kosačku naprogramovať na prácu v niekoľkých zónach, vymedzených virtuálnym ohraničením a prepojených virtuálnymi trasami pre presun.
Počas pracovnej činnosti robotická kosačka kosí plochu vymedzenú virtuálnym ohraničením (obr. 7.A). Keď sa robotická kosačka nachádza v blízkosti virtuálnej hranice (obr. 7.A) alebo keď narazí na prekážku (obr. 7.B) mení trajektóriu podľa zvolenej navigačnej stratégie.
Robotická kosačka vykonáva automatické a kompletné kosenie vymedzeného trávnika.
Použitie špeciálneho príslušenstva, ktoré je určené výrobcom ako originálna výbava, alebo použitie voliteľného príslušenstva, umožňuje vykonať túto pracovnú činnosť v rôznych prevádzkových režimoch, ktoré sú ilustrované v tomto návode, alebo v pokynoch, ktoré sú dodávané spolu s konkrétnym príslušenstvom.
Výrobok funguje prostredníctvom satelitného signálu a prijíma údaje o satelitných korekciách z cloudu STIGA. Technológia ovládania robotickej kosačky je založená na dátovej komunikácii medzi cloudom STIGA a samotnou robotickou kosačkou. Na používanie výrobku je potrebné aj mobilné zariadenie (smartfón/tablet), s výnimkou manuálneho kosenia trávy a používania príslušenstva, pre ktoré je potrebné rádiové ovládanie (kód 2RR001004/ST1), dostupné ako príslušenstvo, pozostávajúce z vysielača a prijímača.
Robotická kosačka je vybavená kamerovým modulom, senzormi LiDAR a ultrazvukovými senzormi, aby sa vyhla prípadným prekážkam v pracovnom priestore a zlepšila navigačný výkon.
Akékoľvek iné použitie môže byť nebezpečné a spôsobiť ublíženie na zdraví a/alebo škody na majetku. Nesprávne používanie zahŕňa (ako príklad, ale nie výlučne): prepravu osôb, detí alebo zvierat na stroji; prepravu strojom; používanie stroja na ťahanie alebo tlačenie nákladu bez použitia vhodného príslušenstva na ťahanie; používanie stroja na kosenie netrávnatej vegetácie; okrem prípadov použitia špecifického určeného a odporúčaného príslušenstva.

POZNÁMKA: Pre prevádzku robotickej kosačky je potrebné pripojenie k mobilnej sieti v mieste inštalácie. Na internetovej stránke stiga.com alebo prostredníctvom aplikácie si vopred overte, či je pokrytie mobilnou sieťou dostatočné. Poskytovateľ sieťového pripojenia sa môže kedykoľvek zmeniť v súlade s obchodnými podmienkami.

POZNÁMKA: Pre svoju činnosť robotická kosačka prijíma dáta satelitnej korekcie, ktoré sú vysielané prostredníctvom cloudu STIGA. Signál satelitnej korekcie je dostupný v mnohých krajinách. Na stránke stiga.com alebo prostredníctvom aplikácie si vopred overte, či je v mieste inštalácie prítomný signál satelitnej korekcie. Ak v mieste inštalácie nie je k dispozícii satelitný korekčný signál, musí sa nainštalovať satelitná referenčná stanica, ktorá je k dispozícii ako príslušenstvo.

2.3 ČASTI STROJA

a. Hnacie kolesá (obr. 1.G)
b. Otočné kolesá (obr. 1.H)
c. Ovládací panel (obr. 2.D)
d. Kryt priestoru pre akumulátory (obr. 1.F)
e. Akumulátory (obr. 2.B)
f. Držiaky s rýchlym odpájaním pre príslušenstvo (obr. 1.E)
g. Konektory pre vysoký výkon 56 V (obr. 1.C)
h. Konektora pre nízky výkon 12 V (obr. 1.D)

i. Montážny celok kosiacich zariadení (obr. 1.A)
j. Kosiace zariadenia (nože) (obr. 1.B)
k. Motor nožov (obr. 2.A)
l. Pojazd (obr. 1.I)
m. Rádiové ovládanie (obr. 4.D) (príslušenstvo – nie je súčasťou)
n. Kontrolka (obr. 2.C)
o. Senzory LiDAR (obr. 2.G)
p. Ultrazvukové senzory (obr. 2.H)
q. Kamera (obr. 2.F)
r. Zastavovacie tlačidlo STOP (obr. 2.E)
s. Svetlomety (obr. 1.M)
t. Nabíjací konektor (obr. 1.N)
u. Ťažné zariadenie (obr. 2.I)

2.4 ROZBALENIE

Tu sú všetky pokyny pre správne vybalenie:
1. Otvorte škatuľu s robotickou kosačkou.
2. Vyberte príslušenstvo.
3. Vyberte robotickú kosačku.



VAROVANIE:
Uistite sa, že ste z robotickej kosačky pred použitím odstránili všetok obalový materiál.



UPOZORNENIE:
Pre zabránenie poranení alebo škôd venujte pozornosť rozbaľovaniu robotickej kosačky, aby ste sa nedostali do styku s nebezpečnými prvkami.

2.5 MONTÁŽ PRÍSLUŠENSTVA

Prečítajte si samostatnú príručku na montáž, dodávanú spolu s každým príslušenstvom.

2.6 MONTÁŽ PREDNÉHO PRÍSLUŠENSTVA

Pozrite si návod na inštaláciu príslušenstva (obr. 15, obr. 24).

POZNÁMKA *Pozrite si návod k prednému príslušenstvu.*

2.7 SYMBOLY A ŠTÍTKY (OBR. 13)



UPOZORNENIE:
Pred uvedením výrobku do činnosti si prečítajte návod na používanie.



UPOZORNENIE:
Nebezpečenstvo vymrštenia predmetov proti telu.



UPOZORNENIE:
Počas činnosti dodržiavajte bezpečnú vzdialenosť od stroja najmenej 8 metrov.



UPOZORNENIE:
Nedávajte ruky ani nohy do blízkosti otvoru kosiaceho zariadenia alebo pod jeho otvor.



UPOZORNENIE:
Zdržujte sa v dostatočnej vzdialenosti od horúcich povrchov.



UPOZORNENIE:
Pred akoukoľvek údržbou alebo opravou odpojte deaktivačné zariadenie a prečítajte si príslušné pokyny.



Maximálna prípustná hmotnosť ťahaného nákladu (100 kg) (obr. 13.C).
Udáva maximálnu hmotnosť, ktorú môže stroj ťahať.



UPOZORNENIE:
Riziko pritlačenia (obr. 13.B).
Štítok sa nachádza v blízkosti držiaku pre príslušenstvo s rýchlym odopínaním.



UPOZORNENIE:
Nenastupujte na stroj.



ZÁKAZ:
Zabezpečte, aby sa v pracovnom priestore stroja počas jeho prevádzky nenachádzali žiadne osoby (najmä deti, staršie osoby alebo osoby so zdravotným postihnutím) a domáce zvieratá. Keď je stroj v prevádzke, udržujte deti, domáce zvieratá a iné osoby v bezpečnej vzdialenosti.



ZÁKAZ:
Na čistenie alebo umývanie stroja nepoužívajte vysokotlakové čistiace zariadenia.



Používajte originálny napájací zdroj so špecifikáciami uvedenými na identifikačnom štítku.



Symbol napájania jednosmerným prúdom.

IPXX

Stupeň ochrany proti vniknutiu pevných látok a vody.



Odpad tvorený elektrickými a elektronickými zariadeniami, ktorý je potrebné odovzdať do príslušných zariadení na recykláciu a likvidáciu.



Zaručená úroveň akustického výkonu



Používajte ochranné okuliare



Používajte chrániče sluchu



Používajte ochranné rukavice



Používajte ochrannú obuv

2.8 BEZPEČNÉ ZASTAVENIE A VYPNUTIE ROBOTICKEJ KOSAČKY



PRÍKAZ:
Pred akýmkoľvek čistením, prepravou alebo údržbou robotickú kosačku vždy bezpečne vypnite.

Postup:

1. Ak je stroj v pohybe, automaticky zastaví pojazd a otáčanie nožov, ak je vzdialenosť od prekážky menšia ako 1,10 m. Ak sa stroj nezastaví, stlačte tlačidlo núdzového zastavenia (obr. 2.E).
2. Stlačte zastavovacie tlačidlo **„STOP“** (obr. 3.D), aby ste robotickú kosačku bezpečne zastavili a otvorte ochranný kryt (obr. 3.A).
3. Stlačte vypínacie tlačidlo (obr. E) na niekoľko sekúnd a počkajte, kým LED v tom istom tlačidle zhasne.
4. Až po zhasnutí LED (obr. 3.E), vytiahnite bezpečnostný kľúč (obr. 3.C) na bezpečné vypnutie robotickej kosačky.
5. Zatvorte ochranný kryt (obr. 3.A).
6. Robotická kosačka je zastavená alebo vypnutá v bezpečnom stave.

2.9 PÁKA ZARADENIA/VYRADENIA POJAZDU

Páka zaradenia/vyradenia pojazdu (obr. 1.L) umožňuje presunúť stroj ručne, bez vykonania zapnutia.
Tato ovládacia páka má dve polohy označené nasledujúcimi symbolmi:



1. **Zaradený pojazd: s pákou vo vodorovnej polohe je možné pohybovať zapnutým strojom prostredníctvom motorov.**



2. **Vyradený pojazd: s pákou premiestnenou smerom nadol je možné pohybovať strojom ručne, bez vykonania zapnutia.**



VAROVANIE:
Nenechávajte stroj bez dozoru s pákou v polohe 2 (vyradený pojazd).



VAROVANIE:
Strojom pohybujte ručne iba na rovnom povrchu.



BEZPEČNOSTNÝ POKYN
Páka zaradenia/vyradenia sa nikdy nesmie nachádzať v medzipolohe. Tento stav spôsobuje prehrievanie pojazdu a jeho poškodzovanie.

3. INŠTALÁCIA



UPOZORNENIE:
Nevykonávajte neoprávnené zásahy do nainštalovaných bezpečnostných zariadení, nevyradzujte ich z činnosti, ani ich neodstraňujte.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Je potrebné zabezpečiť elektrickú zásuvku, ktorá je v súlade s platnými zákonmi danej krajiny.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Dodávaný obvod musí byť chránený prúdovým chráničom (RCD) s aktivačným prúdom nepresahujúcim 30 mA.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Napájací zdroj nepripájajte do zásuvky, ak je zástrčka alebo kábel poškodený.
Poškodený kábel nepripájajte ani sa ho nedotýkajte skôr, ako ho odpojíte od napájania.
Poškodený alebo opotrebovaný kábel by mohol spôsobiť kontakt s časťami pod napätím.



UPOZORNENIE:
Napájací kábel, napájací zdroj, predlžovací kábel a všetky ostatné elektrické káble, ktoré nie sú súčasťou výrobku, musia zostať mimo priestoru kosenia, aby sa nedostali do blízkosti nebezpečných pohyblivých súčastí, a aby sa zabránilo poškodeniu káblov, ktoré by mohlo viesť ku kontaktu s časťami pod napätím.

POZNÁMKA: Pre svoju činnosť robotická kosačka prijíma dáta satelitnej korekcie, ktoré sú vysielané prostredníctvom cloudu STIGA. Signál satelitnej korekcie je dostupný v mnohých krajinách. Na stránke stiga.com alebo prostredníctvom aplikácie si vopred overte, či je v mieste inštalácie prítomný signál satelitnej korekcie. Ak v mieste inštalácie nie je k dispozícii satelitný korekčný signál, musí sa nainštalovať satelitná referenčná stanica, ktorá je k dispozícii ako príslušenstvo (pozri kap. 3.4).

3.1 KONTROLA POŽIADAVIEK NA INŠTALÁCIU

Nasledujúci postup slúži na overenie požiadaviek a prípravu záhrady pred zahájením inštalácie.

3.1.1 Kontrola záhrady

- Skontrolujte stav záhrady kvôli zisteniu virtuálneho ohraničenia, prekážok a priestorov, ktoré sa majú vylúčiť.
- Skontrolujte, či je kosený trávnik rovnomerný, bez jamiek, kameňov alebo iných prekážok, a v prípade potreby vykonajte príslušné rekultivačné práce.
- Vyrovnajte povrch tak, aby sa na ňom po daždi netvorili kaluže.
- Pri prvej inštalácii musí byť počiatočná výška trávy v prevádzkovom rozsahu robotickej kosačky: 20 – 95 mm. V prípade potreby pripravte záhradu pomocou tradičnej kosačky na trávu.

Robotická kosačka funguje pomocou satelitného signálu. Presnosť satelitného signálu môže byť ovplyvnená:
- Prítomnosťou prekážok po obvode inštalácie alebo v pracovnom priestore, ako sú: stromy s hustou korunou, živé ploty, ohraničujúce múry, kovové ploty, budovy a reflexné povrchy, ako sú sklenené alebo kovové steny.
- Nepriaznivými poveternostnými podmienkami, ako je: hustá hmla, vysoká oblačnosť, silný dážď alebo sneženie.

V prípade nesprávnej činnosti vylúčte pracovný priestor robotickej kosačky.

3.1.2 Kontroly na určenie virtuálneho ohraničenia

1. Uistite sa, že maximálny sklon pracovnej plochy je menší alebo rovný 27 % (pozri ods. 8 „TECHNICKÉ PARAMETRE“). Pri definovaní virtuálneho ohraničenia dodržiavajte pravidlá uvedené na obr. 5.

a. ak je sklon ≤ 15 %, je možné umiestniť virtuálne ohraničenie podľa obrázka;
b. ak je sklon > 15 %, inštalácia musí zahŕňať priestor na svahu za dodržania vzdialenosti, uvedenej na obrázku;
c. ak je sklon < 27 % a plocha na svahu nie je súčasťou záhrady, ktorá má byť pokosená, musí byť dodržaná vzdialenosť, uvedená na obrázku;
d. ak je sklon > 27 %, je potrebné vylúčiť plochu na svahu za dodržania vzdialenosti, uvedenej na obrázku.

UPOZORNENIE:
Robot môže kosiť povrchy s maximálnym sklonom 27 %.
Ak nebudete postupovať podľa pokynov, robot by mohol skĺznuť a opustiť pracovný priestor

UPOZORNENIE:
Priestory so sklonom väčším, ako je prípustné, sa nesmú kosiť. Preto umiestnite virtuálne ohraničenie pred sklonom a vylúčte tak daný priestor trávnika z kosenia.

2. Skontrolujte celý pracovný povrch: skontrolujte prekážky a priestory, ktoré majú byť vylúčené z pracovného priestoru, a ktoré musia byť naprogramované ako priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť (obr. 7.B).

3.2 KRITÉRIA NA OHRANIČENIE PRACOVNÝCH PRIESTOROV A TRÁS PRE PRESUN

UPOZORNENIE:
Pri programovaní virtuálneho ohraničenia, trás presunu a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, musí byť dodržaná vzdialenosť aspoň 6 metrov od kosačky.

UPOZORNENIE:
Vzdialenosti uvedené v tomto návode sa vzťahujú na stroj v konfigurácii kosačky. Ak je prítomné iné príslušenstvo, vychádzajte zo špecifického návodu.

3.2.1 Minimálne vzdialenosti virtuálneho ohraničenia a vzdialenosti na vymedzenie

Postup:
1. Za prítomnosti dlažby alebo prístupového chodníka na rovnakej úrovni ako trávnik, sa virtuálne ohraničenie môže zhodovať s okrajom dlažby (obr. 6.A).
2. V prípade prítomnosti bazéna, jazierko alebo výkopu musí byť virtuálne ohraničenie naprogramované vo vzdialenosti najmenej 3 m (obr. 6.B). Ak sa bazén, jazierko alebo výkop nachádza na konci svahu, virtuálne ohraničenie musí byť naprogramované vo vzdialenosti najmenej 5 metrov (obr. 6.C).
3. V prípade stromov s vyčnievajúcimi koreňmi musí byť virtuálne ohraničenie naprogramované tak, aby sa zabránilo prechodu robotickej kosačky po nerovných povrchoch (obr. 6.D).
4. Virtuálne ohraničenie musí byť naprogramované tak, aby sa robotická kosačka zdržiavala vo vzdialenosti aspoň 1,10 m od plôch so štrkom alebo drveným kameňom (obr. 6.E).
5. V prípade priestorov na svahoch dodržiavajte pokyny uvedené v ods. 3.1.2.
6. V prípade nepretržitých štrukturálnych prvkov (múriky, ploty, živé ploty atď.) s výškou väčšou ako 50 cm, musí byť virtuálne ohraničenie naprogramované vo vzdialenosti najmenej 1,10 m od uvedených prvkov (obr. 6.F).
7. Vo všetkých ostatných prípadoch musí byť virtuálne ohraničenie určené so zohľadnením minimálnej vzdialenosti 1,10 m medzi robotickou kosačkou a prekážkou (obr. 6.G/H).
8. V prípade ohraničení prekážok, ktoré sa nachádzajú vo vzájomnej vzdialenosti menšej ako 150 cm, ohraničte ich ako jedinú prekážku za dodržania vyššie uvedených vzdialeností (obr. 6.I).

VAROVANIE:
Prevádzkový priestor a všeobecne priestory, v ktorých sa robotická kosačka môže pohybovať, musia byť ohraničené neprekročiteľnou fyzickou bariérou.

UPOZORNENIE:
Keď je sklon väčší ako 27 %, je potrebné priestor sklonu vylúčiť z kosenia (pozri ods. 3.1.2).

3.2.2 Úzke priechody

Postup:
1. V prípade úzkych priechodov musí byť vzdialenosť medzi dvomi virtuálnymi hranicami Z ≥ 2 m (obr. 7.C).
2. V prípade priechodu, v ktorom by vzdialenosť medzi virtuálnymi hranicami bola Z < 2 m, časť priestoru za zúžením (obr. 7.D) nebude dosiahnuteľná robotickou kosačkou automaticky. V tomto prípade je potrebné naprogramovať dva samostatné virtuálne kosiace priestory (obr. 7.E) a prepojiť ich virtuálnou trasou pre presun (obr. 7.F).
3. Ak nie je možné prepojiť obidva priestory trasou virtuálneho presunu, považuje sa časť priestoru za úzkym miestom za „uzavretý priestor“ (pozri ods. 3.2.3).

3.2.3 Uzavreté priestory

Priestory, do ktorých sa robotická kosačka nemôže dostať samostatne prostredníctvom virtuálneho presunu, musia byť naprogramované ako „uzavreté priestory“ (možnosť v aplikácii).
Každý uzavretý priestor môže mať určenú maximálnu plochu (pozri tabuľka technických parametrov). Ak je potrebné pokryť väčšiu plochu, ako je maximálna plocha spravovateľná jedným uzavretým priestorom, rozdeľte povrch na viac uzavrených priestorov.
Pre registráciu uzavretých priestorov je potrebné dodržiavať rovnaké kritériá, aké sú uvedené v ods. 3.2.1.
Robotickú kosačku je potrebné do každého uzavretého priestoru priviesť manuálne a manuálne ju aj spustiť.

3.2.4 Trasy pre presun

Priestory v záhrade, vzájomne oddelené plochami, ktoré sa nemajú kosiť, musia byť pospájané prostredníctvom trás pre presun. Trasy pre presun musia rešpektovať maximálny sklon 20 %.

1. Vyhľadajte medzi možnými priechodmi najpohodlnejšiu trasu pre presun, ktorá umožňuje udržiavať stále väčšiu vzdialenosť od prípadných prekážok, a ktorá sa nekríži s priestormi, ktoré sú obvykle vyhradené na parkovanie, pre prechod vozidiel, alebo ktorými prechádzajú prúdy osôb.
2. Trasa pre presun zahŕňa manévrovací priestor v rozsahu 2 m vpravo a 2 m vľavo od zaznamenanej trasy (obr. 8.D). Je potrebné dodržiavať nasledujúce minimálne vzdialenosti medzi manévrovacím priestorom a rôznymi záhradnými prvkami:
- 1,10 m od prekážok vymedzených virtuálnymi obvodmi alebo priestormi bez kosenia (obr. 8.A);
- 1,10 m od pevných neohraničených prekážok alebo súvislých konštrukčných prvkov (obr. 8.B);
- 1,10 m od verejných komunikácií (obr. 8.C);
- 1,10 m od bazénov (obr. 8.E);
- 1,10 m od trás pre peších (obr. 8.F);
- 1,10 m od útesov alebo strmých svahov (obr. 8.G);
- 1,10 m od chodníkov (obr. 8.H).

3. V prípade úzkych priechodov, kde nie je možné dodržať vyššie uvedené vzdialenosti, musí byť priechod ohraničený neprechodnými zábranami, ak už nie sú prítomné.

POZNÁMKA: Trasy pre presun zaznamenané v úzkych priechodoch by sa mohli vyznačovať nedostatočným príjmom satelitného signálu, čo ovplyvňuje presnosť práce robotickej kosačky.

3.3 INŠTALÁCIA SÚČASTÍ



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Používajte iba nabíjačku akumulátorov a napájací zdroj dodaný výrobcom. Nesprávne používanie môže spôsobiť úraz elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.



VAROVANIE:
Nebezpečenstvo porezania rúk a nôh.
Používajte ochranné rukavice a ochrannú obuv, aby ste zabránili nebezpečenstvu porezania rúk a nôh.



VAROVANIE:
Nebezpečenstvo vniknutia prachu do očí.
Používajte ochranné okuliare, aby ste sa vyhli nebezpečenstvu vniknutia prachu do očí.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Elektrické napájanie nepripájajte skôr ako budú dokončené všetky úkony inštalácie. Ak je to počas inštalácie potrebné, vypnite hlavné elektrické napájanie.



ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO:
Aby bolo možné vykonať elektrické pripojenie, je potrebné, aby bola v blízkosti miesta inštalácie k dispozícii elektrická zásuvka. Uistite sa, že pripojenie k napájaciemu zdroju je v súlade so zákonmi platnými v krajine, v ktorej sa používa.



VAROVANIE:
Dodávaný obvod musí byť chránený prúdovým chráničom (RCD) s aktivačným prúdom nepresahujúcim 30 mA.

3.3.1 Dobíjanie robotickej kosačky po inštalácii

Pred prvým použitím výrobku úplne nabite akumulátory (pozri ods. 4.5).

3.4 INŠTALÁCIA SATELITNEJ REFERENČNEJ STANICE (V PRÍPADE POTREBY)

Pre svoju činnosť robotická kosačka prijíma dáta satelitnej korekcie, ktoré sú vysielané prostredníctvom cloudu STIGA. Signál satelitnej korekcie je dostupný v mnohých krajinách. Na stránke stiga.com alebo prostredníctvom aplikácie si vopred overte, či je v mieste inštalácie prítomný signál satelitnej korekcie. Ak v mieste inštalácie nie je k dispozícii satelitný korekčný signál, musí sa nainštalovať satelitná referenčná stanica, ktorá je k dispozícii ako príslušenstvo.
Na overenie prítomnosti signálu satelitnej korekcie v mieste inštalácie robotickej kosačky dodržte postup so sprievodcom v aplikácii.
V prípade, ak by signál satelitnej korekcie nebol k dispozícii na mieste inštalácie, postupujte podľa nasledujúcich pokynov na inštaláciu satelitnej referenčnej stanice (nie je súčasťou).



VAROVANIE:
Z bezpečnostných dôvodov nesmie byť satelitná referenčná stanica nikdy premiestnená následne po naprogramovaní virtuálneho ohraničenia, trás na presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť. Robotická kosačka by totiž mohla vyjsť von z naprogramovaného pracovného priestoru. V prípade premiestnenia referenčnej stanice je potrebné jej opätovné naprogramovanie.



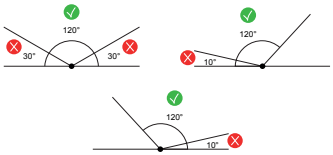
VAROVANIE:
Z bezpečnostných dôvodov bolo programovanie virtuálnych hraníc, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, vykonané prostredníctvom signálu satelitnej korekcie, a keď si prajete následne používať robotickú kosačku prostredníctvom satelitnej referenčnej stanice, je potrebné preprogramovanie. Obdobne platí, že keď bolo programovanie virtuálnych hraníc, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, vykonané s použitím satelitnej referenčnej stanice, a keď si prajete následne používať robotickú kosačku prostredníctvom signálu satelitnej korekcie, je potrebné preprogramovanie.

3.4.1 Overenie pred inštaláciou satelitnej referenčnej stanice

ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO: Používajte iba nabíjačku akumulátorov a napájací zdroj dodaný výrobcom. Nesprávne používanie môže spôsobiť úraz elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.	**ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO: Dodávaný obvod musí byť chránený prúdovým chráničom (RCD) s aktivačným prúdom nepresahujúcim 30 mA.**
ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO: Aby bolo možné vykonať elektrické pripojenie, je potrebné, aby bola v blízkosti miesta inštalácie k dispozícii elektrická zásuvka. Uistite sa, že pripojenie k napájaciemu zdroju je v súlade so zákonmi platnými v krajine, v ktorej sa používa.	**ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO: Elektrické napájanie nepripájajte skôr ako budú dokončené všetky úkony inštalácie. Ak je to počas inštalácie potrebné, vypnite hlavné elektrické napájanie.**
POVINNOSŤ POUŽÍVAŤ RUKAVICE: Používajte ochranné rukavice, aby ste zabránili nebezpečenstvu porezania rúk.	**POVINNOSŤ POUŽÍVAŤ OKULIARE: Používajte ochranné okuliare, aby ste sa vyhli nebezpečenstvu vniknutia prachu do očí.**
ELEKTRICKÉ NEBEZPEČENSTVO: Napájací zdroj nepripájajte do zásuvky, ak je zástrčka alebo kábel poškodený. Poškodený kábel nepripájajte ani sa ho nedotýkajte skôr, ako ho odpojíte od napájania. Poškodený alebo opotrebovaný kábel by mohol spôsobiť kontakt s časťami pod napätím.	

Satelitná referenčná stanica musí byť povinne umiestnená v priestore, v ktorom je úplne viditeľná obloha. Satelitná referenčná stanica musí byť umiestnená nad rušiacimi prvkami, ako sú: stromy s hustou korunou, živé ploty, obvodové múry, kovové oplotenia, budovy a reflexné povrchy, ako sú sklenené tabule alebo kovové múry. Je potrebné pripojenie k elektrickej zásuvke (obr. 17).

POZNÁMKA: Obloha sa považuje za úplne viditeľnú, keď je voľná pod uhlom najmenej 120° vo všetkých smeroch.



3.4.2 Postup pre inštaláciu satelitnej referenčnej stanice

S odvolaním sa na obr. 16, inštalácia satelitnej referenčnej stanice (A) musí byť vykonaná prostredníctvom upevňovacej konzoly (E). Na napájanie je potrebný napájací zdroj (F) a pripojenie do elektrickej zásuvky.

Pripravte priestor na inštaláciu napájacieho zdroja (F) tak, aby bol chránený pred slnečným žiarením, a aby sa za žiadnych atmosférických podmienok nemohol ocitnúť ponorený do vody.

VAROVANIE:
Napájací kábel, napájací zdroj, predlžovací kábel a všetky ostatné elektrické káble, ktoré nie sú súčasťou výrobku, musia zostať mimo priestoru kosenia, aby sa nedostali do blízkosti nebezpečných pohyblivých súčastí, a aby sa zabránilo poškodeniu káblov, ktoré by mohlo viesť ku kontaktu s časťami pod napätím.

VAROVANIE:
Kábel elektrického napájania a napájací zdroj musia byť umiestnené tak, aby nepredstavovali nebezpečenstvo pre deti, osoby alebo zvieratá.

VAROVANIE:
Z bezpečnostných dôvodov nesmie byť satelitná referenčná stanica nikdy premiestnená následne po naprogramovaní virtuálneho ohraničenia, trás na presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť. Robotická kosačka by totiž mohla vyjsť von z naprogramovaného pracovného priestoru. V prípade premiestnenia referenčnej stanice je potrebné jej opätovné naprogramovanie.

Požiadavky a povinnosti:

Budú potrebné nasledujúce súčasti (pozri obr. 16):
(A) satelitná referenčná stanica;
(E) upevňovacia konzola;
(H) strmeň na upevnenie konzoly na stĺp alebo upevňovacie skrutky na pripevnenie na stenu (nie sú súčasťou);
(G) skrutky na upevnenie satelitnej referenčnej stanice na konzolu;
(F) napájací zdroj;
(L) predlžovací kábel.

Postup (obr. 18):

1. Skontrolujte požiadavky na inštaláciu v ods. 3.4.1.
2. Pripevnite konzolu (E) na stenu (N) s použitím upevňovacích skrutiek (nie sú súčasťou balenia) a uistite sa, že sa nachádza vo vodorovnej polohe. V prípade montáže na stĺp (M) použite strmeň (H), ktorý je súčasťou, na upevnenie konzoly (E).
3. Pripevnite satelitnú referenčnú stanicu (A) ku konzole (E) s konektorom (C) obráteným smerom nadol, použitím skrutiek (G). Uistite sa, že sa stanica nachádza dokonale vo vodorovnej polohe. Pripojte satelitnú referenčnú stanicu k napájaciemu zdroju (F) alebo k predlžovaciemu káblu prostredníctvom konektora (C) a priskrutkujte kruhovú maticu.
4. Pripevnite napájací kábel tak, aby sa nemohol poškodiť alebo spôsobiť nebezpečenstvo.
5. Pripojte zástrčku napájacieho zdroja (F) do elektrickej zásuvky.

POZNÁMKA: Horná časť satelitnej referenčnej stanice sa musí nachádzať čo najbližšie k hornej časti stany alebo stĺpika (obr. 18/19).

POZNÁMKA: V prípade potreby je možné predĺžiť kábel, ktorý napája satelitnú referenčnú stanicu, prostredníctvom predlžovacích káblov dostupných ako príslušenstvo. Je dovolené použiť maximálne dva 5-metrové alebo jeden 15-metrový predlžovací kábel.

POZNÁMKA: Aby sa predišlo rušeniu, mala by byť satelitná referenčná stanica nainštalovaná aspoň 400 cm od ostatných satelitných referenčných staníc, ktoré sa môžu nachádzať v blízkosti.

UPOZORNENIE:
Povrch alebo stĺp, na ktorý má byť pripevnená satelitná referenčná stanica, musí byť stabilný a nesmie sa pohybovať, kmitať alebo sa otáčať, napríklad pri silnom vetre alebo inej nepriazni počasia. Pohyb satelitnej referenčnej stanice ovplyvňuje presnosť činnosti robotickej kosačky.

UPOZORNENIE:
Počas inštalácie satelitnej referenčnej stanice postupujte opatrne. Hrozí riziko pádu z veľkej výšky alebo pád predmetov do prázdna.

UPOZORNENIE:
Pri presune satelitnej referenčnej stanice je potrebné prostredníctvom aplikácie znovu naprogramovať virtuálne ohraničenia, trasy pre presun a priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť.

UPOZORNENIE:
Uistite sa, že je satelitná referenčná stanica nainštalovaná v dokonale vodorovnej polohe.

3.5 PRED AKTIVÁCIOU ROBOTICKEJ KOSAČKY

Automatická činnosť robotickej kosačky vyžaduje viacero nastavení, ktoré je možné vykonať pomocou mobilného zariadenia (smartphone) s operačným systémom iOS alebo Android s nainštalovanou aplikáciou „STIGA GO“ (obr. 23).
Aplikáciu pre iOS si môžete stiahnuť z iOS App Store. Aplikáciu pre Android si môžete stiahnuť z Google Play Store.
Pri prvej inštalácii je potrebné prepojiť robotickú kosačku s aplikáciou „STIGA.GO“. Postupujte podľa postupu so sprievodcom v APLIKÁCII „STIGA.GO".



3.5.1 Prípravné prihlásenie

Pri prvom prihlásení do aplikácie môžete:
- Vstúpiť na informačné stránky o predajcoch a výrobcoch značky STIGA.
- Vykonať prvú registráciu.
- Registrovaní používatelia sa môžu prihlásiť

3.5.2 Registrácia (sign up)

Sekcia „Zaregistrujte sa“ umožňuje používateľovi zaregistrovať sa a získať prístup ku všetkým funkciám aplikácie. Používateľ sa môže prihlásiť pomocou svojho účtu Google, Facebook a Apple, alebo si môže vytvoriť nový účet vyplnením požadovaných polí.
Proces registrácie vyžaduje overenie prostredníctvom e-mailu.

3.5.3 Párovanie zariadenia (Pairing)

Sekcia „Párovanie zariadenia“ umožňuje prostredníctvom pripojenia Bluetooth® spárovať vlastné mobilné zariadenie s robotickou kosačkou a so satelitnou referenčnou stanicou (ak je súčasťou).

Na párovanie je potrebné, aby bola robotická kosačka a satelitná referenčná stanica (ak je súčasťou) zapnutá, a aby sa nachádzala vo vzdialenosti menšej ako 8 metrov od mobilného zariadenia.
Na pridanie novej robotickej kosačky STIGA stlačte tlačidlo „pridať zariadenie“ (+) a postupujte podľa pokynov sprievodcu.
Po dokončení párovania sa zobrazí hlavná stránka výrobku, z ktorej je možný prístup na jednotlivé dostupné ponuky.

POZNÁMKA: Ak mobilné zariadenie neregistruje robotickú kosačku, skontrolujte, či robotická kosačka nie je už spárovaná prostredníctvom Bluetooth® s iným zariadením.

3.5.4 Vzdialená pripojiteľnosť a aktivácia karty SIM

Robotická kosačka je vybavená modulom na pripojenie k mobilnej sieti s kartou SIM, ktorý umožňuje pripojenie ku cloudu STIGA a vzdialené ovládanie robotickej kosačky. Po dokončení priradenia zariadenia k používateľskému účtu je potrebné aktivovať kartu SIM.

Postup:

Postupujte podľa pokynov sprievodcu v APLIKÁCII.

3.5.5 Garáž a stránka výrobku (Device page)

V sekcii „Garáž“ sú zobrazené všetky výrobky značky Stiga, ktoré sú priradené danému používateľskému profilu. Priradené výrobky sú zobrazované napravo a naľavo na jednotlivých stránkach.
Pre každý zo zobrazených výrobkov je možný prístup k sérii možností, ktoré umožňujú:
- Premenovať alebo odstrániť zariadenie z používateľského účtu.
- Pristupovať k informáciám o výrobku a k návodom.
- Overovať stav pripojiteľnosti mobilnej siete a stav signálu GNSS robotickej kosačky a referenčnej stanice (ak je súčasťou).
- Vykonávať aktualizácie firmvéru.

Z časti „Garáž“ je možný prístup na „Stránku výrobku“ každého priradeného výrobku.
Stránka výrobku robotická kosačka je rozdelená do troch sekcií:
- Robotická kosačka.
- Nastavenia.
- Moja záhrada.

Sekcia „Robotická kosačka“ umožňuje:
- Skontrolovať stav robotickej kosačky (úroveň nabitia akumulátora, stav činnosti, nastavený režim kosenia).
- Zahájiť a zastaviť činnosť robotickej kosačky.
- Vynútiť návrat robotickej kosačky do východiskového bodu.
- Zahájiť pracovnú činnosť robotickej kosačky v priestore, do ktorého sa nie je možné dostať sa samostatne.

Sekcia „Nastavenia“ umožňuje:
- Zvoliť režim kosenia „Jednorazové kosenie“ alebo „Plánované kosenie“ (ak je súčasťou).
- Nastaviť alebo zmeniť pracovný program.
- Nastaviť alebo zmeniť výšku kosenia.
- Zahájiť postup hybernácie pre zimné skladovanie.
- Aktivovať a nastaviť citlivosť snímača dažďového senzora.
- Aktivovať vedľajšie funkcie.

Sekcia „Moja záhrada“ umožňuje:
- Zaregistrovať virtuálne ohraničenie, trasy pre presun a priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť, pomocou pokynov sprievodcu v aplikácii.
- Zobraziť mapu záhrady s prípadnými zaregistrovanými prvkami a polohou robotickej kosačky v reálnom čase.
- Nastaviť požadovaný smer kosenia.
- Zahájiť pracovnú činnosť robotickej kosačky v špecifickom priestore záhrady.

3.5.6 Inicializácia robotickej kosačky

Inicializácia robotickej kosačky je povinná a vyžadovaná v aplikácii:
- Pri prvom zahájení činnosti výrobku.
- Pri zapnutí robotickej kosačky alebo pri jej opätovnom uvedení do činnosti.
- Pri manuálnom presune robotickej kosačky.

Postup pri prvom zahájení činnosti výrobku:
1. Zahájte inicializáciu, ako vyžaduje aplikácia, a vyčkajte na dokončenie postupu. Robotická kosačka pokračuje v chode dopredu a vykoná tri kroky v rozsahu približne 1 m.

Postup v prípade zapnutia alebo manuálneho presunu robotickej kosačky:

1. Umiestnite robotickú kosačku dovnútra naprogramovaného priestoru tak, aby sa mohla pohybovať dopredu najmenej 3 m a pritom zostala vo vnútri virtuálneho ohraničenia bez toho, aby zaznamenala prekážky.
2. Zahájte inicializáciu, ako vyžaduje aplikácia, a vyčkajte na dokončenie postupu. Robotická kosačka sa bude pohybovať dopredu a vykoná tri kroky v rozsahu približne 1 m.

3.5.7 Programovanie virtuálneho ohraničenia, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť

Pred pokračovaním v programovaní sa uistite, že boli ukončené fázy: párovanie zariadenia (ods. 3.5.3) a inicializácia robotickej kosačky (ods. 3.5.6).

Programovanie virtuálneho ohraničenia jednotlivých priestorov kosenia, uzavretých priestorov, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, sa vykonáva podľa pokynov sprievodcu v aplikácii STIGA.GO. Uvedené postupy vyžadujú viesť robotickú kosačku manuálne, pričom kráčajte vedľa nej (ods. 3.2).

Požiadavky a povinnosti:

- Mobilné zariadenie s operačným systémom Android alebo iOS, pripojené na internet (nie je súčasťou) (obr. 20.A).

Robotická kosačka môže byť vedená:

- prostredníctvom virtuálneho joysticka v aplikácii (obr. 20.B).

Nižšie sú uvedené najdôležitejšie kroky:

1. Stiahnite si APLIKÁCIU „STIGA GO“ z Google Play Store pre zariadenie s operačným systémom Android alebo z App Store pre zariadenie s iOS.
2. Postupujte podľa pokynov pre spustenie robotickej kosačky v aplikácii.
3. Veďte robotickú kosačku virtuálnym joystickom do bodu, v ktorom chcete zahájiť programovanie.
4. Zahájte registráciu virtuálneho ohraničenia alebo virtuálnych trás stlačením príslušného tlačidla.
5. Veďte robotickú kosačku virtuálnym joystickom po celom obvode alebo po trase, ktorá má byť naprogramovaná. Počiatočný a koncový bod virtuálneho obvodu sa musia zhodovať. Je tiež možné zaznamenávať obvod alebo virtuálne trasy metódou „point to point“. V tomto prípade robotická kosačka zaznamená obvod alebo trasu ako postupnosť priamočiarych úsekov bodmi vybranými používateľom.

VAROVANIE:
Dodržujte minimálne vzdialenosti od prekážok a pokyny uvedené v ods. 3.2.1.

6. Potvrdenie registrácie

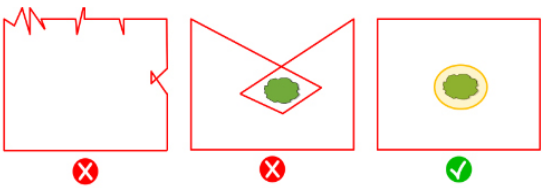
POZNÁMKA: Po ukončení programovania virtuálneho ohraničenia prejde robotická kosačka celý virtuálny obvod, aby sa overila správnosť programovania.

POZNÁMKA: ak chcete jednotlivé priestory záhrady spravovať rôznym spôsobom, je možné naprogramovať viacero virtuálnych priestorov.

POZNÁMKA: Pred programovaním trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, je potrebné naprogramovať virtuálne ohraničenie.

POZNÁMKA: nepremiestňujte robotickú kosačku ručne, pretože každý manuálny presun robotickej kosačky vyžaduje opakovaný postup inicializácie.

POZNÁMKA: aby robotická kosačka správne fungovala, vyhnite sa prekríženiu a/alebo prekrytiu vo virtuálnom obvode.





VAROVANIE:
Pri programovaní virtuálneho ohraničenia, trás presunu a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť, musí byť dodržaná vzdialenosť aspoň 6 metrov od kosačky.



VAROVANIE:
Prevádzkový priestor alebo trasy, ktoré stroj používa na svoj presun, musia byť nastavené tak, aby nezahŕňali verejné priestranstvá, plochy zvyčajne používané na parkovanie, prejazd vozidiel alebo priestory, ktorými prechádzajú prúdy ľudí, aby sa zabránilo ublíženiu na zdraví osôb, škodám na majetku alebo nehodám vozidiel.



VAROVANIE:
V záujme vlastnej bezpečnosti a zabránenia ublíženiu na zdraví osôb a zvierat, a škôd na majetku, musí obsluha najprv spoznať priestor, v ktorom je robotická kosačka ručne vedená.
Pri riadení robota kráčajte opatrne, aby ste sa vyhli pádom.



VAROVANIE:
Prevádzkový priestor a všeobecne priestory, v ktorých sa robotická kosačka môže pohybovať, musia byť ohraničené neprekročiteľnou fyzickou bariérou.
Počas prevádzky zabezpečte vhodnú bariéru alebo dohliadajte na robotickú kosačku.

3.5.8 Mapa záhrady

Zo sekcie „Moja záhrada“ je možný prístup k mape záhrady a k zobrazeniu:
- Virtuálneho ohraničenia.
- Priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť.
- Trasy pre presun.
- Polohy robotickej kosačky v reálnom čase.
- Príslušné trasy pre návrat.

3.5.9 Jednorazové kosenie (spot cut)

Pri nastavení na „Jednorazové kosenie“ robotická kosačka pracuje a vykoná jednorazový pracovný cyklus.

POZNÁMKA: Keď robotická kosačka dokončí cyklus pokrytia celej záhrady, vráti sa na zberné miesto.

POZNÁMKA: Keď robotická kosačka dokončí cyklus kosenia, počas ktorého pokryje jeden samostatný priestor, pokračuje priamo do nasledujúceho priestoru kosenia.

3.5.10 Správa dátového balíčka

Skontrolujte podmienky použitia dátového balíčka na webovej stránke Stiga.com.

3.5.11 Zablokovanie klávesnice (App Lock)

Aby robotickú kosačku nepoužíval deti alebo neoprávnené osoby, je možné zablokovať klávesnicu. Týmto spôsobom je možné ovládať robotickú kosačku len prostredníctvom aplikácie.

Postup:
1. Aktivujte alebo deaktivujte funkciu Zablokovanie klávesnice / App Lock z ponuky „nastavenia“ v aplikácii.

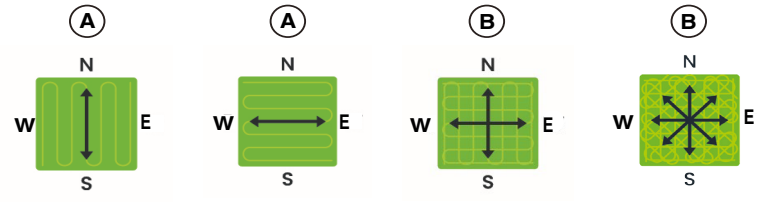
POZNÁMKA: ak je funkcia aktívna, zablokovanie klávesnice zostane aktívne, aj keď je robotická kosačka vypnutá.

3.5.12 Nastavenie požadovaného režimu navigácie

Táto funkcia umožňuje nastaviť režim stratégie pohybu, s ktorou sa robotická kosačka pohybuje vo vnútri záhrady počas kosenia trávy.

Je možné zvoliť rôzne smery kosenia (A) alebo kombinované režimy (B). Ďalej je možné vykonať jemné doladenie zvoleného smeru kosenia, aby sa prispôsobil akýmkoľvek konštrukciám alebo tvarom v záhrade. Nastavenie je možné vykonávať v intervale -90° až +90° s presnosťou 0,1°.

Zmena režimu navigácie, vykonaná používateľom v priestore, kde bolo kosenie zahájené, ale nebolo dokončené, sa prejaví po dokončení kosenia daného priestoru.



Postup:
1. Zvoľte požadovaný režim navigácie v aplikácii, z ponuky „nastavenia“.
2. V prípade potreby nastavte smer kosenia pomocou tlačidiel „+“ a „-“, kým nedosiahnete požadované nastavenie.

3.5.13 Kosenie okraja (Border Cut)

Keď je aktivovaná sekcia „Kosenie okraja“, aktivuje kosenie okraja záhrady a priestorov bez kosenia. Kosenie okraja vykonáva robotická kosačka potom, ako dokončila kosenie naprogramovaného priestoru.

Postup:

1. Aktivujte funkciu „kosenie okraja“ v aplikácii, v ponuke „nastavenia“. Je možné samostatne aktivovať funkciu pre každý virtuálny priestor alebo naprogramovaný priestor bez kosenia.

3.5.14 Dažďový senzor

Funkcia „Dažďový senzor“ umožňuje aktivovať alebo deaktivovať dažďový senzor na robotickej kosačke.

Postup:
1. Aktivujte funkciu v aplikácii, v ponuke „nastavenia“.

3.5.15 Aktualizácia softvéru (Firmware update)

Aktualizácie firmvéru výrobku, ak sú dostupné, sú oznamované na stránke na zobrazenie výrobku v „Garáži“.

3.5.16 Profil / Voľba obľúbeného predajcu / Správy

Zo sekcie „Profil“ je možné zmeniť údaje účtu i zmeniť heslo.

Sekcia „Dealer“ umožňuje zvoliť servisné stredisko.

Sekcia „Správy“ umožňuje zobrazovať správy\informácie.

3.5.17 Zmena alebo vymazanie virtuálneho obvodu, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť

Virtuálny obvod jednotlivých priestorov je možné upraviť dvomi spôsobmi:
- Vymazanie prvku: prvok je celý vymazaný a je potrebný nový záznam.
- Je možné upraviť len časť prvku bez toho, aby došlo k jeho úplnému vymazaniu.

Ak je potrebné upraviť trasy pre presun alebo priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť, je potrebné ich odstrániť a potom ich znovu zaznamenať.

Postup:
1. Ak chcete vymazať prvok mapy, zvoľte ho z ponuky „Nastavenia“ v aplikácii a stlačte tlačidlo „Odstrániť“.
2. Pre úpravu virtuálneho obvodu zvoľte požadovaný virtuálny priestor v ponuke „Nastavenia“ v aplikácii a stlačte tlačidlo „Upraviť“. Potom postupujte podľa pokynov sprievodcu v aplikácii.

3.5.18 Nastavenie priority kosenia záhradných priestorov

Jednotlivé virtuálne plochy záhrady sa kosia v poradí, v akom sú zaznamenané.

Je možné zmeniť prioritu kosenia jednotlivých plôch tak, aby došlo k zmene poradia ich kosenia.

Postup:

1. V ponuke „Nastavenia“ v aplikácii zvoľte požadovanú virtuálnu plochu a potiahnutím ich premiestnite na požadované miesto v zozname priestorov.

POZNÁMKA: Pre každú plochu záhrady je tiež uvedené percento dokončenia kosenia, čím je možné určiť plochy, ktoré už boli úplne pokosené, a postup aktuálne kosenej plochy.

3.5.19 Dočasná zóna bez kosenia (ak je súčasťou)

Funkcia „Dočasná zóna bez kosenia“ umožňuje dočasne vylúčiť časť záhrady z priestoru kosenia. Priestor, ktorý je možné zvoliť, musí byť časťou obvodu, zahrnutou medzi dvomi bodmi A a B, ktoré zvolí používateľ, a priamočiarym segmentom ktorý ich spojuje. Zvolený priestor nesmie pretínať trasy pre presun.
Robotická kosačka nevstúpi do vylúčeného priestoru až do uplynutia nastavenej doby, ale bude pokračovať v práci v ostatných častiach záhrady.

Postup:

1. Zvoľte funkciu z ponuky „Nastavenia“ v aplikácii.
2. Podľa pokynov sprievodcu v aplikácii zvoľte časť záhrady, ktorú je potrebné vylúčiť, a nastavte požadovanú dobu trvania.

3.5.20 Zdržuj sa ďalej (Stay away) (ak je súčasťou)

Funkcia „Zdržuj sa ďalej“ (Stay Away) umožňuje dočasne vylúčiť časť záhrady z priestoru kosenia. Zvoliteľný priestor je kruh s polomerom zvoleným používateľom, so stredom odpovedajúcim polohe GPS mobilného zariadenia, alebo bod zvolený na virtuálnej mape. Zvolený priestor nesmie pretínať trasy pre presun.
Robotická kosačka nevstúpi do vylúčeného priestoru až do uplynutia nastavenej doby, ale bude pokračovať v práci v ostatných častiach záhrady.

Postup:
1. Zvoľte funkciu z ponuky „Nastavenia“ v aplikácii.
2. Podľa pokynov sprievodcu v aplikácii zvoľte časť záhrady, ktorú je potrebné vylúčiť, a nastavte požadovanú dobu trvania.

POZNÁMKA: Ak sa na nastavenie stredu kruhu používa poloha GPS mobilného zariadenia, závisí poloha tohto bodu, a teda aj nekoseného priestoru, na presnosti signálu GPS prijímaného z mobilného zariadenia, ktorá je obvykle ±5 metrov.

4. ČINNOSŤ

Požiadavky a povinnosti:
- Inštalácia satelitnej referenčnej stanice – v prípade potreby (pozri ods. 3.4).
- Počiatočná výška trávy v prevádzkovom rozsahu robotickej kosačky: 20 – 95 mm.
- Nabité akumulátory (pozri ods. 4.5).
- Programovanie virtuálneho ohraničenia, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť (pozri ods. 3.5.7).
- Vhodne nastavená výška kosenia (pozri ods. 4.7).

4.1 SÚČASTI NA UVEDENIE DO ČINNOSTI

1. Mobilné zariadenie (nie je súčasťou) (obr. 4.C).
2. Akumulátory (dodané pri kúpe stroja) (obr. 4.B).
3. Nabíjačka akumulátorov (je súčasťou stroja) (obr. 4.A).
4. Rádiové ovládanie (príslušenstvo – nie je súčasťou) (obr. 4.D).

4.2 KONTROLA BEZPEČNOSTNÝCH ZARIADENÍ NA ZAHÁJENIE PRACOVNEJ ČINNOSTI ROBOTICKEJ KOSAČKY

Na zahájenie pracovnej činnosti robotickej kosačky je potrebné naprogramovať virtuálne ohraničenie, trasy pre presun a priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť (pozri ods. 3.5.7).

Požiadavky a povinnosti:
- Bezpečnostný kľúč.

Postup:
1. Skontrolujte, či je zasunutý bezpečnostný kľúč. Ak nie je zasunutý, robotická kosačka sa nespustí.
2. Skontrolujte, či nie je aktívne zastavovacie tlačidlo **„STOP“**. Ak je stlačené, zastaví robotickú kosačku a otvorí ochranný kryt ovládacieho panelu.
3. Skontrolujte, či je robotická kosačka správne umiestnená na zemi. V prípade nadmerného sklonu (≥ 27 %) alebo v prípade zdvihnutia, snímače náklonu (sklonomer) robotickú kosačku zastavia.

4.3 MANUÁLNE OVLÁDANÁ ČINNOSŤ ROBOTICKEJ KOSAČKY

V tomto režime vykoná robotická kosačka pracovný cyklus, vráti sa do nabíjacej základne a zostane tam až do nasledujúceho manuálneho spustenia.

Aby bolo možné stroj používať, je potrebné naprogramovať virtuálne ohraničenie, trasy pre presun a priestory, ktorým sa je potrebné vyhnúť (pozri ods. 3.5.7).

Postup:
1. Umiestnite robotickú kosačku do obvodu inštalácie.
2. Stlačte zastavovacie tlačidlo **„STOP“** (obr. 2.D) na otvorenie krytu (obr. 3.A) a prístup k ovládaciemu panelu (obr. 3.B).
3. Stlačte tlačidlo **„ZAP./VYP.**“ (obr. 3.E) na 5 sekúnd, aby ste zapli robotickú kosačku.
4. Stlačte tlačidlo **„VOĽBA REŽIMU’“** (obr. 3.F), kým nebude blikať len ikona **„JEDNORAZOVÝ PRACOVNÝ CYKLUS“** (obr. 3.L).
5. Stlačte tlačidlo **„POTVRDENIE“** (obr. 3.G). Ikona (obr. 3.L) sa rozsvieti stálym svetlom na potvrdenie operácie.
6. Zatvorte kryt (obr. 3.A).
7. Robotická kosačka začne pracovať.

POZNÁMKA: Keď bude po stlačení tlačidla **„POTVRDENIE“** stlačené tlačidlo **„VOĽBA REŽIMU“**, ikony týkajúce sa zvolených funkcií začnú znovu blikať, čo signalizuje, že je potrebné potvrdiť práve zvolenú funkciu. Stlačte tlačidlo **„POTVRDENIE“** Ikony sa znovu rozsvietia.



UPOZORNENIE:
Ak dôjde k otvoreniu krytu počas pracovnej činnosti, ikony týkajúce sa zvolených funkcií blikajú, čo signalizuje, že je potrebné potvrdiť operáciu pred opätovným zatvorením krytu. Ak je kryt znovu zatvorený bez stlačenia tlačidla „POTVRDENIE“, robot nevykoná žiadnu operáciu až do nového príkazu zo strany používateľa.

4.4 OPIS OVLÁDACÍCH PRVKOV, KTORÉ SA NACHÁDZAJÚ NA ROBOTICKEJ KOSAČKE

Zoznam ovládacích prvkov, indikátorov a ich funkcií:

- Zastavovacie tlačidlo **„STOP“** (obr. 2.D): slúži na bezpečnostné zastavenie robotickej kosačky.
- **„BEZPEČNOSTNÉ TLAČIDLO V TVARE HRÍBU“ – TLAČIDLO NÚDZOVÉHO ZASTAVENIA“** (obr.2.E): umožňuje okamžité zastavenie stroja v prípade núdze.
  Tlačidlo má dve polohy:



1. **Aktivácia núdzového zastavenia**: stlačením tlačidla núdzového zastavenia dôjde k zastaveniu motorov kosiacich zariadení a ovládania pojazdu.



2. **Obnovenie činnosti**: na obnovenie všetkých funkcií otočte tlačidlom núdzového zastavenia v smere hodinových ručičiek. Na uvedenie stroja do činnosti zopakujte postup uvedenia do činnosti prostredníctvom kľúča (ods. 4.2).

POZNÁMKA: Ak je núdzové tlačidlo aktivované, nie je možné stroj spustiť.



VAROVANIE:
Núdzové tlačidlo by sa nikdy nemalo používať ako obvyklý spôsob zastavenia stroja.

- **„BEZPEČNOSTNÝ KĽÚČ“** (obr. 3.C): slúži na bezpečnostné vypnutie robotickej kosačky.
- Tlačidlo **„ZAP./VYP.“** (obr. 3.E): slúži na zapnutie a vypnutie robotickej kosačky a na vynulovanie alarmov.
- Tlačidlo **„VOĽBA REŽIMU“** (obr. 3.F): slúži na voľbu prevádzkového režimu robotickej kosačky a na nastavenie núteného návratu do východiskového bodu.
- Tlačidlo **„POTVRDENIE“** (obr. 3.G): slúži na potvrdenie nastaveného prevádzkového režimu.
- Podsvietená ikona **„NAPLÁNOVANÝ PROGRAM“** (obr. 3.I): slúži na zobrazenie nastavenia naplánovaného programu (ak je súčasťou).
- Podsvietená ikona **„JEDNORAZOVÉ KOSENIE“** (obr. 3.L): slúži na zobrazenie nastavenia samostatného pracovného cyklu.
- Podsvietená ikona **„NÁVRAT DO VÝCHODISKOVÉHO BODU“** (obr.3.H): slúži na zobrazenie núteného nastaveného návratu robotickej kosačky do východiskového bodu.
- Tlačidlo **„BLUETOOTH®“** (obr. 3.M): používa ho výhradne servisné stredisko na diagnostické činnosti.
- Podsvietená ikona **„ALARM“** (obr. 3.N): slúži na zobrazenie stavov alarmu.
- Podsvietená ikona **„AKUMULÁTOR“** (obr. 3.O): slúži na zobrazenie nabitia akumulátora.

4.4.1 Bezpečnostné zastavenie – Tlačidlo STOP

Tlačidlo **„STOP“** je ovládací prvok, ktorý zastaví robotickú kosačku v bezpečnom stave, bez ohľadu na jej aktuálny prevádzkový stav.

Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** zatiaľ čo je robotická kosačka v pohybe alebo zastavená.
2. Pri stlačení tlačidla **„STOP“** sa robotická kosačka zastaví a otvorí kryt, ktorý umožňuje prístup k jej ostatným ovládacím prvkom.

4.4.2 Bezpečnostné vypnutie – Bezpečnostný kľúč

Vybratie bezpečnostného kľúča umožňuje bezpečnostné vypnutie robotickej kosačky.



PRÍKAZ:
Pred každým čistením, prepravou a údržbou vždy vyberte bezpečnostný kľúč.

Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** pre otvorenie krytu a prístup k ovládaciemu panelu.
2. Stlačte na pár sekúnd vypínacie tlačidlo a počkajte na zhasnutie LED podsvietenia toho istého tlačidla.
3. Len po zhasnutí LED vytiahnite bezpečnostný kľúč pre bezpečné vypnutie robotickej kosačky. Bezpečnostný kľúč uložte na bezpečnom mieste.
4. Po dokončení údržby zasuňte bezpečnostný kľúč, aby sa robotická kosačka mohla zapnúť.

4.4.3 Zapnutie a vypnutie – tlačidlo ZAP./VYP.

Tlačidlo **„ZAP./VYP.“** umožňuje manuálne zapnutie a vypnutie robotickej kosačky.

Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** pre otvorenie krytu a prístup k ovládaciemu panelu.
2. Stlačením tlačidla **„ZAP./VYP.“** na 5 sekúnd zapnite alebo vypnite robotickú kosačku.

POZNÁMKA: Na zapnutie robotickej kosačky musí byť bezpečnostný kľúč zasunutý.

POZNÁMKA: V prípade aktívnych alarmov je možné vynulovať alarmy dvojitým stlačením tlačidla **„ZAP./VYP.“**.

4.4.4 Voľba jednorazového pracovného cyklu / núteného návratu na zberné miesto – Tlačidlo voľby režimu

Robotická kosačka sa správa podľa nižšie popísaných možných volieb.

VOĽBA KLÁVESNICE A ČINNOSTI ROBOTICKEJ KOSAČKY

JEDNORAZOVÝ PRACOVNÝ CYKLUS

Robotická kosačka vykoná jeden nútene nastavený pracovný cyklus a vráti sa na zberné miesto.
Robotická kosačka zostane na základni až do manuálneho zákroku používateľa.



NÁVRAT NA ZBERNÉ MIESTO

Robotická kosačka sa vráti na zberné miesto.
Robotická kosačka zostane na základni až do manuálneho zákroku používateľa.



Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** pre otvorenie krytu a prístup k ovládaciemu panelu.
2. Stlačte tlačidlo **„VOĽBA REŽIMU“** a držte ho stlačené, až kým nezačnú blikať ikony funkcií, ktoré chcete aktivovať. Ikony zvolených funkcií blikajú.
3. Stlačte tlačidlo **„POTVRDENIE“** Ikony zvolených funkcií sa rozsvietia, čo potvrdzuje vykonanie požadovanej operácie.

4. Zatvorte veko.
5. Robotická kosačka začne pracovať v nastavenom režime.

POZNÁMKA: Keď bude po stlačení tlačidla **„POTVRDENIE“** stlačené tlačidlo **„VOĽBA REŽIMU“**, ikony týkajúce sa zvolených funkcií začnú znovu blikať, čo signalizuje, že je potrebné potvrdiť práve zvolenú funkciu. Stlačte tlačidlo **„POTVRDENIE“** Ikony sa znovu rozsvietia.



UPOZORNENIE:
Ak dôjde k otvoreniu krytu počas pracovnej činnosti alebo s robotickou kosačkou na zbernom mieste, ikony týkajúce sa zvolených funkcií blikajú, čo signalizuje, že je potrebné pred opätovným zatvorením krytu potvrdiť operáciu. Ak je kryt znovu zatvorený bez stlačenia tlačidla „POTVRDENIE“, robot nevykoná žiadnu operáciu až do nového príkazu zo strany používateľa.

POZNÁMKA: Keď je akumulátor robotickej kosačky vybitý, ikona akumulátora bliká červeno, čo signalizuje, že nie je možné vykonať zvolený úkon.

POZNÁMKA: Robotická kosačka bude spustená len po zatvorení krytu.

4.4.5 Zobrazenie stavu Bluetooth® – Tlačidlo Bluetooth®

Robotická kosačka automaticky spravuje pripojenie Bluetooth® s externými mobilnými zariadeniami. Pripojenie Bluetooth® je dostupné vždy, keď je robotická kosačka zapnutá. Prostredníctvom Bluetooth® je možné naraz pripojiť k mobilnému zariadeniu len jedno zariadenie. Po zatvorení aplikácie sa robotická kosačka automaticky odpojí od zariadenia. Tlačidlo **„BLUETOOTH®“** používa výhradne servisné stredisko na diagnostické činnosti.

POZNÁMKA: Ohľadom párovania zariadenia s robotickou kosačkou prostredníctvom Bluetooth® si prečítajte ods. 3.5.3 „Párovanie”.

4.4.6 Zobrazenie stavu alarmu – Ikona alarmu

Podsvietená ikona **„ALARM“** signalizuje poruchu činnosti.

Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** pre otvorenie krytu a prístup k ovládaciemu panelu.
2. Skontrolujte stav alarmu prostredníctvom červenej ikony, ktorá môže svietiť alebo blikať.
3. Po odstránení poruchy vypnite robotickú kosačku tlačidlom **„ZAP./VYP.“**, vyčkajte pár sekúnd a potom robotickú kosačku znovu zapnite rovnakým tlačidlom. Ak problém pretrváva, obráťte sa na servisné stredisko.

POZNÁMKA: Podrobnosti o poruchách je možné zobraziť prostredníctvom aplikácie.

POZNÁMKA: Niektoré druhy chýb je možné vynulovať na diaľku, prostredníctvom aplikácie.

POZNÁMKA: Niektoré druhy chýb nie je možné vynulovať na diaľku, ale musia byť povinne vynulované prostredníctvom klávesnice robotickej kosačky, v zhode s európskym bezpečnostným predpisom EN 50636.

4.5 NABÍJANIE AKUMULÁTORA

POZNÁMKA: Nabíjanie sa smie vykonávať len prostredníctvom nabíjačky akumulátorov (obr. 4.A). Iné systémy by mohli trvale poškodiť akumulátor.

POZNÁMKA: Odporúčaná teplota nabíjania je 4 – 40 °C.

4.5.1 Zobrazenie nabitia akumulátora – ikona akumulátora

Podsvietená ikona **„AKUMULÁTOR“** umožňuje zobraziť stav nabitia akumulátora.

Postup:
1. Stlačte tlačidlo **„STOP“** pre otvorenie krytu a prístup k ovládaciemu panelu.
2. Skontrolujte stav nabitia akumulátora pomocou podsvietenej ikony:
   - Modrá ikona: akumulátor je nabitý (úroveň nabitia > 40 %).
   - Červená ikona: akumulátor je skoro vybitý (úroveň nabitia 15–40 %).
   - Blikajúca červená ikona: akumulátor je vybitý (úroveň nabitia < 15 %).
3. Ak sa robotická kosačka nabíja, podsvietená ikona (obr. 3.O) bliká modrým svetlom.

POZNÁMKA: Ak pri stlačení ovládacieho prvku ikona akumulátora (obr. 3.O) vykoná rýchle blikanie červeným svetlom, operáciu nie je možné vykonať a bude potrebné nabiť akumulátor manuálne (pozri ods. 4.5.3).

4.5.2 Nabíjanie interných akumulátorov stroja

Postup **„NABÍJANIE AKUMULÁTORA“** umožňuje manuálne nabíjanie robotickej kosačky:
1. Umiestnite robotickú kosačku do blízkosti elektrickej zásuvky.
2. Stlačte zastavovacie tlačidlo **„STOP“** (obr.2.D) na otvorenie krytu (obr.3.A) a prístup k ovládaciemu panelu (obr.3.B).
3. Vytiahnite kľúč (obr. 3.C).
4. Pripojte nabíjačku akumulátorov, dodanú vo výbave, do nabíjacej zásuvky (obr. 4.A) s príslušným bajonetovým upevnením príslušného konektora (obr. 9.A).
5. Pripojte nabíjačku akumulátorov do elektrickej zásuvky zasunutím príslušnej zástrčky (obr. 9.B).
6. Podsvietená ikona **„AKUMULÁTOR“** (obr. 3.O) bliká modro a robotická kosačka sa nabíja.
7. Zatvorte kryt (obr. 3.A).
8. Nechajte robotickú kosačku nabíjať až do úplného nabitia akumulátorov.
9. Po úplnom nabití odpojte nabíjačku akumulátorov z nabíjacej zásuvky.
   - Otočte kruhovou maticou konektora proti smeru hodinových ručičiek (obr. 9.C).
   - Vytiahnite konektor (obr. 9.D).

Počas nabíjania signalizačné LED akumulátora (obr. 3.O) postupne blikajú. Po dosiahnutí každej jednej prahovej hodnoty nabíjania zostane príslušná LED rozsvietená, zatiaľ čo ostatné ďalej blikajú.

POZNÁMKA: Nabíjanie akumulátorov pred zimným uskladnením musí byť vykonané v súlade s ods. 6.2.

4.5.3 Nabíjanie akumulátorov mimo stroja v bezpečných podmienkach

Akumulátor je možné dobíjať nezávislo pomocou rovnakej nabíjačky akumulátorov, aká sa používa na nabíjanie stroja:
1. Vyberte akumulátor zo stroja (obr. 11.E).
2. Akumulátor umiestnite na suché, bezpečné a stabilné miesto.
3. Odstráňte gumovú ochrannú krytku konektora.
4. Pripojte nabíjačku akumulátorov do elektrickej zásuvky zasunutím príslušnej zástrčky.
5. Pripojte dodanú nabíjačku akumulátora do nabíjacej zásuvky na akumulátore pomocou bajonetového upevnenia príslušného konektora. Pozri návod na použitie akumulátora.

POZNÁMKA: Počas nabíjania sú všetky funkcie stroja deaktivované.



VAROVANIE:
Nenabíjajte na stroji samostatný akumulátor.

POZNÁMKA: Akumulátory robotickej kosačky sú komponenty, ktorých stav sa postupne zhoršuje a ich nabíjacia kapacita sa časom znižuje, čím sa znižuje pracovný dosah robotickej kosačky bez toho, aby to ohrozilo jej prevádzku.

4.6 VLOŽENIE A VYBRATIE AKUMULÁTOROV DO/ZO STROJA

VAROVANIE:
Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8).

4.6.1 Vloženie akumulátorov

1. Otvorte kryt priestoru pre akumulátory (obr. 10). Pri otvorení krytu priestoru pre akumulátory sa stroj automaticky vypne.
2. Vložte akumulátor do priestoru pre akumulátory (obr. 11.A).
3. Pripojte konektor na stroji a zatlačte ho na doraz (obr. 11.B).
4. Zatvorte priestor pre akumulátory (obr. 10).
5. Ak chcete zahájiť prácu, uveďte stroj do činnosti.

4.6.2 Vybratie akumulátorov

1. Otvorte kryt priestoru pre akumulátory (obr. 10).
2. Otočte kruhovú maticu konektora proti smeru hodinových ručičiek (obr. 11.C).
3. Vytiahnite konektor (obr. 11.D).
4. Vytiahnite akumulátor z uloženia (obr. 11.E).
5. Zatvorte priestor pre akumulátory (obr. 10).

4.7 NASTAVENIE VÝŠKY KOSENIA

Postup **„NASTAVENIE VÝŠKY KOSENIA“** opisuje, ako sa vykonáva nastavenie výšky kosiacich nožov.
Ak chcete nastaviť výšku kosenia, postupujte podľa návodu v APLIKÁCII.

VAROVANIE:
Pri nastavovaní výšky kosenia sa nedotýkajte kosiaceho zariadenia.

VAROVANIE:
Aby bola zaručená správna funkčnosť systému nastavenia výšky nožov, uistite sa, že sa v blízkosti nožov a ochranného mechu motora nožov nehromadia žiadne zvyšky trávy alebo nečistôt.

4.8 MODUL KAMERY, MODUL SENZOROV LIDAR A ULTRAZVUKOVÝ MODUL

Prostredníctvom modulu kamery (obr. 22.A), modulu LiDAR a ultrazvukového modulu (pozri ods. 2.2) je robotická kosačka je schopná rozpoznať prekážky, ktoré sa nachádzajú v pracovnom priestore, a rozoznať okraj priestoru kosenia, aby sa vyhla sa prekážkam v pracovnom priestore a zlepšila sa jej navigácia (obr. 22).

Postup:

1. Postupujte podľa pokynov sprievodcu v APLIKÁCII „Stiga.GO“ a upravte prevádzkové parametre modulu kamery, modulu LiDAR a ultrazvukového modulu, a aktivujte voliteľné funkcie.

POZNÁMKA: Kvôli ochrane súkromia sú snímky i videá zachytené modulom kamery, spracovávané v reálnom čase a nie sú ukladané do internej pamäte robotickej kosačky.

POZNÁMKA: Výkon pri identifikácii prekážok a okraja pracovného priestoru závisí na mnohých faktoroch: tvare a rozmeroch predmetu, stave osvetlenia, čistote a opotrebovaní šošovky, type trávnatého porastu, atmosférických podmienkach atď.

POZNÁMKA: Ak je výška trávnika príliš vysoká, modul kamery môže interpretovať vegetáciu ako prekážku. Ak sa robotická kosačka neustále zastavuje alebo mení smer kvôli vysokej tráve, je potrebné znížiť výšku trávy pomocou bežnej kosačky.

POZNÁMKA: Vždy udržujte šošovku modulu kamery čistú, aby umožňovala presnú činnosť systému strojového videnia.

VAROVANIE:
Modul kamery nemusí byť schopný rozpoznať objekty, ak sú úplne zahalené alebo pokryté vegetáciou, napr. v prípade vysokej hustej trávy.

VAROVANIE:
Nepozerajte sa priamo do osvetľovača s LED modulu kamery, aby nedošlo k poškodeniu zraku.

4.9 ČINNOSŤ SATELITNEJ REFERENČNEJ STANICE – KONTROLKA INDIKÁTORU STAVU (AK JE SÚČASŤOU)

Satelitná referenčná stanica je vybavená kontrolkou (R) v nižšie uvedenej časti (obr. 21), s nasledujúcimi stavmi:

- Zhasnutá kontrolka: napájanie referenčnej stanice je vypnuté, alebo bola kontrolka deaktivovaná prostredníctvom APLIKÁCIE.
- Zeleno blikajúca kontrolka: prebieha skenovanie satelitov; vyčkajte pár minút, kým bude stanica pripravená. V tejto fáze nie je možné zaregistrovať virtuálny obvod, ani zahájiť pracovnú činnosť robotickej kosačky. Ak kontrolka bliká dlhšiu dobu (dlhšie ako 30 minút), stanica nie je správne nainštalovaná. Znovu nainštalujte stanicu podľa pokynov popísaných v ods. 3.4.2.
- Zeleno svietiaca kontrolka: referenčná stanica je pripravená na použitie. Je možné zaregistrovať virtuálny obvod a zahájiť pracovnú činnosť robotickej kosačky.
- Žlto blikajúca kontrolka: referenčná stanica nie je pripojená k mobilnej sieti. Nie je možné zaregistrovať virtuálny obvod alebo zahájiť pracovnú činnosť robotickej kosačky. Uistite sa, že ste dokončili fázu priradenia produktu prostredníctvom aplikácie (pozri ods. 3.5). Ak problém pretrváva, reštartujte referenčnú stanicu (odpojte ju od elektrickej siete a po 30 s ju znova pripojte).

Ak problém pretrváva, obráťte sa na servisné stredisko.

- Červeno blikajúca kontrolka: došlo k výskytu poruchy referenčnej stanice. Obráťte sa na Stredisko servisnej služby.

5. ÚDRŽBA

VAROVANIE:
Používajte výhradne originálne náhradné diely.

VAROVANIE:
Nevykonávajte neoprávnené zásahy do nainštalovaných bezpečnostných zariadení, nevyradzujte ich z činnosti, ani ich neodstraňujte.

VAROVANIE:
Nebezpečenstvo porezania rúk a nôh.
Používajte ochranné rukavice a obuv, aby ste predišli nehodám.

VAROVANIE:
Nebezpečenstvo vniknutia prachu do očí.
Používajte ochranné okuliare, aby ste sa vyhli nebezpečenstvu vniknutia prachu do očí.

UPOZORNENIE:
Nadmerné používanie vody môže spôsobiť priesaky a poškodenie elektrických komponentov.

ZÁKAZ:
Nepoužívajte tlakové vodné trysky.

ZÁKAZ:
Aby ste zabránili trvalému poškodeniu elektrických a elektronických súčiastok, neponárajte kosačku ani čiastočne, ani úplne do vody.

ZÁKAZ:
Neumývajte vnútorné časti robotickej kosačky, aby ste nepoškodili elektrické a elektronické komponenty.

ZÁKAZ:
Nepoužívajte rozpúšťadlá ani benzín, aby ste nepoškodili lakované povrchy a plastové komponenty.

ZÁKAZ:
Na čistenie šošovky modulu kamery a snímačov vo všeobecnosti používajte len mäkkú, mierne navlhčenú handričku. V žiadnom prípade nepoužívajte kefy, škrabky, abrazívne špongie ani chemické rozpúšťadlá.

5.1 PLÁNOVANÁ ÚDRŽBA

Pre lepšiu prevádzku a dlhšiu životnosť dbajte na pravidelné čistenie výrobku a výmenu opotrebovaných dielov. Vykonávajte zákroky v intervaloch uvedených v tabuľke.

INTERVAL	SÚČASŤ	TYP ZÁKROKU	ODKAZ
Pred každým použitím a najmenej každých 8 pracovných hodín	Nôž	Vyčistite a skontrolujte účinnosť noža kosiaceho zariadenia.	Pozri ods. 5.3
		Ak je nôž kosiaceho zariadenia ohnutý v dôsledku nárazu alebo ak je opotrebovaný, vymeňte ho.	Obráťte sa na autorizované servisné stredisko
	Nabíjacie kontakty	Vyčistite a odstráňte prípadnú oxidáciu	Pozri ods. 5.3
	Modul kamery a snímače	Vyčistite šošovku	Pozri ods. 5.3
Mesačne alebo každých 100 hodín kosenia	Robotická kosačka	Vyčistite	Pozri ods. 5.3
	Napájacie káble	Skontrolujte opotrebovanie alebo poškodenie a v prípade potreby ich vymeňte	Obráťte sa na autorizované servisné stredisko
Na konci kosiacej sezóny alebo každých šesť mesiacov, ak sa robotická kosačka nepoužíva	Akumulátory	Dobite akumulátory pred uskladnením	Pozri ods. 5.4

Aby bola robotická kosačka v dobrom technickom stave, je potrebné nechať vykonať každoročnú údržbu v autorizovanom servisnom stredisku.
Servisná prehliadka zahŕňa celý rad kontrol, vrátane:

- vnútorného a vonkajšieho vyčistenia robotickej kosačky;
- všeobecnej kontroly stavu robotickej kosačky;
- výmeny opotrebovaných súčastí;
- overenia stavu akumulátorov;
- kontroly uťahovacích momentov;
- kontroly a prípadnej výmeny nárazového a zdvíhacieho kinematického mechanizmu a ochranných vlnovcov;
- kontroly a prípadnej výmeny gumových vlnovcov, chrániacich motor kosiacich nožov, aby bola zachovaná ochrana proti vniknutiu vody;
- výmeny tesnení zatvárania krytu priestoru pre akumulátory kvôli zachovaniu špecifikácií ochrany pred vniknutím vody.

POZNÁMKA: akékoľvek poruchy spôsobené nevykonaním ročného servisu nebudú uznané v rámci záruky.

5.2 ÚDRŽBA KOSIACEHO ZARIADENIA

VAROVANIE:
Nedotýkajte sa kosiaceho zariadenia, kým nevyberiete kľúč zo spínacej skrinky, a kým kosiace zariadenie nebude úplne zastavené. Dávajte pozor na to, že kosiace zariadenie by sa mohlo pohybovať aj po vytiahnutí kľúča (pri modeloch napájaných z akumulátora).

UPOZORNENIE:
Všetky úkony, týkajúce sa kosiacich zariadení (demontáž, ostrenie, vyváženie, opravu, spätná montáž a/alebo výmena) predstavujú veľmi náročné práce, ktoré vyžadujú špecifické znalosti a použitie vhodného náradia, z bezpečnostných dôvodov je preto potrebné, aby boli vždy vykonané v Špecializovanom stredisku.

UPOZORNENIE:
Kosiace zariadenie, ktoré je poškodené, ohnuté alebo opotrebované, vymeňte vždy ako celok aj so skrutkami, aby bolo zachované vyváženie.

DÔLEŽITÁ INF. *Vždy používajte originálne kosiace zariadenia, označené kódom, uvedeným v tabuľke „Technické parametre“ alebo v kapitole „Voliteľné príslušenstvo“.*

5.3 ČISTENIE

5.3.1 Čistenie výrobku

VAROVANIE:
Nebezpečenstvo porezania rúk a nôh.
Používajte ochranné rukavice a obuv, aby ste predišli nehodám.

VAROVANIE:
Nebezpečenstvo vniknutia prachu do očí.
Používajte ochranné okuliare, aby ste sa vyhli nebezpečenstvu vniknutia prachu do očí.

• Požiadavky a povinnosti:

- Špongia
- Neutrálne mydlo
- Kefa
- Voda
- Suchá handra
- Rukavice
- Okuliare



POVINNOSŤ POUŽÍVAŤ RUKAVICE:
Používajte ochranné rukavice, aby ste zabránili nebezpečenstvu porezania rúk.



POVINNOSŤ POUŽÍVAŤ OKULIARE:
Používajte ochranné okuliare, aby ste sa vyhli nebezpečenstvu vniknutia prachu do očí.

• Všeobecné pokyny:

Po každom použití vykonajte vyčistenie podľa nižšie uvedených pokynov. (obr. 12)

- Nepoužívajte prúd vody a nezmáčajte akumulátory a elektrické komponenty.
- Odstráňte zvyšky trávy a blato nahromadené vo vnútri skrine.
- Vždy sa uistite, že prívody vzduchu nie sú zanesené nečistotami.

- Na čistenie rámu nepoužívajte agresívne kvapaliny.
- Aby ste znížili riziko požiaru, udržiavajte stroj bez zvyškov trávy, lístia alebo nadmernej mastnoty.
- Zdvihnite kryt priestoru pre akumulátory a stlačeným vzduchom vyčistite prípadné zvyšky nečistôt alebo trávy, ktoré sa hromadia nad akumulátormi.

• Postup:

1. Stlačením tlačidla **„STOP“** zastavte robotickú kosačku a otvorte ochranný kryt.
2. Odpojte ju od elektrickej siete.
3. Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8).
4. Vyčistite všetky vonkajšie povrchy robotickej kosačky malou špongiou, navlhčenou vo vlažnej vode a v neutrálnom saponáte.
5. Jemnou handričkou očistite šošovku modulu kamery, senzory LiDAR a ultrazvukový senzor a dávajte pritom pozor, aby nedošlo k poškriabaniu skleneného povrchu.



UPOZORNENIE:
Nadmerné používanie vody môže spôsobiť priesaky a poškodenie elektrických komponentov.



UPOZORNENIE:
Nevykonávajte neoprávnené zásahy do nainštalovaných bezpečnostných zariadení, nevyradzujte ich z činnosti, ani ich neodstraňujte.



ZÁKAZ:
Nepoužívajte tlakové vodné trysky.



ZÁKAZ:
Aby ste zabránili trvalému poškodeniu elektrických a elektronických súčiastok, neponárajte kosačku ani čiastočne, ani úplne do vody.



ZÁKAZ:
Neumývajte vnútorné časti robotickej kosačky, aby ste nepoškodili elektrické a elektronické komponenty.



ZÁKAZ:
Nepoužívajte rozpúšťadlá ani benzín, aby ste nepoškodili lakované povrchy a plastové komponenty.



ZÁKAZ:
Na čistenie šošovky modulu kamery, senzorov LiDAR a ultrazvukového modulu v žiadnom prípade nepoužívajte kefy, škrabky, abrazívne špongie ani chemické rozpúšťadlá, aby nedošlo k poškriabaniu alebo poškodeniu skleneného povrchu.

6. Odstráňte bahno a nečistoty z hnacích kolies.
7. Očistite spodnú časť robotickej kosačky (priestor kosiaceho noža, predné a zadné kolesá). Pomocou vhodnej kefy odstráňte vodný kameň alebo nečistoty, ktoré by mohli robotickej kosačke brániť v správnej činnosti. Dokončite čistenie navlhčenou špongiou.
8. Očistite konektor nabíjania akumulátorov.

5.4 ZIMNÁ ÚDRŽBA A SKLADOVANIE AKUMULÁTORA

Postup:

1. Vyčistite robotickú kosačku (pozri ods. 5.3).
2. Robotickú kosačku skladujte vo vodorovnej polohe, na suchom mieste, ktoré je chránené pred mrazom, a uistite sa, že je vypnutá a že bezpečnostný kľúč je z nej vytiahnutý.
3. Odpojte satelitnú referenčnú stanicu (ak je súčasťou) od elektrickej siete.

POZNÁMKA: Ak chcete nabíjaciu satelitnú referenčnú stanici na zimu odložiť z miesta inštalácie, musíte zaistiť, aby jej poloha pri opätovnej montáži zostala úplne rovnaká. Ak bola nainštalovaná satelitná referenčná stanica a potom ste ju premiestnili, je potrebné prostredníctvom APLIKÁCIE znovu naprogramovať virtuálne ohraničenie, trasy pre presun a priestory, ktorým je potrebné sa vyhnúť.

5.5 VÝMENA AKUMULÁTOROV

Životnosť akumulátorov závisí na trvaní kosiacej sezóny a na počte hodín denného používania robotickej kosačky. Dlhá kosiaca sezóna alebo veľa hodín použitia majú za následok častejšiu výmenu akumulátora.
Výmena akumulátorov je vo výhradnej kompetencii SERVISNEJ SLUŽBY STIGA.
Ak je potrebné vymeniť akumulátory, obráťte sa na servisné stredisko alebo na svojho predajcu.

POZNÁMKA: Akumulátory robotickej kosačky sú komponenty, ktorých stav sa postupne zhoršuje a ich nabíjacia kapacita sa časom znižuje, čím sa znižuje pracovný dosah robotickej kosačky bez toho, aby to ohrozilo jej prevádzku.

6. PREPRAVA, SKLADOVANIE A LIKVIDÁCIA

6.1 PREPRAVA



PRÍKAZ:
Robotická kosačka musí byť pred zdvíhaním alebo prepravou bezpečne vypnutá.



UPOZORNENIE:
Skontrolujte, či sa na trávniku nenachádzajú žiadne hračky, nástroje, konáre, oblečenie alebo iné predmety, ktoré by mohli zariadenie poškodiť.

POZNÁMKA: Pre prepravu na veľké vzdialenosti sa odporúča použiť pôvodný obal.

Postup:
Pri ručnej manipulácii so strojom postupujte nižšie uvedeným spôsobom:
1. Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8).
2. Vyčistite robotickú kosačku (pozri ods. 5.3.1).
3. Zdvihnite montážny celok kosiacich zariadení do najvyššej polohy.
4. Vypnite stroj a vyberte kľúč zapaľovania.
5. Uistite sa, že ste na rovnej ploche.
6. Vyraďte pojazd podľa ods. 2.9 (obr. 1.L).
7. Na premiestnenie stroja použite zadné úchyty (obr. 14).



VAROVANIE:
Nepoužívajte tieto body na zdvíhanie stroja.

Pri preprave stroja na kamióne alebo prívese je potrebné:
1. Použiť prístupové rampy s vhodnou šírkou, dĺžkou a mohutnosťou s ohľadom na hmotnosť a rozmery stroja.
2. Zdvihnite skriňu kosačky do maximálnej výšky kosenia prostredníctvom aplikácie.
3. Po nabití vypnite stroj vybratím kľúča.
4. Zaistite stroj o vozidlo pomocou dvoch úchytov v prednej časti a dvoch úchytov v zadnej časti (obr. 13). Nezaisťujte stroj o prvky, ktoré môžu byť poškodené.

BEZPEČNOSTNÝ POKYN
Ak nie je možné strojom bezpečne manipulovať alebo ho prepravovať, obráťte sa na servisné stredisko.

6.2 SKLADOVANIE

Robotická kosačka musí byť uskladnená vo vodorovnej polohe s vytiahnutým bezpečnostným kľúčom, na suchom mieste, ktoré je chránené pred mrazom, po očistení a po zimnom nabití akumulátora. Ak kosačku dlhšie nepoužívate, odpojte satelitnú referenčnú stanicu (ak je súčasťou) od elektrickej siete.

Keď má byť stroj skladovaný po dobu dlhšiu ako 30 dní:
- nechajte stroj vychladnúť;
- odpojte akumulátory a uložte ich na suché a chladné miesto;
- dôkladne vyčistite stroj;
- skontrolujte, či stroj nie je poškodený.

V prípade potreby sa obráťte na autorizované servisné stredisko.

Pri opätovnom uvedení stroja do činnosti:
- Pripravte stroj podľa pokynov uvedených v kapitole 4.2.

6.3 LIKVIDÁCIA

Postup:
1. Obal výrobku zlikvidujte udržateľným spôsobom do určených zberných nádob alebo na autorizovaných zberných miestach.
2. Robotickú kosačku zlikvidujte v súlade s požiadavkami miestnych predpisov.
3. Obráťte sa na špeciálne strediská na recykláciu a likvidáciu, pretože robotická kosačka je klasifikovaná ako odpad OEEZ (odpad z elektrických a elektronických zariadení).
4. Staré alebo použité akumulátory likvidujte udržateľným spôsobom do zberných nádob alebo dopravením na autorizované zberné miesta.

7. RIEŠENIE PROBLÉMOV

VAROVANIE:
Zastavte robotickú kosačku a uveďte ju do bezpečného stavu (pozri ods. 2.8).

Nižšie je uvedený zoznam hlavných porúch, ktoré by sa mohli vyskytnúť počas pracovnej činnosti.

POZNÁMKA: Ďalšie odporúčania a postupy pre riešenie problémov sú k dispozícii v aplikácii Stiga.GO.

PROBLÉM	PRÍČINY	RIEŠENIA
Poruchová vibrácie. Robotická kosačka je hlučná.	Kosiace zariadenie je poškodené	Vymeňte poškodené súčasti (pozri ods. 5.1).
	Kosiace zariadenie je zablokované nečistotami (pásky, laná, úlomky plastov atď.).	Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8). Odistite kosiace zariadenie.
	Pri uvedení robotickej kosačky do činnosti sa nečakane vyskytli prekážky (spadnuté konáre, zabudnuté predmety atď.).	Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8). Odstráňte prekážky a znovu spustite robotickú kosačku.
	Došlo k výskytu poruchy elektromotora.	Obráťte sa na servisné stredisko a nechajte vymeniť motor.
	Príliš vysoká tráva.	Zvýšte výšku kosenia (pozri ods. 4.7).
Na klávesnici sa rozsvieti ikona Varovanie.	Signalizuje stav poruchy/chyby.	Ohľadom podrobnejších informácií si pozrite aplikáciu.

PROBLÉM	PRÍČINY	RIEŠENIA
Robotická kosačka sa dočasne zastaví v pracovnom priestore.	Slabý signál GPS	Ak problém pretrváva, obráťte na servisné stredisko.
Pracovná plocha nie je pokosená.	Na kosiacom zariadení sú nánosy a/alebo zvyšky.	Vypnite robotickú kosačku v bezpečnom stave (pozri ods. 2.8). Očistite kosiace zariadenie.
	Príliš veľká pracovná plocha vzhľadom na kapacitu robotickej kosačky.	Zmenšite pracovnú plochu (pozri Technické parametre v kap. 8).
	Blíži sa koniec životnosti akumulátorov.	Vymeňte akumulátory za originálne náhradné diely (pozri ods. 5.5).
	Nabitie akumulátorov nie je úplné.	Očistite a odstráňte prípadnú oxidáciu z kontaktných bodov (pozri ods. 5.3). Nabite akumulátory.

8. TECHNICKÉ PARAMETRE

ŠPECIFIKÁCIE	model SRHB01 (pozri štítok výrobku)	
Rozmery (Š × V × H) [mm]	1012 × 725 × 1442 robot bez skrine kosenia	
	1012 × 725 × 2300 robot so skriňou kosenia	
Hmotnosť robotickej kosačky [kg]	330 (so zohľadnením 6 akumulátorov a skrine kosenia)	
Výška kosenia (min. – max.) [mm]	20 – 95	
Rýchlosť kosenia [ot./min]	3800	
Rýchlosť pohybu [km/h]	5	
Maximálny sklon	27 %	
Maximálny sklon po obvode	20 %	
Typ kosiaceho systému	3 kosiace nože	
Nameraná úroveň akustického výkonu [dB(A)]	98,68	
Nepresnosť merania emisií hluku [dB(A)]	0,83	
Zaručená úroveň akustického výkonu [dB(A)]	100	
Kód kosiaceho zariadenia	182004385/0	
Klasifikácia IP robotickej kosačky	IP 64	
Prevádzková teplota okolia robotickej kosačky [°C]	0 – 50	
Model akumulátora	Typ: BT 40 Li 56 (*) Model: Akumulátor ePower Pro s kapacitou 40 Ah Č. dielu: 382033301/1 (279000004/ST1) Topológia článku: 14S8P	
Nabíjačka akumulátorov Model: 18 A – zástrčka EÚ Č. dielu: 182050000/0 (279010104/ST1)	V (vstup)	100 – 240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maximálna doba nabíjania (jeden akumulátor)	h (pri V)	~ 2,5 (220)
Maximálna doba nabíjania (dva akumulátory)	h (pri V)	~ 4,5 (220)
Nabíjačka akumulátorov Model: 18 A – britská zástrčka Č. dielu: 182050003/0 (279010104/UKS)	V (vstup)	100 – 240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maximálna doba nabíjania (jeden akumulátor)	h (pri V)	~ 2,5 (220)
Maximálna doba nabíjania (dva akumulátory)	h (pri V)	~ 4,5 (220)

ŠPECIFIKÁCIE	model SRHB01 (pozri štítok výrobku)	
Nabíjačka akumulátorov Model: 30 A – zástrčka EÚ Č. dielu: 182050001/0 (279010204/ST1)	V (vstup)	200 – 240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maximálna doba nabíjania (jeden akumulátor)	h (pri V)	~ 1,5 (220)
Maximálna doba nabíjania (dva akumulátory)	h (pri V)	~ 3 (220)
Nabíjačka akumulátorov Model: 30 A – britská zástrčka Č. dielu: 182050004/0 (279010204/UKS)	V (vstup)	200 – 240 V~
	V (výstup)	58,8 V=
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maximálna doba nabíjania (jeden akumulátor)	h (pri V)	~ 1,5 (220)
Maximálna doba nabíjania (dva akumulátory)	h (pri V)	~ 3 (220)
Pripojenie	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigačná technológia	AGS, GNSS-RTK	

ŠPECIFIKÁCIE	model SRHB01
Výkonová trieda Moduly RF	Výstupný výkon Bluetooth LE – 9 dBm; 2G GSM / E-GSM – trieda 4 – 33 dBm; 2G DCS/PCS – trieda 1 – 30 dBm; 2G GSM/E-GSM – trieda E2 – 27 dBm; 2G DCS/PCS – trieda E2 – 26 dBm; 4G – trieda 3 – 23 dBm
Frekvenčný rozsah – Bluetooth®	Bluetooth LE – Frekvenčný rozsah 2400 – 2483,5 MHz
Frekvenčný rozsah – 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvenčný rozsah – 4G	Pásmo 1 (2100 MHz); pásmo 2 (1900 MHz); pásmo 3 (1800 MHz); pásmo 4 (2100 MHz); pásmo 5 (850 MHz); pásmo 7 (2600 MHz); pásmo 8 (900 MHz); pásmo 12 (700 MHz); pásmo 13 (750 MHz); pásmo 17 (700 MHz); pásmo 18 (850 MHz); pásmo 19 (850 MHz). Pásmo 20 (800 MHz); pásmo 26 (850 MHz); pásmo 28 (800 MHz); pásmo 34 (2000 MHz); pásmo 38 (2500 MHz); pásmo 39 (1900 MHz); pásmo 40 (2300 MHz); pásmo 41 (2500 MHz); pásmo 66 (2100 MHz).
Frekvenčný rozsah – Wi-Fi	Wi-Fi – Frekvenčný rozsah 2412 – 2484 MHz Maximálny trakčný výkon < 20 dBm

Slovná značka a logá Bluetooth® sú registrované ochranné známky, ktoré vlastní spoločnosť Bluetooth SIG, inc., a akékoľvek použitie týchto značiek spoločnosťou STIGA podlieha licencii.

9. VOLITEĽNÉ PRÍSLUŠENSTVO

POZNÁMKA: nasledujúce príslušenstvo nesmie byť používané pri autonómnom riadení. Musí byť používané len s rádiovým ovládaním.

1	Prívesný vozík	✓
2	Zberač lístia a trávy	✓
3	Rozmetač hnojív	✓
4	Plastový valec	✓
5	Kód montážneho celku elektrického kosiaceho zariadenia (deck)	110CE E QF

10. ZÁRUKA

10.1 ZÁRUČNÉ PODMIENKY

Záruka sa vzťahuje na všetky chyby materiálov a výrobné chyby, ktoré boli potvrdené počas záručnej doby vašim Predajcom alebo Špecializovaným strediskom.
Záručné podmienky sú obmedzené na opravu alebo výmenu komponentu, ktorý je považovaný za chybný.
Odporúča sa zveriť stroj raz ročne autorizovanej servisnej dielni kvôli vykonaniu údržby, servisu a kontroly bezpečnostných prvkov.
Záručné podmienky sú podmienené pravidelnou údržbou stroja.

Záruka sa nevzťahuje na škody spôsobené:

- Neoboznámením sa so sprievodnou dokumentáciou (Návody).
- Nepozornosťou a nedbanlivosťou.
- Externou príčinou (blesk, nárazy, prítomnosť cudzích telies vo vnútri stroja) alebo nehodou.
- Použitím a montážou, ktoré sú nevhodné a/alebo nie sú dovolené výrobcom.
- Nedostatočnou údržbou.
- Zmenou stroja.
- Použitím neoriginálnych náhradných dielov (prispôsobené diely).
- Použitím príslušenstva, ktoré nebolo dodané alebo schválené výrobcom (napr. kosiace zariadenia).

Táto záruka sa nevzťahuje na:

- Úkony údržby (popísané v návode s pokynmi).
- Bežné opotrebovanie spotrebných materiálov ako kosiace zariadenia a kolesá.
- Bežné opotrebovanie.
- Zhoršenie estetického vzhľadu stroja, spôsobené jeho použitím.
- Držiaky kosiacich zariadení.
- Škody spôsobené inštaláciou, ktorá nie je zhode s návodom na použitie.
- Škody spôsobené nesprávnym naprogramovaním virtuálneho ohraničenia, trás pre presun a priestorov, ktorým je potrebné sa vyhnúť.
- Škody spôsobené vniknutím vody v dôsledku použitia vysokotlakového umývacieho zariadenia alebo ponorenia do vody, napríklad mláky vytvorenej po silnom daždi.
- Škody spôsobené nesprávnym uskladnením alebo použitím akumulátora.
- Škody spôsobené použitím neoriginálnych akumulátorov.
- Všetky ďalšie náklady, ktoré môžu byť spojené so záručnou opravou, ako je preprava stroja k používateľovi, preprava stroja k predajcovi, prenájom zariadení alebo privolanie externých firiem na všetky práce spojené s údržbou záhrady počas odstávky stroja.

Používateľ je chránený zákonmi platnými v danej krajine. Práva používateľa, vyplývajúce zo zákonov platných v danej krajine, nie sú touto zárukou nijako obmedzené.

11. OCHRANNÉ ZNÁMKY A LICENCIE

Slovná známka a logo Bluetooth® sú registrované ochranné známky spoločnosti Bluetooth SIG, inc., a akékoľvek použitie týchto známok spoločnosťou STIGA podlieha licencii.

SL

POZOR!: PREDEN UPORABITE STROJ, PAZLJIVO PREBERITE TA PRIROČNIK Z NAVODILI. Shranite ga, da ga boste lahko uporabili v prihodnosti.

KAZALO

1. VARNOSTNI PREDPISI 2
   - 1.1 Splošna opozorila o varnosti električnih orodij 2
   - 1.2 Varnostne informacije 4
   - 1.3 Varni delovni postopki 6
2. UVOD 7
   - 2.1 Splošni uvod 7
   - 2.2 Opis izdelka 8
   - 2.3 Sestavni deli stroja 8
   - 2.4 Odstranitev embalaže 9
   - 2.5 Montaža pripomočkov 9
   - 2.6 Montaža frontalnega pripomočka 9
   - 2.7 Znaki in tablice (slika 13) 9
   - 2.8 Ustavitev in izklop robotske kosilnice v pogojih varnosti 11
   - 2.9 Vzvod za vklop/izklop pogona koles 11
3. MONTAŽA 12
   - 3.1 Preverjanje pogojev za namestitev 12
   - 3.2 Kriteriji za določitev delovnih območij in premostitvenih poti 13
   - 3.3 Namestitev komponent 15
   - 3.4 Namestitev satelitske referenčne postaje (če je potrebna) 15
   - 3.5 Prvi vklop robotske kosilnice 18
4. DELOVANJE 24
   - 4.1 Komponente za prvi zagon 24
   - 4.2 Preveritev varnostnih naprav za zagon robotske kosilnice 24
   - 4.3 Ročno delovanje robotske kosilnice 24
   - 4.4 Opis komand na robotski kosilnici 25
   - 4.5 Polnjenje akumulatorja 27
   - 4.6 Vstavljanje akumulatorjev in njihovo odstranjevanje iz stroja 29
   - 4.7 Nastavitev višine košnje 29
   - 4.8 Modul kamere, modul senzorjev lidar in modul ultrazvočnih senzorjev 29
   - 4.9 Delovanje satelitske referenčne postaje – indikatorska lučka stanja (če je prisotna) 30
5. VZDRŽEVANJE 30
   - 5.1 Programirano vzdrževanje 31
   - 5.2 Vzdrževanje rezalne naprave 32
   - 5.3 Čiščenje 32
   - 5.4 Zimsko vzdrževanje in shranjevanje akumulatorja 33
   - 5.5 Zamenjava akumulatorjev 34
6. PREVOZ, SKLADIŠČENJE IN ODSTRANJEVANJE 34
   - 6.1 Prevoz 34
   - 6.2 Shranjevanje 35
   - 6.3 Odstranitev 35
7. ODPRAVLJANJE TEŽAV 35
8. TEHNIČNI PODATKI 36
9. DODATNA OPREMA PO NAROČILU 37
10. GARANCIJA 38
    - 10.1 Obseg garancije 38
11. BLAGOVNE ZNAMKE IN LICENCE 38

OPOMBA: Navodila v tem priročniku veljajo za samostojnega robota v konfiguraciji kosilnice. Slike se nanašajo na model SRHB01, če ni drugače navedeno.

1. VARNOSTNI PREDPISI



OBVEZNOST:
Pred uporabo natančno preberite in shranite za poznejšo uporabo.

1.1 SPLOŠNA OPOZORILA O VARNOSTI ELEKTRIČNIH ORODIJ

⚠ **Preberite in oglejte si vsa varnostna opozorila, navodila, slike in specifikacije, dobavljene s tem strojem.** *Neupoštevanje spodaj navedenih navodil lahko povzroči električni udar, požar in/ali hude poškodbe.*

Vsa opozorila in navodila shranite za prihodnjo uporabo.

Izraz "električno orodje", ki se uporablja v opozorilih, se nanaša na vaše električno orodje z napajanjem iz električnega omrežja (prek kabla) ali iz akumulatorja (brez kabla).

1) Varnost delovnega območja

a) **Skrbite, da bo delovno območje čisto in dobro osvetljeno.** *Na neurejenih in temnih območjih je več možnosti za nezgode.*
b) **Električnih orodij ne uporabljajte v eksplozivnih atmosferah, na primer v prostorih, kjer so prisotni vnetljive tekočine, plini ali prah.** *Električna orodja proizvajajo iskre, ki lahko vžgejo prah ali pare.*
c) **Med uporabo električnega orodja morajo biti otroci in navzoče osebe primerno oddaljeni.** *Različni povodi za raztresenost lahko povzročijo izgubo nadzora.*

2) Električna varnost

a) **Vtikač kabla polnilnika akumulatorja mora biti kompatibilen z električno vtičnico. Nikoli ne spreminjajte vtikača na kakršen koli način. S kablom polnilnika akumulatorja, ki ima ozemljitev, ne uporabljajte adapterjev.** *Nepredelani vtikači, ki so združljivi z vtičnico, zmanjšujejo tveganje za električni udar.*
b) **Izogibajte se stiku telesa s predmeti, ki imajo ozemljitev, kot so cevi, radiatorji, kuhinjski elementi, hladilniki.** *Nevarnost električnega udara se poveča, če je telo v stiku z ozemljenimi predmeti.*
c) **Električnega orodja ne izpostavljajte dežju ali vlažnemu okolju.** *Voda, ki prodre v električno orodje, poveča nevarnost električnega udara.*
d) **Izogibajte se neustrezni uporabi kabla. Kabla ne uporabljajte za premikanje ali vlečenje orodja ali za odklop od napajanja (z vlečenjem kabla). Poskrbite, da kabel ne bo v bližini vročine, olja, ostrih robov in gibajočih se delov.** *Poškodovan ali zapleten kabel povečuje tveganje za električni udar.*
e) **Kadar električno orodje uporabljate na prostem, uporabite kabelski podaljšek, ki je primeren za zunanjo uporabo.** *Uporaba kabelskega podaljška, ki je primeren za zunanjo uporabo, zmanjšuje tveganje za električni udar.*
f) **Če se ni mogoče izogniti uporabi električnega orodja v vlažnem okolju, uporabljajte električno vtičnico, ki je zaščitena z odklopnikom na diferenčni tok (RCD).** *Uporaba odklopnika na diferenčni tok zmanjšuje tveganje za električni udar.*

3) Osebna varnost

a) **Med uporabo električnega orodja bodite vedno pazljivi, kontrolirajte, kaj delate, in ravnajte premišljeno. Ne uporabljajte električnega orodja, če ste utrujeni ali pod vplivom drog, alkohola ali zdravil.** *Med uporabo električnega orodja lahko že hipna nepazljivost povzroči hude osebne poškodbe.*

b) **Uporabljajte osebno varovalno opremo (OVO). Vedno nosite zaščitna očala.** *Uporaba varovalne opreme, kot so protiprašne maske, protizdrsna obutev, zaščitne čelade in glušniki, zmanjšuje možnosti osebnih poškodb.*
c) **Preprečite nenamerne zagone. Preden priključite vtikač, zgrabite električno orodje ali ga prenašate, se prepričajte, da je stikalo v položaju "OFF".** *Prenašanje električnega orodja s prstom na stikalu ali njegova priključitev na vtičnico s stikalom v položaju "ON" povečuje možnosti za nezgode.*
d) **Preden prižgete električno orodje, odstranite vse ključe ali orodja za regulacije.** *Ključ ali orodje, ki ostane v stiku z vrtečim se delom električnega orodja, lahko povzroči hude osebne poškodbe.*
e) **Ne nagibajte se. Vedno obdržite stabilno držo in ravnotežje.** *Tako boste lahko bolje nadzorovali električno orodje v morebitnih nepričakovanih situacijah.*
f) **Bodite primerno oblečeni. Ne nosite širokih oblačil ali nakita.** Lasje in oblačila naj bodo oddaljeni od premikajočih se delov. *Široka oblačila, nakit ali dolgi lasje se lahko zapletejo v premikajoče se dele.*
g) **Če so prisotne naprave za sesanje in zbiranje prahu, se prepričajte, da so pravilno povezane in da se uporabljajo pravilno.** *Uporaba teh naprav lahko zmanjša nevarnosti, povezane s prahom.*
h) **Ne dopustite, da bi zaradi privajenosti uporabe postali samozadovoljni in začeli zapostavljati načela varne uporabe električnega orodja.** *Neko malomarno dejanje lahko v delčku sekunde povzroči hude poškodbe.*

4) Uporaba električnega orodja in skrb zanj

a) **Električnega orodja ne preobremenjujte. Uporabljajte električno orodje, ki je ustrezno za delo, ki ga morate opraviti.** *Ustrezno električno orodje bo bolje in varneje opravilo delo: z delovno hitrostjo, za katero je bil izdelano.*
b) **Ne uporabljajte električnega orodja, če ga ni mogoče prižgati ali ugasniti s stikalom.** *Električno orodje, ki ga ni mogoče zagnati s stikalom, je nevarno in ga je treba popraviti.*
c) **Preden se lotite kakršnega koli reguliranja, zamenjave opreme ali shranjevanja električnega orodja, izvlecite vtikač iz vira napajanja in/ali odstranite akumulator.** *Ti preventivni varnostni ukrepi zmanjšujejo nevarnost nehotenega vklopa električnega orodja.*
d) **Električno orodje, ki ga trenutno ne uporabljate, shranite proč od dosega otrok; ne dovolite, da orodje uporabljajo osebe, ki niso vajene njegove uporabe in ne poznajo teh navodil.** *Električna orodja lahko v rokah neusposobljenih oseb postanejo nevarna.*
e) **Skrbite za vzdrževanje električnih orodij in njihove opreme. Preverite, če so gibljivi deli dobro poravnani in se prosto gibljejo, če ni poškodb in katere koli druge okoliščine, ki bi lahko vplivala na delovanje električnega orodja. V primeru poškodb je treba električno orodje popraviti pred ponovno uporabo.** *Veliko nesreč se pripeti zaradi slabega vzdrževanja.*
f) **Skrbite, da bodo rezalne naprave nabrušene in čiste.** *Če so rezalne naprave ustrezno vzdrževane in primerno nabrušene, je manj nevarno, da se zaskočijo, in jih je tudi lažje nadzorovati.*
g) **Električno orodje in pripadajočo opremo uporabljajte v skladu z navodili, pri čemer upoštevajte tudi delovne pogoje in vrsto dela, ki ga morate opraviti.** *Uporaba električnega orodja za opravila, ki se razlikujejo od predvidenih, lahko povzroči nevarne situacije.*
h) **Skrbite, da bodo ročaji in oprijemalne površine suhe, čiste in brez ostankov olja ali od masti.** *Spolzki ročaji oziroma oprijemalne površine ne omogočajo varnega premikanja in nadzorovanja orodja v nepredvidenih situacijah.*

5) Uporaba akumulatorskega orodja in skrb zanj

a) **Za polnjenje akumulatorja uporabljajte samo polnilnike, ki jih priporoča proizvajalec.** *Polnilnik akumulatorja, ki je primeren za določen tip akumulatorskega sklopa, lahko povzroči nevarnost za požar, električni udar, pregrevanje ali uhajanje korozivne tekočine iz akumulatorja, če se uporablja za drugačen akumulatorski sklop.*
b) **Uporabljajte samo specifične akumulatorje, ki so predvideni za vaše električno orodje.** *Uporaba katerih koli drugih akumulatorskih sklopov lahko predstavlja nevarnost za poškodbe in požare.*
c) **Kadar akumulatorski sklop ni v uporabi, ga je treba hraniti proč od drugih kovinskih predmetov, kot so sponke, kovanci, ključi, žeblji, vijaki ali drugi majhni kovinskih predmeti, ki lahko povzročijo električno povezavo med kontaktoma.** *Kratek stik med kontaktoma akumulatorja lahko privede do gorenja oziroma požara.*
d) **Akumulator, ki je v slabem stanju, lahko povzroči izločanje tekočine. Izogibajte se stiku s tekočino. V primeru naključnega stika takoj splaknite z vodo. Če tekočina pride v stik z očmi, poiščite zdravniško pomoč.** *Tekočina, ki uhaja iz akumulatorja, lahko povzroči draženje kože ali opekline.*

e) **Ne uporabljajte poškodovanega ali predelanega akumulatorja ali električnega orodja.** *Poškodovani ali predelani akumulatorji se lahko obnašajo na nepredvidljiv način in privedejo do požara, eksplozije ali nevarnosti za poškodbe.*
f) **Akumulatorskega sklopa in električnega orodja ne izpostavljajte ognju ali previsoki temperaturi.** *Izpostavljenost ognju ali temperaturi nad 130 °C lahko povzroči eksplozijo.*
g) **Sledite vsem navodilom za polnjenje in akumulatorja oziroma električnega orodja ne polnite pri temperaturi, ki je izven v navodilih predpisanega razpona.** *Nepravilno polnjenje ali polnjenje pri temperaturi izven navedenega razpona lahko poškoduje akumulator in poveča tveganje za požar.*

6) Tehnična pomoč

a) **Poskrbite, da bo električno orodje popravljalo usposobljeno osebje in da se bodo uporabljali samo originalni nadomestni deli.** *To omogoča, da se ohrani ustrezna varnost električnega orodja.*
b) **Ne izvajajte popravil na akumulatorju.** *Popravila smeta izvajati le proizvajalec in specializirani servis.*

1.2 VARNOSTNE INFORMACIJE

Pri projektiranju naprave je bila posebna pozornost namenjena vidikom, ki lahko ogrožajo varnost in zdravje ljudi. Namen teh informacij je senzibilizirati uporabnike, da preprečijo kakršno koli tveganje in se izognejo vedenju, ki ni v skladu z navedenimi predpisi.



NEVARNOST:
Pred uporabo robotske kosilnice se morate seznaniti z vsemi informacijami v tem dokumentu.



NEVARNOST:
Ta robotska kosilnica ni namenjena otrokom in ljudem z zmanjšanimi fizičnimi, senzoričnimi ali duševnimi sposobnostmi ali pomanjkanjem izkušenj in znanja.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Pred kakršnimi koli nastavitvami ali vzdrževalnimi deli izključite električno napajanje in aktivirajte varnostno napravo.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Ne uporabljajte robotske kosilnice, če je napajalni kabel transformatorja poškodovan. Poškodovan kabel lahko privede do stika z deli, ki so pod napetostjo. Kabel mora zamenjati proizvajalec ali njegov serviser ali oseba z ustrezno kvalifikacijo, da se prepreči kakršno koli tveganje.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Uporabljajte izključno polnilnik akumulatorja in napajalnik, ki ju dobavi proizvajalec. Uporaba polnilnika akumulatorja in napajalnika, ki nista ustrezna, lahko povzroči električne udare in\ali pregrevanje.



OPOZORILO:
V primeru izliva tekočine iz akumulatorja je treba prizadete komponente umiti z vodo / nevtralizacijskim sredstvom.
Izognite se kakršnemu koli neposrednemu stiku s tekočino akumulatorja.
V primeru stika z očmi poiščite zdravniško pomoč.



OPOZORILO:
Med delovanjem robotske kosilnice preverjajte, da na njegovem delovnem območju ni ljudi, zlasti otrok, in/ali domačih živali. V nasprotnem primeru programirajte delovanje robotske kosilnice v urah, ko na tem območju ni ljudi.



OPOZORILO:
Delovno območje in na splošno območja, po katerih se robotska kosilnica lahko premika, morajo biti ograjena z neprehodno ograjo.



OPOZORILO:
Delovno območje ali poti, ki jih stroj uporablja za svoje premeščanje, morajo biti programirani tako, da ne vključujejo javnih površin, da se preprečijo poškodbe oseb ali predmetov ali trki z vozili.



OPOZORILO:
Iz varnostnih razlogov satelitske referenčne postaje ne smete nikoli premikati, potem ko ste programirali virtualne meje, premostitvene prehode in površine, ki se jim mora robot izogniti. Robotska kosilnica bi lahko izstopila iz programiranega delovnega območja. Če referenčno postajo premaknete, je potrebno ponovno programiranje.



OPOZORILO:
Med prilagajanjem višine košnje se ne dotikajte rezalne naprave.



OPOZORILO:
Zaradi lastne varnosti in za preprečitev poškodb ljudi, živali ali stvari, mora upravljavec vnaprej poznati območje, po katerem bo ročno vodil robota (na primer v fazi nameščanja). Med vožnjo robota hodite previdno, da ne padete.



OPOZORILO:
Uporabljajte samo originalne nadomestne dele.



OPOZORILO:
Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.



POZOR:
Prepričajte se, da na trati ni igrač, orodja, vej, oblačil ali drugih predmetov, ki bi lahko poškodovali napravo.



PREPOVED:
Ne sedajte na robotsko kosilnico.



PREPOVED:
Ko je robotska kosilnica zagnana, je ne dvigujte z namenom pregledovanja rezila ali prestavljanja. Ne vstavljajte rok in nog pod napravo.



PREPOVED:
Ne uporabljajte robotske kosilnice, ko deluje škropilnica.



PREPOVED:
Robotske kosilnice ne umivajte z visokotlačnimi vodnimi curki in je ne potopite v vodo, niti delno niti v celoti.



PREPOVED:
Robotske kosilnice ne uporabljajte, če ni popolnoma nepoškodovana. V primeru poškodb zamenjajte poškodovane dele.



PREPOVED:
Robotsko kosilnico je strogo prepovedano uporabljati in napajati v eksplozivnih in gorljivih okoljih.



OBVEZNOST:
V rednih presledkih opravljajte vizualne preglede robotske kosilnice, da ugotovite, če rezila in rezalni mehanizem niso obrabljeni ali poškodovani. Prepričajte se, če je robotska kosilnica v dobrem operativnem stanju.



OBVEZNOST:
Pazljivo preberite celoten priročnik, zlasti vse varnostne informacije, in se prepričajte, da jih popolnoma razumete. Natančno upoštevajte navodila za uporabo, vzdrževanje in popravila.



OBVEZNOST:
Operaterji, ki izvajajo vzdrževanje in popravila, morajo zelo dobro poznati njegove specifične karakteristike in varnostne standarde.



OBVEZNOST ROKAVIC:
Uporabljajte osebno varovalno opremo, ki jo je predvidel proizvajalec; zlasti uporabljajte zaščitne rokavice, kadar izvajate posege na rezalnem mehanizmu.

1.3 VARNI DELOVNI POSTOPKI

Usposabljanje



Uporaba stroja brez nameščenega frontalnega pripomočka je strogo prepovedana.

a. Natančno preberite navodila, seznanite se s komandami in s pravilno uporabo stroja.
b. Nikoli ne dovolite otrokom, osebam z zmanjšanimi fizičnimi, senzoričnimi ali duševnimi sposobnostmi ali pomanjkanjem izkušenj in znanja ter osebam, ki ne poznajo teh navodil, da bi uporabljali stroj. Lokalni predpisi lahko določajo minimalno starost upravljavca.
c. Upravljavec ali uporabnik je odgovoren za nesreče ali nevarnosti, ki vključujejo tretje osebe ali opremo tretjih oseb.

Priprava

a. Prepričajte se, da je avtomatski sistem obodne meje pravilno programiran, v skladu z navodili.
b. Redno pregledujte območje, na katerem uporabljate stroj, in odstranite kamne, palice, žice in druge tujke, ki bi lahko ovirali njegovo delovanje.
c. Redno vizualno pregledujte rezila, vijake rezil in rezalni sklop, da se prepričate, da niso obrabljeni ali poškodovani. Obrabljena ali poškodovana rezila in vijake zamenjajte v parih, da ohranite ravnovesje stroja.
d. Če se stroj uporablja na javnih površinah ali površinah, ki so odprte javnosti, je treba okrog delovnega območja stroja namestiti opozorilne znake. Opozorila morajo imeti naslednje besedilo: "Pozor! Avtomatska kosilnica! Ostanite daleč od stroja! Nadzirajte otroke!".

1.3.1 Delovanje

Splošne informacije

a. Ne upravljajte stroja, če ima okvarjena varovala ali je brez varnostnih naprav, na primer brez zaščit.
b. Z rokami ali nogami ne segajte v bližino vrtečih se delov ali podnje. Bodite vedno dovolj oddaljeni od odprtine za izmet.
c. Ne dotikajte se premikajočih se delov stroja, dokler se ne ustavijo popolnoma.
d. Med delovanjem stroja vedno nosite trpežne čevlje in dolge hlače.
e. Stroja ne dvigajte in ne prenašajte, ko je elektromotor prižgan.

f. Iz enote izvlecite napravo za onemogočitev:
- Pred odpravljanjem zamašitve;
- Pred pregledovanjem, čiščenjem ali delom na stroju;
- Če v stroj trči tujek, da kontrolirate morebitno prisotnost poškodb;
- Če se stroj začne nenormalno tresti, da pred ponovnim zagonom kontrolirate morebitno prisotnost poškodb.

g. Delujočega stroja ne puščajte brez nadzora, če so v bližini prisotne domače živali, otroci ali drugi ljudje.

Vzdrževanje in shranjevanje

a. Za varno delovanje stroja dobro zategnite vse matice in vijake.
b. Pogosto preverjajte, ali je robotska kosilnica obrabljena ali v poslabšanem stanju.
c. Zaradi varnosti je treba obrabljene ali poškodovane dele zamenjati.
d. Prepričajte se, da se rezila zamenjajo samo z ustreznimi nadomestnimi deli.
e. Prepričajte se, da se akumulatorji polnijo s pravilnim polnilnikom, ki ga priporoča proizvajalec. Nepravilna uporaba lahko povzroči električne udare, pregrevanje ali uhajanje korozivne tekočine iz akumulatorja.
f. V primeru uhajanja elektrolita umijte z vodo / nevtralizacijskim sredstvom in poiščite zdravniško primeru stika z očmi itd.
g. Vzdrževanje stroja je treba izvajati v skladu z navodili proizvajalca.

Preostala tveganja

- Čeprav je izdelek je skladen z vsemi varnostnimi zahtevami, vendar lahko zaradi nepravilne namestitve in/ali nepredvidljivih situacij obstajajo dodatna tveganja. Zato je treba poskrbeti, da na območju, na katerem deluje izdelek, ni predmetov, ljudi in živali, ter o možnih nevarnostih obvestiti vse osebe, ki bi lahko imele, četudi le občasno, dostop do delovnega območja.
- Nevarnost izmetavanja predmetov v telo, živali in predmete. Ko stroj deluje, ohranjajte vsaj 8 metrov varnostne razdalje od njega.
- V primeru neviht z nevarnostjo udara strele in na splošno v pričakovanju slabih vremenskih razmer je priporočljivo, da izdelka ne uporabljate in izklopite vse periferne naprave iz električnega omrežja. Ko želite izdelek uporabljati, periferne naprave ponovno priključite na električno napajanje v skladu z navodili v priročniku.

2. UVOD

2.1 SPLOŠNI UVOD

2.1.1 Namen priročnika

OPOMBA: Ta priročnik je predmet periodičnih posodobitev in revizij. Pred uporabo stroja se prepričajte, da ste prenesli najnovejšo razpoložljivo različico.

Ta priročnik je sestavni del naprave in je namenjen posredovanju informacij za njeno uporabo.
Priročnik hranite vso življenjsko dobo naprave, tako da bo v primeru potrebe vselej na voljo.
Priročnik je namenjen uporabniku naprave, ki je dolžan natančno prebrati vsebovane informacije in jih natančno upoštevati, da se zagotovi varnost ljudi in se prepreči nastajanje škode.
Za označitev posebno pomembnih delov besedila so bili uporabljeni naslednji znaki.



NEVARNOST \ OPOZORILO \ POZOR:
Znaki v trikotniku z rumeno podlago in črno črto označujejo nevarnost \ opozorilo \ pozor.



PREPOVED:
Znaki v prečrtanem krogu z belo podlago in rdečo črto označujejo prepoved.



OBVEZNOST:
Znaki v krogu z modro podlago označujejo obveznost.

OPOMBA: Besedila v tej obliki navajajo posebno pomembne tehnične informacije, ki jih ne smete spregledati.

2.2 OPIS IZDELKA

Robotska kosilnica (slika 1 in 2) je zasnovana in izdelana za samodejno košnjo trave na vrtovih ob kateri koli uri podnevi ali ponoči.
Glede na različne značilnosti površine, ki jo je treba pokositi, lahko robotsko kosilnico programiramo za delo na več območjih, razmejenih z virtualno mejo in povezanih z virtualnimi premostitvenimi potmi.
Med delom robotska kosilnica kosi travo na območju, razmejenem z virtualno mejo (slika 7.A). Ko se robotska kosilnica znajde v bližini virtualne meje (slika 7.A) ali naleti na oviro (slika 7.B) spremeni pot v skladu z izbrano strategijo krmarjenja.
Robotska kosilnica samodejno pokosi celotno z mejami opredeljeno trato.
Uporaba posebne opreme, ki jo je proizvajalec predvidel kot standardno opremo ali kot opremo, ki se nabavi ločeno, omogoča izvajanje tega dela na različne načine; ti načini so razloženi v tem priročniku ali v navodilih posameznih pripomočkov.
Izdelek deluje s pomočjo satelitskih signalov in sprejema podatke satelitskih korekcij iz oblaka Cloud STIGA.
Tehnologija delovanja robotske kosilnice temelji na podatkovni komunikaciji med oblakom Cloud STIGA in samim robotom. Za uporabo izdelka je potrebna tudi mobilna naprava (pametni telefon/tablični računalnik), razen za ročno košnjo trave in uporabo pripomočkov, za kar je potreben radijski upravljalnik (koda 2RR001004/ST1), ki je na voljo kot dodatna oprema in je sestavljen iz oddajnika in sprejemnika.
Robotska kosilnica je opremljena z modulom kamere, senzorji lidar in ultrazvočnimi senzorji, da se izogne oviram na delovnem območju in izboljša učinkovitost navigacije.
Katerakoli druga raba je lahko nevarna in lahko povzroči poškodbe na ljudeh in/ali na kosilnici. K nepravilni uporabi spada (na primer, a ne izključno): prevažati na stroju osebe, otroke ali živali; voziti se na stroju; uporabljati stroj za vleko ali potiskanje tovorov brez ustreznega pripomočka za vleko; uporabljati stroj za košnjo netravnatega rastlinja, razen če uporabljate specifične pripomočke, ki so predvideni in priporočeni.

OPOMBA: Za delovanje robotske kosilnice je na mestu namestitve obvezna mobilna omrežna povezava. Na spletni strani stiga.com ali prek aplikacije vnaprej preverite, ali je pokritost z mobilnim omrežjem zadostna. Ponudnik omrežne povezave se lahko kadar koli spremeni v skladu s trgovinskimi sporazumi.

OPOMBA: Za svoje delovanje robotska kosilnica sprejema podatke satelitskih korekcij, ki se prenašajo prek oblaka Cloud STIGA. Sistem satelitskih korekcijskih signalov je na razpolago v številnih državah. Na strani stiga.com ali prek aplikacije lahko predhodno preverite, ali so satelitski korekcijski signali prisotni na kraju namestitve. Če satelitski korekcijski signali niso prisotni na kraju namestitve, je treba namestiti Satelitsko referenčno postajo, ki je na voljo kot dodatna oprema.

2.3 SESTAVNI DELI STROJA

a. Pogonska kolesa (slika 1.G)
b. Vrtljiva kolesa (slika 1.H)
c. Konzola (nadzorna plošča) (slika 2.D)
d. Pokrov akumulatorjev (slika 1.F)
e. Akumulatorji (slika 2.B)
f. Nosilci za hiter odklop pripomočkov (slika 1.E)
g. Visokoenergijski priključki 56 V (slika 1.C)

h. Nizkoenergijski priključek 12 V (slika 1.D)
i. Sestav rezalnih naprav (slika 1.A)
j. Rezalne naprave (rezila) (slika 1.B)
k. Motor rezil (slika 2.A)
l. Pogon koles (slika 1.I)
m. Radijski upravljalnik (slika 4.D) (pripomoček - ni priložen)
n. Signalna luč (slika 2.C)
o. Senzorji lidar (slika 2.G)
p. Ultrazvok (slika 2.H)
q. Kamera (slika 2.F)
r. Gumb STOP (slika 2.E)
s. Žarometi (slika 1.M)
t. Priključek za polnjenje (slika 1.N)
u. Vlečna kljuka (slika 2.I)

2.4 ODSTRANITEV EMBALAŽE

Spodaj so navedeni vsi koraki za pravilno razpakiranje:
1. Odprite škatlo robotske kosilnice;
2. Izvlecite dodatno opremo;
3. Izvlecite robotsko kosilnico.

OPOZORILO:
Pred uporabo robotske kosilnice odstranite ves embalažni material.

POZOR:
Da preprečite poškodbe ali škodo, bodite previdni pri razpakiranju robotske kosilnice in se izogibajte stiku z nevarnimi elementi.

2.5 MONTAŽA PRIPOMOČKOV

Za namestitev pripomočkov glejte ločena navodila za uporabo, ki so priložena vsakemu dodatnemu pripomočku.

2.6 MONTAŽA FRONTALNEGA PRIPOMOČKA

Oglejte si navodila za namestitev pripomočka (slika 15, slika 24).

OPOMBA *Glejte priročnik frontalnega pripomočka.*

2.7 ZNAKI IN TABLICE (SLIKA 13)



POZOR:
Preberite navodila, namenjena uporabniku, preden zaženete delovanje izdelka.



POZOR:
Nevarnost izmetavanja predmetov v telo.



POZOR:
Ko stroj deluje, ohranjajte vsaj 8 metrov varnostne razdalje od njega.



POZOR:
Ne dajajte rok ali nog v bližino ali pod odprtino rezalne naprave.



POZOR:
Ne približajte se vročim površinam.



POZOR:
Pred kakršnim koli posegom za vzdrževanje ali popravljanje odstranite napravo za onemogočitev in preberite ustrezna navodila.



Največja dovoljena vlečna obremenitev (100 kg) (slika 13.C).
Označuje največjo težo, ki jo lahko vleče stroj.



POZOR:
Nevarnost stisnjenja (slika 13.B).
Oznaka se nahaja ob nosilcih za hiter odklop pripomočkov.



POZOR:
Ne vzpenjajte se na stroj.



PREPOVED:
Prepričajte se, da na delovnem območju med delovanjem stroja ni ljudi (zlasti otrok, starejših ali invalidov) in domačih živali.
Med delovanjem stroja pazite, da so otroci, domače živali in druge osebe na varnostni razdalji.



PREPOVED:
Za čiščenje ali pranje stroja ne uporabljajte visokotlačnih čistilcev.



Uporabljajte originalni napajalnik z lastnostmi, navedenimi na ploščici.



Znak za napajanje z enosmernim tokom.

Stopnja zaščite pred vdorom trdnih delcev in vode.

IPXX



Električna in elektronska oprema, ki jo je treba oddati v ustrezne obrate za recikliranje in odstranjevanje.



Zajamčena raven zvočne moči



Nosite zaščitna očala



Nosite zaščito proti hrupu



Nosite zaščitne rokavice



Nosite zaščitne čevlje

2.8 USTAVITEV IN IZKLOP ROBOTSKE KOSILNICE V POGOJIH VARNOSTI



OBVEZNOST:
Pred čiščenjem, prevozom ali vzdrževanjem vedno varno izklopite robotsko kosilnico.

Postopek:

1. Če se stroj premika, samodejno ustavi premikanje in vrtenje rezil v primeru, da je razdalja do ovire manjša od 1,10 m. Če se stroj ne ustavi, pritisnite gumb za ustavitev v sili (slika 2.E).
2. Pritisnite na gumb **"STOP"** (slika 3.D), da varno ustavite robotsko kosilnico, in odprite zaščitni pokrov (slika 3.A).
3. Pritisnite gumb za izklop (slika 3.E) za nekaj sekund in počakajte, da LED sijalka gumba ugasne.
4. Šele po ugasnitvi LED sijalke (slika 3.E) izvlecite varnostni ključ (slika 3.C) za izklop robotske kosilnice v pogojih varnosti.
5. Zaprite zaščitni pokrov (slika 3.A).
6. Robotska kosilnica je varno ustavljena ali izklopljena.

2.9 VZVOD ZA VKLOP/IZKLOP POGONA KOLES

Vzvod za vklop/izklop pogona koles (slika 1.L) omogoča, da ročno premikate stroj, ne da bi ga zagnali.
Ta komandni vzvod ima dva položaja, ki ju označujeta naslednja znaka:



1. Vklop pogona koles: ko je vzvod v vodoravnem položaju, je mogoče prižgani stroj premikati z motornim pogonom.



2. Izklop pogona koles: ko je vzvod potisnjen navzdol, je mogoče premikati stroj ročno, ne da bi ga zagnali.



OPOZORILO:
Stroja ne puščajte brez nadzora z vzvodom v položaju 2 (izklopljen pogon koles).



OPOZORILO:
Stroj premikajte ročno samo na ravnem terenu.



VARNOSTNI PREDPIS:
Vzvod za vklop/izklop ne sme biti nikoli v vmesnem položaju. To bi povzročilo pregrevanje in poškodbe pogona koles.

3. MONTAŽA



POZOR:
Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Treba je pripraviti električno vtičnico, ki bo v skladu z veljavno zakonodajo države.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Pripravljeno ožičenje mora biti zaščiteno z odklopnikom na diferenčni tok (RCD), katerega sprožilni tok ne sme biti višji od 30 mA.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Napajalnika ne priključujte v električno vtičnico, če je vtikač ali kabel poškodovan.
Poškodovanega kabla ne priključujte; če je priklopljen, se ga ne dotikajte, preden ga ne odklopite od napajanja.
Poškodovan kabel lahko privede do stika z deli, ki so pod napetostjo.



POZOR:
Napajalni kabel, napajalnik, podaljšek in kateri koli drugi električni kabli, ki ne pripadajo izdelku, morajo ostati zunaj območja košnje, tako da so vselej daleč od nevarnih delov v gibanju in se preprečijo poškodbe kablov, ki bi lahko privedle k stiku z deli pod napetostjo.

OPOMBA: Za svoje delovanje robotska kosilnica sprejema podatke satelitskih korekcij, ki se prenašajo prek oblaka Cloud STIGA. Sistem satelitskih korekcijskih signalov je na razpolago v številnih državah. Na strani stiga.com ali prek aplikacije lahko predhodno preverite, ali so satelitski korekcijski signali prisotni na kraju namestitve. Če satelitski korekcijski signali niso prisotni na kraju namestitve, je treba namestiti Satelitsko referenčno postajo, ki je na voljo kot dodatna oprema (glejte pogl. 3.4).

3.1 PREVERJANJE POGOJEV ZA NAMESTITEV

V nadaljevanju je opisano, kako preverite pogoje in ustrezno pripravite vrt pred začetkom nameščanja.

3.1.1 Preverjanje pogojev na vrtu

- Preglejte pogoje na vrtu, da ugotovite virtualne meje, ovire in območja, ki jih je treba izključiti.
- Preverite, ali je površina travnika enovita ter brez jam, kamnov ali drugih ovir; po potrebi opravite primerne izboljšave.
- Poravnajte tla tako, da ob dežju ne nastajajo luže.
- Pri prvi namestitvi mora biti začetna višina trave v območju delovanja robotske kosilnice: 20–95 mm. Po potrebi pripravite vrt s tradicionalno kosilnico.

Robotska kosilnica deluje prek satelitskega signala. Na natančnost satelitskega signala lahko vplivajo:
- Prisotnost ovir vzdolž oboda namestitve ali znotraj delovnega območja, kot so: drevesa z gostim listjem, žive meje, zidovi, kovinske ograje, zgradbe in odsevne površine, kot so steklene ali kovinske stene.
- Neugodne vremenske razmere, kot so: gosta megla, visoka oblačnost, močan dež ali sneg.

V primeru slabega delovanja izključite območje iz delovnega območja robotske kosilnice.

3.1.2 Preverjanja za določitev virtualnih meja

1. Preverite, ali je največji naklon delovnega območja manjši ali enak 27 % (glejte odst. 8 "TEHNIČNI PODATKI"). Za določitev virtualnih mej upoštevajte pravila, ilustrirana na sliki 5.

a. če je naklon ≤ 15 %, je mogoče določiti virtualno mejo tako, kot kaže slika;
b. če je naklon > 15 %, mora biti območje naklona vključeno z upoštevanjem razdalje, ki jo prikazuje slika;
c. če je naklon < 27 % in območje naklona ne spada k delu vrta, ki je namenjen košnji, je treba upoštevati razdaljo, ki jo prikazuje slika;
d. če je naklon > 27 %, je treba območje naklona izključiti ob upoštevanju razdalje, ki jo prikazuje slika.

POZOR:
Robot lahko kosi površine z največjim naklonom 27 %.
Če se navodila ne upoštevajo, lahko robot zdrsne in izstopi iz delovnega območja

POZOR:
Ni mogoče kositi območij z nagibom, ki presega maksimalni dopustni nagib. Virtualno mejo torej postavite pred naklonom, tako da bo tisti predel trate izključen iz območja košnje.

2. Preverite celotno delovno površino: prepoznajte ovire in površine, ki jih je treba izključiti iz delovnega območja in programirati kot površine, ki se jim mora robot izogniti (slika 7.B).

3.2 KRITERIJI ZA DOLOČITEV DELOVNIH OBMOČIJ IN PREMOSTITVENIH POTI

POZOR:
Pri programiranju virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti, je treba ohraniti razdaljo vsaj 6 metrov od kosilnice.

POZOR:
Razdalje, navedene v tem priročniku, veljajo za stroj v konfiguraciji kosilnice. Če so prisotni različni pripomočki, glejte poseben priročnik.

3.2.1 Minimalne razdalje virtualnih meja in razdalje za razmejitev

Postopek:

1. V primeru prisotnosti tlaka ali dovoza na isti ravni s trato, lahko virtualna meja sovpada z robom tlaka (slika 6.A).
2. V primeru prisotnosti bazena, ribnika ali izkopa je treba virtualno mejo programirati na razdalji najmanj 3 m (slika 6.B). Če se bazen, ribnik ali izkop nahajajo na koncu naklona, je treba virtualno mejo programirati na razdalji najmanj 5 m (slika 6.C).
3. V primeru dreves s štrlečimi koreninami je treba virtualno mejo programirati tako, da robotska kosilnica ne bo prehajala prek neravnih površin (slika 6.D).
4. Virtualna meja mora biti programirana tako, da robotska kosilnica ostane na razdalji najmanj 1,10 m od površin z gramozom ali drobljenim kamnom (slika 6.E).
5. V primeru nagnjenih površin upoštevajte navodila v odst. 3.1.2.
6. Če so prisotni neprekinjeni konstrukcijski elementi (zidki, ograje, žive meje itd.) višine nad 50 cm, mora biti virtualna meja nastavljena na razdalji najmanj 1,10 m od njih (slika 6.F).
7. V vseh drugih primerih je treba virtualno mejo nastaviti tako, da bo razdalja med robotsko kosilnico in oviro vsaj 1,10 m (slika 6.G/H).
8. V primeru razmejitve ovir, ki so med seboj oddaljene manj kot 150 cm, jih razmejite kot eno samo oviro, upoštevajoč zgoraj navedene razdalje (slika 6.I).

OPOZORILO:
Delovno območje in na splošno območja, po katerih se robotska kosilnica lahko premika, morajo biti ograjena z neprehodno ograjo.

POZOR:
Če je naklon večji od 27 %, je treba nagnjeno območje izključiti iz območja košnje (glejte odst. 3.1.2).

3.2.2 Ozki prehodi

Postopek:

1. Če so prisotni ozki prehodi, mora biti razdalja med dvema virtualnima mejama Z ≥ 2 m (slika 7.C).
2. Če je prisoten prehod, pri katerem je razdalja med virtualnima mejama Z < 2 m, je del območja za tem ozkim grlom (slika 7.D) nedosegljiv za robotsko kosilnico v avtomatskem načinu delovanja. V takšnem primeru je treba programirati dve ločeni virtualni območji košnje (slika 7.E) in ju povezati z virtualno premostitveno potjo (slika 7.F).
3. Če teh dveh območij ni mogoče povezati z virtualno premostitveno potjo, se del območja za ozkim grlom šteje za "zaprto območje" (glejte odst. 3.2.3).

3.2.3 Zaprta območja

Območja, ki jih robotska kosilnica ne more doseči samostojno prek virtualne premostitvene poti, je treba programirati kot "zaprta območja" (opcija, prisotna v aplikaciji).
Za zaprta območja je določena maksimalna površina, ki jo lahko imajo (glejte tabelo tehničnih podatkov). Če je treba pokriti večjo površino, kot je največje dopustno za posamezno zaprto območje, površino razdelite na več zaprtih območij.
Za registracijo zaprtih območij je treba upoštevati ista merila kot v odst. 3.2.1.
Robotsko kosilnico je treba ročno prinesti v vsako zaprto območje in jo ročno zagnati.

3.2.4 Premostitvene poti

Površine vrta, med katerimi se nahajajo območja, ki se ne kosijo, morajo biti med seboj povezane s premostitvenimi potmi. Za premostitvene poti je treba upoštevati, da je največji dovoljeni naklon 20 %.

1. Med možnimi prehodi poiščite najlažjo premostitveno pot, ki bo ohranjala čim večjo oddaljenost od kakršnih koli ovir in ki ne bo prečkala površin, ki se običajno uporabljajo za parkiranje, prevoz vozil ali prehajanje ljudi.
2. Premostitvena pot vključuje manevrski prostor, ki sega 2 m desno in 2 m levo od zabeležene poti (slika 8.D). Upoštevati je treba naslednje minimalne razdalje med manevrskim prostorom in različnimi vrtnimi elementi:

- 1,10 m od ovir, razmejenih z virtualnimi obodi, ali površin, ki se ne kosijo (slika 8.A);
- 1,10 m od fiksnih nerazmejenih ovir ali neprekinjenih strukturnih elementov (slika 8.B);
- 1,10 m od javnih cest (slika 8.C);
- 1,10 m od bazenov (slika 8.E);
- 1,10 m od površin za hojo (slika 8.F);
- 1,10 m od odsekanih robov ali strmih nagibov (slika 8.G);
- 1,10 m od pločnikov (slika 8.H).

3. V primeru ozkih prehodov, pri katerih ni mogoče spoštovati zgornjih razdalj, je treba prehod razmejiti z nepremostljivimi ovirami, če niso že prisotne.

OPOMBA: Premostitvene poti znotraj ozkih prehodov bi lahko imele nezadosten sprejem satelitskega signala, kar lahko vpliva na natančnost delovanja robota kosilnice.

3.3 NAMESTITEV KOMPONENT



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Uporabljajte izključno polnilnik akumulatorja in napajalnik, ki ju dobavi proizvajalec. Nepravilna uporaba lahko povzroči električne udare in\ali pregrevanje.



OPOZORILO:
Nevarnost ureza rok in nog.
Uporabljajte zaščitne rokavice in čevlje, da preprečite nevarnost ureza rok in nog.



OPOZORILO:
Nevarnost izmeta drobcev v oči.
Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Priključite električno napajanje šele po zaključku vseh namestitvenih postopkov. Po potrebi med namestitvijo izklopite splošno električno napajanje.



ELEKTRIČNA NEVARNOST:
Za izvedbo električne povezave mora biti v bližini območja namestitve pripravljena vtičnica električnega omrežja. Prepričajte se, ali je priključitev na električno omrežje v skladu z veljavnimi zadevnimi predpisi države, v kateri se naprava uporablja.



OPOZORILO:
Pripravljeno ožičenje mora biti zaščiteno z odklopnikom na diferenčni tok (RCD), katerega sprožilni tok ne sme biti višji od 30 mA.

3.3.1 Polnjenje robotske kosilnice po namestitvi

Pred prvo uporabo izdelka popolnoma napolnite akumulatorje (glejte odst. 4.5).

3.4 NAMESTITEV SATELITSKE REFERENČNE POSTAJE (ČE JE POTREBNA)

Za svoje delovanje robotska kosilnica sprejema podatke satelitskih korekcij, ki se prenašajo prek oblaka Cloud STIGA. Sistem satelitskih korekcijskih signalov je na razpolago v številnih državah. Na strani stiga.com ali prek aplikacije lahko predhodno preverite, ali so satelitski korekcijski signali prisotni na kraju namestitve. Če satelitski korekcijski signali niso prisotni na kraju namestitve, je treba namestiti Satelitsko referenčno postajo, ki je na voljo kot dodatna oprema.
Če želite preveriti prisotnost satelitskih korekcijskih signalov na kraju namestitve robotske kosilnice, sledite čarovniku v aplikaciji.
Če satelitski korekcijski signali niso prisotni na kraju namestitve, upoštevajte spodnja navodila za namestitev satelitske referenčne postaje (ni priložena).



OPOZORILO:
Iz varnostnih razlogov satelitske referenčne postaje ne smete premikati, potem ko so bile programirane virtualne meje, premostitvene poti in območja, ki se jim mora robot izogniti. Robotska kosilnica bi lahko izstopila iz programiranega delovnega območja. Če referenčno postajo premaknete, je potrebno ponovno programiranje.



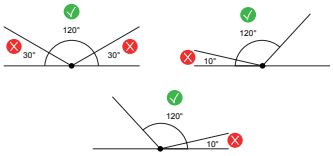
OPOZORILO:
Zaradi varnostnih razlogov so bile virtualne meje, premostitvene poti in območja, ki se jim mora robot izogniti, programirana s pomočjo satelitskih korekcijskih signalov. Če boste pozneje želeli upravljati robotsko kosilnico prek satelitske referenčne postaje, je potrebno ponovno programiranje. Prav tako je potrebno ponovno programiranje, če so bile virtualne meje, premostitvene poti in območja, ki se jim mora robot izogniti, programirana s pomočjo satelitske referenčne postaje in želite pozneje upravljati robotsko kosilnico prek satelitskega korekcijskega signala.

3.4.1 Preveritve za namestitev satelitske referenčne postaje

ELEKTRIČNA NEVARNOST: Uporabljajte izključno polnilnik akumulatorja in napajalnik, ki ju dobavi proizvajalec. Nepravilna uporaba lahko povzroči električne udare in\ali pregrevanje.	**ELEKTRIČNA NEVARNOST: Pripravljeno ožičenje mora biti zaščiteno z odklopnikom na diferenčni tok (RCD), katerega sprožilni tok ne sme biti višji od 30 mA.**
ELEKTRIČNA NEVARNOST: Za izvedbo električne povezave mora biti v bližini območja namestitve pripravljena vtičnica električnega omrežja. Prepričajte se, ali je priključitev na električno omrežje v skladu z veljavnimi zadevnimi predpisi države, v kateri se naprava uporablja.	**ELEKTRIČNA NEVARNOST: Priključite električno napajanje šele po zaključku vseh namestitvenih postopkov. Po potrebi med namestitvijo izklopite splošno električno napajanje.**
OBVEZNOST ROKAVIC: Uporabite zaščitne rokavice, da preprečite nevarnost ureza rok.	**OBVEZNOST OČAL: Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.**
ELEKTRIČNA NEVARNOST: Napajalnika ne priključite v vtičnico, če je vtič ali kabel poškodovan. Poškodovanega kabla ne priklapljajte oziroma se ga dotikajte, dokler ni odklopljen od napajanja. Poškodovan kabel lahko povzroči stik z deli pod električno napetostjo.	

Satelitska referenčna postaja mora biti nameščena na območju, kjer je nebo popolnoma vidno. Satelitska referenčna postaja mora biti nameščena nad motečimi elementi, kot so: drevesa z gostim listjem, žive meje, zidovi, kovinske ograje, zgradbe in odsevne površine, kot so steklene ali kovinske stene. Potrebna je priključitev na električno vtičnico (slika 17).

OPOMBA: Nebo se šteje za popolnoma vidno, če je prosto v kotu vsaj 120° stopinj v vseh smereh.



3.4.2 Postopek za namestitev satelitske referenčne postaje

V skladu s sliko 16, je treba satelitsko referenčno postajo (A) namestiti s pomočjo ustreznega nastavka za pritrditev (E). Za napajanje sta potrebna napajalnik (F) in povezava z električno vtičnico.

Pripravite območje namestitve napajalnika (F) tako, da bo zaščiten pred sončnimi žarki in da nobene vremenske razmere ne bodo mogle povzročiti njegovega zalitja z vodo.

OPOZORILO:
Napajalni kabel, napajalnik, podaljšek in kateri koli drugi električni kabli, ki ne pripadajo izdelku, morajo ostati zunaj območja košnje, tako da so vselej daleč od nevarnih delov v gibanju in se preprečijo poškodbe kablov, ki bi lahko privedle k stiku z deli pod napetostjo.

OPOZORILO:
Električni napajalni kabel in napajalnik morata biti nameščena tako, da ne predstavljata nevarnosti za otroke, odrasle osebe ali živali.

OPOZORILO:
Iz varnostnih razlogov satelitske referenčne postaje ne smete nikoli premikati, potem ko ste programirali virtualne meje, premostitvene prehode in površine, ki se jim mora robot izogniti. Robotska kosilnica bi lahko izstopila iz programiranega delovnega območja. Če referenčno postajo premaknete, je potrebno ponovno programiranje.

Zahteve in obveznosti:

Potrebne so naslednje komponente (glejte sliko 16):
(A) Satelitska referenčna postaja;
(E) Pritrdilni nastavek;
(H) U-sornik za pritrditev nastavka na drog ali vijaki za pritrditev na steno (niso priloženi);
(G) Vijaki za pritrditev satelitske referenčne postaje na nastavek;
(F) Napajalnik;
(L) Podaljšek.

Postopek (sliko 18):

1. Preverite zahteve za namestitev v odst. 3.4.1.
2. Nastavek (E) pritrdite na steno (N) s pomočjo pritrdilnih vijakov (ki niso priloženi) ter se prepričajte, da leži vodoravno. Če montirate na drog (M), uporabite priloženi U-sornik (H) za pritrditev nastavka (E).
3. Satelitsko referenčno postajo (A) pritrdite na nastavek (E) s priključkom (C) na spodnji strani; pri tem uporabite vijaka (G). Prepričajte se, če je postaja v popolnoma vodoravnem položaju. S pomočjo priključka (C) povežite satelitsko referenčno postajo z napajalnikom (F) ali podaljškom in privijte matico.
4. Pritrdite napajalni vijak tako, da se ne bo mogel poškodovati ali predstavljati nevarnosti.
5. Vtikač napajalnika (F) priključite na vtičnico.

OPOMBA: Zgornji del satelitske referenčne postaje mora biti čim bližje vrhu stene ali droga (slika 18/19).

OPOMBA: Po potrebi lahko kabel, ki napaja satelitsko referenčno postajo, podaljšate s podaljški, ki so na voljo kot dodatna oprema. Dovoljena je uporaba največ dveh 5-metrskih podaljškov ali enega 15-metrskega podaljška.

OPOMBA: Da bi se izognili motnjam, mora biti satelitska referenčna postaja nameščena vsaj 400 cm stran od vseh drugih satelitskih referenčnih postaj, ki se morebiti nahajajo v bližini.

POZOR:
Površina ali drog, kjer se pritrdi satelitska referenčna postaja, morata biti stabilna in se ne smeta premikati, nihati ali vrteti, na primer v močnem vetru ali slabem vremenu. Premikanje satelitske referenčne postaje vpliva na natančnost delovanja robotske kosilnice.

POZOR:
Med nameščanjem satelitske referenčne postaje delajte previdno. Obstaja nevarnost padca z višine ali padanja predmetov navzdol.

POZOR:
Če je satelitska referenčna postaja premaknjena, je treba prek APLIKACIJE ponovno programirati virtualne meje, premostitvene prehode in površine, ki se jim mora robot izogniti.

POZOR:
Prepričajte se, če je satelitska referenčna postaja nameščena v popolnoma vodoravnem položaju.

3.5 PRVI VKLOP ROBOTSKE KOSILNICE

Avtomatsko delovanje robotske kosilnice zahteva vrsto nastavitev, ki jih je mogoče izvesti prek mobilne naprave (pametnega telefona) iOS ali Android z nameščeno aplikacijo "STIGA GO" (slika 23).
Aplikacijo za iOS lahko prenesete iz trgovine iOS App Store. Aplikacijo za Android lahko prenesete iz trgovine Google Play.
Med prvo namestitvijo je treba robotsko kosilnico povezati z aplikacijo "STIGA.GO". Sledite čarovniku v aplikaciji "STIGA.GO".



3.5.1 Prelogin

Ob prvem dostopu do aplikacije je mogoče:
- Dostopati do strani z informacijami o prodajalcih in izdelkih STIGA.
- Opraviti prvo registracijo.
- Opraviti prijavo (že registrirani uporabniki).

3.5.2 Prijava (sign up)

Oddelek "Registriraj se" omogoča registracijo uporabnika in dostop do vseh funkcij aplikacije.
Uporabnik se lahko prijavi prek svojega računa Google, Facebook in Apple ali ustvari nov račun tako, da izpolni zahtevana polja.
Za postopek registracije je potrebna preveritev prek e-pošte.

3.5.3 Seznanjanje naprave (pairing)

V razdelku "Seznanjanje naprave" lahko mobilno napravo prek povezave Bluetooth® povežete z robotsko kosilnico in satelitsko referenčno postajo (če je prisotna).

Za seznanjanje morata biti robotska kosilnica in satelitska referenčna postaja (če je prisotna) vklopljeni in ne smeta biti oddaljeni več kot 8 metrov od mobilne naprave.
Če želite izvesti seznanjanje nove robotske kosilnice STIGA, pritisnite gumb "dodaj napravo" (+) in sledite čarovniku.
Ko je seznanjanje zaključeno, se prikaže glavna stran izdelka, s katere lahko dostopate do različnih razpoložljivih menijev.

OPOMBA: če mobilna naprava ne zazna robotske kosilnice, preverite, ali slednja ni prek povezave Bluetooth® že povezana s katero drugo mobilno napravo.

3.5.4 Povezljivost na daljavo in aktiviranje kartice SIM

Robotska kosilnica je opremljena z modulom za povezavo z mobilnim telefonom s kartico SIM, ki omogoča povezavo z oblakom STIGA in daljinski nadzor robotske kosilnice. Po končani povezavi naprave z uporabniškim računom je treba aktivirati kartico SIM.

Postopek:

Sledite čarovniku v APLIKACIJI.

3.5.5 Garaža in stran izdelka (device page)

V oddelku "Garaža" so prikazani vsi izdelki Stiga, ki so povezani s profilom uporabnika.
Povezani izdelki se prikažejo s pomikanjem levo in desno po različnih straneh.
Pri vsakem od prikazanih izdelkov lahko dostopate do različnih opcij, ki vam omogočajo:
- Preimenovanje ali izbris naprave iz uporabniškega računa.
- Dostop do informacij o izdelku in priročnikov.
- Preveritev stanja povezljivosti z mobilnim omrežjem ter stanja signala GNSS robotske kosilnice in referenčne postaje (če je prisotna).
- Posodobitve strojne programske opreme.

Iz oddelka "Garaža" je možen dostop do "Strani izdelka" vsakega povezanega izdelka.
Stran izdelka robotske kosilnice je razdeljena na tri oddelke:
- Robot.
- Nastavitve.
- Moj vrt.

Oddelek "Robot" vam omogoča:
- Preverjanje stanja robotske kosilnice (napolnjenost akumulatorja, stanje delovanja, nastavljeni način košnje).
- Zagon in zaustavitev robotske kosilnice.
- Prisilno vrnitev robotske kosilnice na startni položaj.
- Pošiljanje robotske kosilnice na območje, ki ga ne more samostojno doseči.

Oddelek "Nastavitve" vam omogoča:
- Izbiro načina košnje "Posamezna košnja" ali "Predvideni program" (če je na voljo).
- Nastavitev delovnega programa ali njegovo spreminjanje.
- Nastavitev ali spremembo višine košnje.
- Zagon postopka hibernacije za zimsko uskladiščenje.
- Aktivacijo senzorja za dež in nastavitev njegove občutljivosti.
- Aktivacijo dodatnih funkcij.

Oddelek "Moj vrt" vam omogoča:
- Beleženje virtualnih mej, premostitvenih poti in površin, ki se jim mora robot izogniti, prek čarovnikov v aplikaciji.
- Ogled zemljevida vrta z zabeleženimi elementi in položajem robotske kosilnice v realnem času.
- Nastavitev zaželene smeri košnje.
- Zagon robotske kosilnice za delo na specifičnem območju vrta.

3.5.6 Inicializacija robotske kosilnice

Inicializacija robotske kosilnice je obvezna in se zahteva v aplikaciji:
- Ob prvem zagonu izdelka.
- Ob vklopu ali ponovnem zagonu robotske kosilnice.
- Pri ročnem prestavljanju robotske kosilnice.

Postopek ob prvem zagonu izdelka:
1. Zaženite inicializacijo, kot zahteva aplikacija, in počakajte, da se postopek zaključi. Robotska kosilnica se premakne naprej s tremi premiki, ki so dolgi približno 1 m.

Postopek v primeru ročnega vklopa ali premikanja robotske kosilnice:
1. Robotsko kosilnico postavite v notranjost programiranega območja, tako da se bo lahko premikala naprej za vsaj 3 m, ostajajoč znotraj virtualne meje in ne da bi naletela na ovire.
2. Zaženite inicializacijo, kot zahteva aplikacija, in počakajte, da se postopek zaključi. Robotska kosilnica se premakne naprej s tremi premiki po približno 1 m.

3.5.7 Programiranje virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti

Preden nadaljujete s programiranjem, se prepričajte, da ste izvedli naslednje korake: seznanjanje naprave (odst. 3.5.3), inicializacijo robotske kosilnice (odst. 3.5.6).

Programiranje virtualnih meja različnih con in zaprtih območij, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti, se izvaja z ustreznimi čarovniki v aplikaciji "STIGA.GO". Postopki zahtevajo, da robotsko kosilnico vodite ročno in hodite ob njej (odst. 3.2).

Zahteve in obveznosti:
- Mobilna naprava Android ali iOS z internetno povezavo (ni priložena) (slika 20.A).

Robota je mogoče upravljati:
- Z virtualno krmilno ročico v aplikaciji (slika 20.B).

V nadaljevanju so navedeni najpomembnejši koraki:
1. Prenesite APLIKACIJO "STIGA GO" iz trgovine Google Play za naprave Android ali iz trgovine App Store za naprave iOS.
2. Sledite postopku zagona robota, ki je naveden v APLIKACIJI.
3. Z virtualno krmilno ročico privedite robotsko kosilnico do točke, kjer želite začeti s programiranjem.
4. S pritiskom ustrezne tipke začnite z beleženjem virtualnih meja in poti.
5. Robotsko kosilnico vodite ročno z virtualno krmilno ročico po celotnem obodu ali poti, ki jo je treba programirati. Začetna in končna točka virtualnega oboda morata sovpadati. Virtualni obod oziroma virtualne poti je mogoče zabeležiti tudi z metodo "point to point". V tem primeru robot zabeleži obod ali pot kot zaporedje ravnih odsekov med točkami, ki jih izbere uporabnik.

OPOZORILO:
Upoštevajte predpisane minimalne razdalje od ovir in navodila iz odst. 3.2.1.

6. Potrdite zabeleženje.

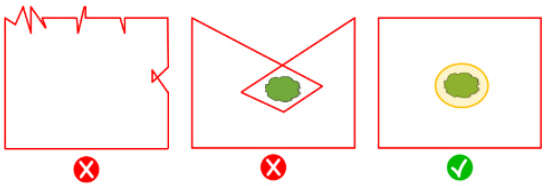
OPOMBA: Ob zaključku programiranja virtualnih meja robotska kosilnica ponovno prevozi celotni virtualni obod, da preveri, ali je bilo programiranje pravilno izvedeno.

OPOMBA: Za diferencirano upravljanje različnih območij vrta je mogoče programirati več virtualnih predelov.

OPOMBA: Pred programiranjem premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti, je treba programirati virtualne meje.

OPOMBA: Ne prestavljajte ročno robotske kosilnice; vsako ročno prestavljanje robotske kosilnice zahteva ponovitev postopka inicializacije.

OPOMBA: Za pravilno delovanje robotske kosilnice se izognite križanjem in/ali prekrivanjem znotraj virtualnega oboda.



OPOZORILO:
Pri programiranju virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti, je treba ohraniti razdaljo vsaj 6 metrov od kosilnice.

OPOZORILO:
Delovno območje ali poti, ki jih stroj uporablja za svoje premeščanje, morajo biti programirani tako, da ne vključujejo javnih površin, površin, ki se običajno uporabljajo za parkiranje, prevoz vozil ali prehajanje ljudi, da se preprečijo poškodbe oseb ali predmetov ali trki z vozili.

OPOZORILO:
Zaradi lastne varnosti in za preprečitev poškodb ljudi, živali ali stvari, mora upravljavec vnaprej poznati območje, po katerem bo ročno vodil robota.
Med vožnjo robota hodite previdno, da ne padete.

OPOZORILO:
Delovno območje in na splošno območja, po katerih se robotska kosilnica lahko premika, morajo biti ograjena z neprehodno ograjo.
Poskrbite za ustrezno ograjo ali pa nadzorujte robotsko kosilnico med njenim delovanjem.

3.5.8 Zemljevid vrta

V oddelku "Moj vrt" lahko dostopate do zemljevida vrta in si ogledate:
- Virtualne meje.
- Površine, ki se jim mora robot izogniti.
- Premostitvene poti.
- Položaj robotske kosilnice v realnem času.
- Ustrezno pot vračanja.

3.5.9 Posamezna košnja (spot cut)

V primeru nastavitve "Posamezna košnja" robotska kosilnica deluje tako, da izvede posamezen delovni cikel.

OPOMBA: Ko robotska kosilnica zaključi cikel košnje celotnega vrta, se vrne na zbirno mesto.

OPOMBA: Ko robotska kosilnica zaključi delovni cikel enega območja, takoj nadaljuje z naslednjim območjem košnje.

3.5.10 Upravljanje podatkovnega paketa

Preverite pogoje uporabe podatkovnega paketa na portalu Stiga.com.

3.5.11 Zaklenitev tipkovnice (app lock)

Tipkovnico je mogoče zakleniti, da se prepreči uporabo robotske kosilnice s strani otrok ali nepooblaščenih oseb. Na ta način je možno robotsko kosilnico upravljati le prek aplikacije.

Postopek:
1. Funkcijo za Zaklenitev tipkovnice/App Lock aktivirate oziroma deaktivirate v meniju "nastavitve" aplikacije.

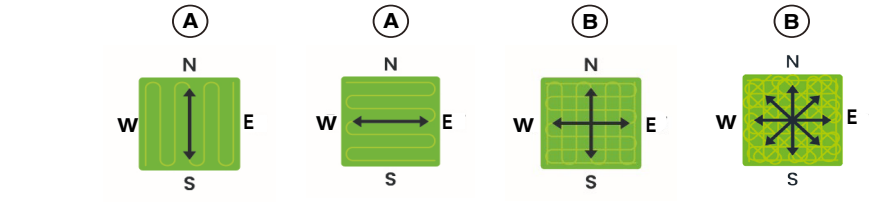
OPOMBA: Ko je funkcija aktivna, ostane zaklenitev tipkovnice aktivna, tudi če robota izklopite.

3.5.12 Nastavitev zaželenega načina krmarjenja

Ta funkcija omogoča, da nastavite način krmarjenja (naključno ali po vzporednih linijah), s katerim se bo robotska kosilnica pri košnji premikala po vrtu.

Možno je izbrati različne smeri košnje (A) ali njihove kombinacije (B). Mogoče je tudi natančno naravnati izbrano smer rezanja, tako da je prilagojena morebitnim strukturam ali oblikam na vrtu. Nastavitev je mogoča v razponu od -90° do +90° z natančnostjo 0,1°.

Če uporabnik spremeni način krmarjenja na območju, kjer se je košnja začela, vendar ni bila dokončana, bo sprememba začela veljati po končani košnji tistega območja.



Postopek:
1. Zaželeni način navigacije izberete v aplikaciji, v meniju "nastavitve".
2. Po potrebi nastavite smer rezanja s tipkama "+" in "-", dokler ne dosežete zaželene nastavitve.

3.5.13 Košnja roba (border cut)

Če je aktiviran oddelek "Košnja roba", je omogočena košnja robov vrta in robov območij prepovedi košnje. Robotska kosilnica izvede košnjo roba, ko konča s košnjo programiranega območja.

Postopek:

1. Aktivirajte funkcijo "košnja roba" v meniju "nastavitve" v aplikaciji. Funkcijo je mogoče aktivirati ločeno za vsako programirano virtualno območje ali območje prepovedi košnje.

3.5.14 Senzor za dež

Funkcija "Senzor za dež" vam omogoča, da na robotski kosilnici omogočite ali onemogočite senzor za dež.

Postopek:
1. Aktivirajte funkcijo v meniju "nastavitve" v aplikaciji.

3.5.15 Posodobitev programske opreme (firmware update)

Če so na voljo posodobitve strojne programske opreme izdelka, je nanje opozorjeno na strani za ogled izdelka v "Garaži".

3.5.16 Profil / Izbira priljubljenega prodajalca / Sporočila

V oddelku "Profil" lahko spremenite podatke o računu in spremenite geslo.

V oddelku "Dealer" lahko izberete referenčni center za tehnično pomoč.

Oddelek "Sporočila" omogoča ogled sporočil\informacij.

3.5.17 Sprememba ali izbris virtualnega oboda, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti

Virtualni obod različnih območij lahko spremenite na dva načina:
- Izbris elementa: Element je v celoti izbrisan, zato ga bo treba na novo registrirati.
- Mogoče je spremeniti le del elementa, ne da bi ga v celoti izbrisali.

Če je treba spremeniti premostitvene poti ali območja, ki se jim mora robot izogniti, jih je treba izbrisati in nato ponovno registrirati.

Postopek:
1. Če želite izbrisati element zemljevida, ga izberite v meniju "nastavitve" aplikacije in pritisnite gumb "izbriši".
2. Če želite spremeniti virtualni obod, v meniju "Nastavitve" aplikacije izberite zaželeno virtualno območje in pritisnite gumb "Spremeni". Nato sledite čarovniku v aplikaciji.

3.5.18 Določanje prioritete glede košnje posameznih območij vrta

Različna virtualna območja vrta se kosijo v vrstnem redu, v katerem so zabeležena.

Mogoče je spremeniti prioriteto košnje posameznih območij, da se spremeni vrstni red košnje.

Postopek:

1. V meniju "Nastavitve" aplikacije izberite zaželeno virtualno območje košnje in ga povlecite na želeni položaj na seznamu območij.

OPOMBA: Za vsako območje vrta je naveden tudi odstotek pokošenosti, tako da je mogoče ugotavljati, katera območja so bila že v celoti pokošena in kako napreduje območje, ki se trenutno kosi.

3.5.19 Začasno območje prepovedi košnje (če je na voljo)

Funkcija "Začasno območje prepovedi košnje" omogoča, da del vrta začasno izključite iz območja košnje. Izbrati je mogoče območje, ki je omejeno z odsekom oboda med točkama A in B, ki ju izbere uporabnik, ter s premico, ki ti točki povezuje. Izbrano območje ne sme sekati premostitvenih poti.
Robotska kosilnica ne bo vstopila na izključeno območje, dokler ne preteče nastavljeni čas, nadaljevala pa bo z delom na drugih delih vrta.

Postopek:

1. Izberite funkcijo v meniju "Nastavitve" v aplikaciji.
2. Sledite čarovniku v aplikaciji, da izberete del vrta, ki ga želite izključiti, in nastavite zaželeno trajanje izključitve.

3.5.20 Ostani daleč (stay away) (če je na voljo)

Funkcija "Ostani daleč" (stay away) omogoča začasno izključitev dela vrta iz območja košnje. Izbrano območje je krog s polmerom, ki ga izbere uporabnik, njegovo središče pa je GPS položaj mobilne naprave ali izbrana točka na virtualnem zemljevidu. Izbrano območje ne sme sekati premostitvenih poti.
Robotska kosilnica ne bo vstopila na izključeno območje, dokler ne preteče nastavljeni čas, nadaljevala pa bo z delom na drugih delih vrta.

Postopek:
1. Izberite funkcijo v meniju "nastavitve" v aplikaciji.
2. Sledite čarovniku v aplikaciji, da izberete del vrta, ki ga želite izključiti, in nastavite zaželeno trajanje izključitve.

OPOMBA: Če se za določitev središča kroga uporablja GPS položaj mobilne naprave, je položaj te točke in torej območja prepovedi košnje odvisen od natančnosti GPS signala, ki ga sprejema mobilna naprava in ki je običajno v razponu +/- 5 metrov.

4. DELOVANJE

Zahteve in obveznosti:
- Namestitev satelitske referenčne postaje, če je potrebna (glejte odst. 3.4).
- Začetna višina trave v območju delovanja robotske kosilnice: 20–95 mm.
- Akumulatorji napolnjeni (glejte odst. 4.5).
- Programiranje virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti (glejte odst. 3.5.7).
- Pravilno nastavljena višina košnje (glejte odst. 4.7).

4.1 KOMPONENTE ZA PRVI ZAGON

1. Mobilna naprava (ni priložena) (slika 4.C).
2. Akumulatorji (priloženi ob nakupu stroja) (slika 4.B).
3. Polnilnik (priložen stroju) (slika 4.A).
4. Radijski upravljalnik (dodatna oprema - ni priložen) (slika 4.D).

4.2 PREVERITEV VARNOSTNIH NAPRAV ZA ZAGON ROBOTSKE KOSILNICE

Pred prvim zagonom robotske kosilnice je treba programirati virtualne meje, premostitvene poti in območja, ki se jim mora robot izogniti (glejte odst. 3.5.7).

Zahteve in obveznosti:
- Varnostni ključ.

Postopek:
1. Preverite, ali je varnostni ključ vstavljen. Če ni vstavljen, se robotska kosilnica ne zažene.
2. Prepričajte se, da gumb za ustavitev **"STOP"** ni aktiviran. Pritisk na gumb povzroči ustavitev robotske kosilnice in odprtje zaščitnega pokrova komandne konzole.
3. Preverite, ali je robotska kosilnica pravilno nameščena na tleh. V primeru prevelikega naklona (≥ 27 %) ali privzdignjene robotske kosilnice senzorji nagiba ustavijo njeno delovanje.

4.3 ROČNO DELOVANJE ROBOTSKE KOSILNICE

V tem načinu robotska kosilnica izvede delovni cikel, se vrne na izhodiščno točko in ostane tam do naslednjega ročnega zagona.

Da lahko uporabite stroj, morate programirati virtualne meje, premostitvene poti in območja, ki se jim mora robot izogniti (glejte odst. 3.5.7).

Postopek:
1. Robotsko kosilnico namestite znotraj območja, ki ga obkroža obodna žica.
2. Pritisnite na gumb **"STOP"** (slika 2.D), da odprete pokrov (slika 3.A) in lahko dostopate do komandne konzole (slika 3.B).
3. Pritiskajte gumb **"ON/OFF"** (slika 3.E) 5 sekund, da vklopite robotsko kosilnico.
4. Pritiskajte gumb **"IZBIRA NAČINA"** (slika 3.F), dokler ne utripa samo ikona **"POSAMEZNI DELOVNI CIKEL"** (slika 3.L).
5. Pritisnite gumb **"POTRDI"** (slika 3.G). Ikona (slika 3.L) se zasveti s stalno svetlobo za potrditev opravila.
6. Zaprite pokrov (slika 3.A).
7. Robotska kosilnica bo začela delovati.

OPOMBA: Če po pritisku gumba **"POTRDI"** pritisnete gumb **"IZBIRA NAČINA"**, ikone, ki ustrezajo izbranim funkcijam, začnejo znova utripati in zahtevajo potrditev pravkar izbrane funkcije. Pritisnite gumb **"POTRDI"**. Ikone bodo spet zasvetile s stalno svetlobo.



POZOR:
Če odprete pokrov med delom, ikone izbranih funkcij utripajo, kar pomeni, da morate pred zaprtjem pokrova potrditi opravilo. Če pokrov zaprete, ne da bi pritisnili gumb "POTRDITEV", robot ne bo izvedel nobenega opravila, dokler ne boste izvedli kakšnega novega ukaza.

4.4 OPIS KOMAND NA ROBOTSKI KOSILNICI

Seznam komand, kazalnikov in njihove funkcije:

- Gumb **"STOP"** (slika 2.D): uporablja se za varno ustavitev robotske kosilnice.
- **"VARNOSTNA GOBICA" - GUMB ZA USTAVITEV V SILI** (slika 2.E): omogoča takojšnjo ustavitev stroja v sili. Gumb ima dva položaja:



1. Aktivacija: s pritiskom na gumb za ustavitev v sili se ustavi tako motor rezalnih naprav kot tudi motor za pogon koles.



2. Ponastavitev: zasukajte gumb za ustavitev v sili v smeri urnega kazalca, da ponastavite vse funkcije. Za zagon stroja je treba ponoviti postopek zagona s ključem (odst. 4.2).

OPOMBA: Ko je gumb za ustavitev v sili aktiviran, stroja ni mogoče zagnati.



OPOZORILO:
Gumba za ustavitev v sili nikoli ne uporabljajte kot običajen način ustavljanja stroja.

- **"VARNOSTNI KLJUČ"** (slika 3.C): uporablja se za varen izklop robotske kosilnice.
- Gumb **"ON/ OFF"** (slika 3.E): uporablja se za vklop in izklop robotske kosilnice ter za ponastavitev alarmov.
- Gumb **"IZBIRA NAČINA"** (slika 3.F): uporablja se za izbiro načina delovanja robotske kosilnice in za prisilno vrnitev na startni položaj.
- Gumb **"POTRDI"** (slika 3.G): uporablja se za potrditev nastavljenega načina delovanja.
- Svetleča ikona **"PREDVIDENI PROGRAM"** (slika 3.I): uporablja se za ogled nastavitev predvidenega programa (če je na voljo).
- Svetleča ikona **"POSAMEZNA KOŠNJA"** (slika 3.L): uporablja se za ogled nastavitev posameznega delovnega cikla.
- Svetleča ikona **"VRNITEV NA STARTNI POLOŽAJ"** (slika 3.H): uporablja se za ogled nastavitve prisilne vrnitve robotske kosilnice na startni položaj.
- Gumb **"BLUETOOTH®"** (slika 3.M): uporablja ga izključno servisni center za diagnostične postopke.
- Svetleča ikona **"ALARM"** (slika 3.N): uporablja se za ogled alarmnih stanj.
- Svetleča ikona **"AKUMULATOR"** (slika 3.O): uporablja se za ogled napolnjenosti akumulatorja.

4.4.1 Varna ustavitev – Gumb stop

Gumb "**STOP**" je komanda, ki varno ustavi robotsko kosilnico ne glede na njeno trenutno delovno stanje.

Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"**, ko se robotska kosilnica premika ali ko že miruje.
2. Ob pritisku gumba "**STOP**" se robotska kosilnica ustavi in odpre se pokrov, kar omogoča dostop do drugih komand robota.

4.4.2 Varni izklop – Varnostni ključ

Z izvlekom "varnostnega ključa" zagotovite varen izklop robotske kosilnice.



OBVEZNOST:
Pred kakršnim koli opravilom čiščenja, transporta in vzdrževanja vedno odstranite varnostni ključ

Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"** za odpiranje pokrova in dostop do komandne konzole.
2. Nekaj sekund pritiskajte gumb za izklop in počakajte, da LED sijalka gumba ugasne.
3. Šele po ugasnitvi LED sijalke izvlecite varnostni ključ, da varno izklopite robotsko kosilnico. Shranite varnostni ključ na varnem mestu.
4. Po izvedbi vzdrževalnih del vstavite varnostni ključ, da boste lahko vklopili robotsko kosilnico.

4.4.3 Vklop in izklop – Gumb ON/OFF

Gumb **"ON/OFF"** omogoča ročni vklop in izklop robotske kosilnice.

Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"** za odpiranje pokrova in dostop do komandne konzole.
2. Pritiskajte gumb **"ON/OFF"** 5 sekund, da vklopite ali izklopite robotsko kosilnico.

OPOMBA: Za vklop robotske kosilnice mora biti varnostni ključ vstavljen.

OPOMBA: Če obstajajo aktivni alarmi, z dvakratnim pritiskom gumba **"ON/OFF"** ponastavite alarme.

4.4.4 Izbira posameznega delovnega cikla / prisilne vrnitve na izhodiščno točko – Gumb za izbiro načina

Robotska kosilnica se obnaša v skladu s spodaj opisanimi možnimi izbirami.

IZBIRA TIPKOVNICE IN DELOVANJA ROBOTA

POSAMEZNI DELOVNI CIKEL

Robotska kosilnica opravi posamezen prisilni delovni cikel in se vrne na izhodiščno točko.
Robotska kosilnica ostane na polnilni postaji do ročnega posega uporabnika.



VRNITEV NA IZHODIŠČNO TOČKO

Robotska kosilnica se vrne na izhodiščno točko.
Robotska kosilnica ostane na polnilni postaji do ročnega posega uporabnika.



Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"** za odpiranje pokrova in dostop do komandne konzole.
2. Pritisnite gumb **"IZBIRA NAČINA"**, dokler ne začnejo utripati ikone funkcij, ki jih želite aktivirati. Ikone, ki ustrezajo izbranim funkcijam, utripajo.
3. Pritisnite gumb **"POTRDI"**. Ikone, ki ustrezajo izbranim funkcijam, se zasvetijo s stalno svetlobo za potrditev opravila.

4. Zaprite pokrov.
5. Robotska kosilnica bo začela delovati v skladu z nastavljenim načinom.

OPOMBA: Če po pritisku gumba **"POTRDI"** pritisnete gumb **"IZBIRA NAČINA"**, ikone, ki ustrezajo izbranim funkcijam, začnejo znova utripati, kar pomeni zahtevo za potrditev pravkar izbrane funkcije. Pritisnite gumb **"POTRDI"**. Ikone bodo spet zasvetile s stalno svetlobo.



POZOR:
Če odprete pokrov, bodisi med delom bodisi ko je robot na izhodiščni točki, ikone izbranih funkcij utripajo, kar pomeni, da morate pred zaprtjem pokrova potrditi opravilo. Če pokrov zaprete, ne da bi pritisnili gumb "POTRDITEV", robot ne bo izvedel nobenega opravila, dokler ne boste izvedli kakšnega novega ukaza.

OPOMBA: Če je akumulator robotske kosilnice prazen, ikona akumulatorja utripa z rdečo barvo, kar pomeni, da izbranega opravila ni mogoče izvesti.

OPOMBA: Robotska kosilnica se zažene šele po zaprtju pokrova.

4.4.5 Prikaz stanja Bluetooth® povezave – Gumb Bluetooth®

Robotska kosilnica samodejno upravlja Bluetooth® povezavo z zunanjimi mobilnimi napravami. Ko je robotska kosilnica vklopljena, je povezava Bluetooth® stalno na voljo. Na robotsko kosilnico je prek povezave Bluetooth® lahko hkrati povezana samo ena mobilna naprava. Ob zaprtju aplikacije robotska kosilnica samodejno prekine povezavo z napravo. Gumb "**BLUETOOTH®**" uporablja izključno servisni center za diagnostične postopke.

OPOMBA: Glede povezave naprave z robotsko kosilnico prek Bluetootha® glejte odst. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Prikaz stanja alarma – Ikona alarma

Svetleča ikona **"ALARM"** signalizira napako v delovanju.

Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"** za odpiranje pokrova in dostop do komandne konzole.
2. Ugotovite stanje alarma s pomočjo rdeče svetleče ikone, ki lahko neprekinjeno sveti ali utripa.
3. Potem ko ste odpravili motnjo, izklopite robotsko kosilnico s tipko **"ON/OFF"**, počakajte nekaj sekund in nato ponovno vklopite robotsko kosilnico s tipko **"ON/OFF"**. Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center.

OPOMBA: Podrobnosti o anomalijah si je mogoče ogledati prek aplikacije.

OPOMBA: Nekatere vrste napak lahko odpravite s ponastavitvijo na daljavo prek aplikacije.

OPOMBA: Nekaterih vrst napak ni mogoče ponastaviti na daljavo, temveč jih je treba v skladu z evropskim varnostnim standardom EN-50636 obvezno ponastaviti s pomočjo tipkovnice robotske kosilnice.

4.5 POLNJENJE AKUMULATORJA

OPOMBA: Polnjenje je treba izvajati izključno s polnilnikom akumulatorja (slika 4.A). Drugi načini polnjenja lahko akumulator nepopravljivo poškodujejo.

OPOMBA: Priporočena temperatura polnjenja je v razponu 4–40 °C.

4.5.1 Prikaz napolnjenosti akumulatorja – Ikona akumulatorja

Svetleča ikona **"AKUMULATOR"** omogoča prikaz stanja napolnjenosti akumulatorja.

Postopek:
1. Pritisnite gumb **"STOP"** za odpiranje pokrova in dostop do komandne konzole.
2. S pomočjo svetleče ikone ugotovite stanje napolnjenosti akumulatorja:
   - Modra ikona: Akumulator je poln (raven napolnjenosti >40 %).
   - Rdeča ikona: Akumulator se postopoma prazni (raven napolnjenosti 15-40 %).
   - Utripajoča rdeča ikona: Akumulator je prazen (raven napolnjenosti <15 %).
3. Če je robotska kosilnica v fazi polnjenja, svetleča ikona (slika 3.O) utripa z modro barvo.

OPOMBA: Če ob pritisku kakšne komande ikona akumulatorja (slika 3.O) hitro utripa z rdečo lučjo, to pomeni, da opravila ni mogoče izvesti in bo treba ročno napolniti akumulatorje (glejte odst. 4.5.3).

4.5.2 Polnjenje akumulatorjev v stroju

Postopek **"POLNJENJE AKUMULATORJA"** omogoča ročno polnjenje robotske kosilnice:
1. Robotsko kosilnico postavite v bližino električne vtičnice.
2. Pritisnite na gumb **"STOP"** (slika 2.D), da odprete pokrov (slika 3.A) in se približate komandni konzoli (slika 3.B).
3. Izvlecite ključ (slika 3.C).
4. Priloženi polnilnik priključite na vtičnico za polnjenje (slika 4.A) z ustreznim bajonetnim elementom na priključku (slika 9.A).
5. Polnilnik priključite na vtičnico električnega omrežja, tako da vstavite ustrezen vtič (slika 9.B).
6. Svetleča ikona **"AKUMULATOR"** (slika 3.O) utripa z modro barvo; robotska kosilnica se polni.
7. Zaprite pokrov (slika 3.A).
8. Pustite kosilnico, da se polni, dokler niso akumulatorji popolnoma polni.
9. Ko je akumulator popolnoma napolnjen, odklopite polnilnik iz vtičnice.
   • Zasukajte obročno matico priključka v nasprotno smer urinega kazalca (slika 9.C);
   • Izvlecite priključek (slika 9.D).

Med polnjenjem signalne LED sijalke akumulatorja (slika 3.O) utripajo zaporedno. Ko je dosežena določena raven polnjenja, ustrezajoča LED sijalka ostane stalno osvetljena, druge pa nadaljujejo z utripanjem.

OPOMBA: Polnjenje akumulatorjev pred zimskim uskladiščenjem je treba opraviti v skladu z navodili v odst. 6.2.

4.5.3 Varno polnjenje akumulatorjev zunaj stroja

Akumulator lahko polnite neodvisno z istim polnilnikom, ki se uporablja za polnjenje stroja:
1. Odstranite akumulator iz stroja (slika 11.E);
2. Akumulator postavite na suho, varno in stabilno mesto;
3. Odstranite gumijasti zaščitni pokrovček na priključku;
4. Polnilnik priključite na vtičnico električnega omrežja, tako da vstavite ustrezen vtič;
5. Na polnilno vtičnico na akumulatorju priključite polnilnik, dobavljen z opremo, in sicer s pomočjo namenskega bajoneta za pritrditev priključka. Pomagajte si z navodili za uporabo akumulatorja.

OPOMBA: Med polnjenjem so vse funkcije stroja onemogočene.

OPOZORILO:
Ne polnite posameznega akumulatorja, ki se nahaja v stroju.

OPOMBA: Akumulatorji robotske kosilnice so pokvarljivi elementi in njihova polnilna zmogljivost se sčasoma zmanjšuje, kar skrajšuje avtonomijo delovanja kosilnice, učinkovitost košnje pa ostaja nespremenjena.

4.6 VSTAVLJANJE AKUMULATORJEV IN NJIHOVO ODSTRANJEVANJE IZ STROJA

OPOZORILO:
Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 2.8).

4.6.1 Vstavljanje akumulatorjev

1. Odprite pokrov akumulatorjev (slika 10). Ob odpiranju pokrova akumulatorjev se stroj samodejno izklopi.
2. Vstavite akumulator v njegovo ležišče (slika 11.A).
3. Priključek priključite na stroj, tako da ga potisnete do konca (slika 11.B).
4. Zaprite pokrov akumulatorjev (slika 10).
5. Za začetek dela ponovno vklopite stroj.

4.6.2 Odstranjevanje akumulatorjev

1. Odprite pokrov akumulatorjev (slika 10).
2. Zasukajte obročno matico priključka v nasprotno smer urinega kazalca (slika 11.C).
3. Izvlecite priključek (slika 11.D).
4. Akumulator izvlecite iz njegovega ležišča (slika 11.E).
5. Zaprite pokrov akumulatorjev (slika 10).

4.7 NASTAVITEV VIŠINE KOŠNJE

Postopek **"NASTAVITEV VIŠINE KOŠNJE"** opisuje, kako naravnati višino rezil.
Za nastavitev višine košnje sledite čarovniku v APLIKACIJI.

OPOZORILO:
Med prilagajanjem višine košnje se ne dotikajte rezalne naprave.

OPOZORILO:
Za zagotovitev pravilnega delovanja sistema za nastavitev višine rezil se prepričajte, da se v bližini rezil in zaščitnega meha motorja ne nabirajo ostanki trave ali umazanije.

4.8 MODUL KAMERE, MODUL SENZORJEV LIDAR IN MODUL ULTRAZVOČNIH SENZORJEV

S pomočjo modula kamere (slika 22.A), modula lidar in modula ultrazvočnih senzorjev (glejte odst. 2.2) lahko robotska kosilnica prepozna ovire na delovnem območju in rob območja košnje ter tako izboljša navigacijo in zmanjša verjetnost, da bi robotska kosilnica udarila ob ovire (slika 22).

Postopek:
1. Sledite čarovniku v aplikaciji "Stiga.GO", da prilagodite parametre delovanja modula kamere, modula lidar in modula ultrazvočnih senzorjev ter aktivirate dodatne funkcije.

OPOMBA: slike in videoposnetke, ki jih med delovanjem zajame modul kamere, robotska kosilnica zaradi zaščite zasebnosti obdela sprotno in jih ne shranjuje v notranji pomnilnik robotske kosilnice.

OPOMBA: Na učinkovitost prepoznavanja ovir in roba delovnega območja vplivajo številni dejavniki: oblika in velikost predmeta, pogoji osvetlitve, čistost in obraba leče, vrsta trate, vremenske razmere itd.

OPOMBA: Če je trava previsoka, lahko modul kamere travo zamenjuje z oviro. Če se robotska kosilnica zaradi visoke trave kar naprej ustavlja ali spreminja smer, je treba najprej zmanjšati višino trave s pomočjo klasične kosilnice.

OPOMBA: Objektiv modula kamere naj bo vedno čist, da se zagotovi natančno delovanje video sistema.

OPOZORILO:
Mogoče je, da modul kamere ne more zaznati predmetov, če so slednji popolnoma obdani ali prekriti z zelenjem; to se lahko zgodi v primeru visoke in goste trave.

OPOZORILO:
Ne glejte neposredno v LED svetilko modula kamere, da preprečite poškodbe vida

4.9 DELOVANJE SATELITSKE REFERENČNE POSTAJE – INDIKATORSKA LUČKA STANJA (ČE JE PRISOTNA)

Satelitska referenčna postaja je na spodnjem delu opremljena z indikatorsko lučko (R) (slika 21), ki ima spodaj opisane pomene:

- Ugasnjena lučka: referenčna postaja je izklopljena ali pa je bila lučka onemogočena prek aplikacije.
- Utripajoča zelena lučka: poteka zaznavanje satelitov; počakajte nekaj minut, da bo postaja pripravljena. Na tej stopnji ni mogoče registrirati virtualnega oboda ali zagnati robotske kosilnice za delo. Če lučka nadaljuje z utripanjem daljši čas (več kot 30 minut), postaja ni pravilno nameščena. Postajo ponovno namestite v skladu z navodili, opisanimi v odst. 3.4.2.
- Stalna zelena lučka: referenčna postaja je pripravljena za uporabo. Mogoče je registrirati virtualni obod in zagnati robotsko kosilnico za delo.
- Utripajoča rumena lučka: referenčna postaja ni povezana z mobilnim omrežjem. Ni mogoče registrirati virtualnega oboda ali zagnati robotske kosilnice za delo. Prepričajte se, da ste zaključili fazo seznanjanja naprave prek aplikacije (glejte odst. 3.5). Če se težava nadaljuje, ponovno zaženite referenčno postajo (izklopite jo iz električnega omrežja in jo po 30 sekundah ponovno vklopite).

Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center.

- Utripajoča rdeča lučka: prisotnost okvare na referenčni postaji. Kontaktirajte servisni center.

5. VZDRŽEVANJE

OPOZORILO:
Uporabljajte samo originalne nadomestne dele.

OPOZORILO:
Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.

OPOZORILO:
Nevarnost ureza rok in nog.
Za preprečevanje nesreč uporabljajte zaščitne rokavice in čevlje.

OPOZORILO:
Nevarnost izmeta drobcev v oči.
Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.

POZOR:
Pretirana uporaba vode lahko povzroči prodiranje v notranjost in poškodovanje električnih komponent.

PREPOVED:
Ne uporabljajte curkov vode pod pritiskom.

PREPOVED:
Robotske kosilnice ne potopite v vodo niti v celoti niti delno, da ne povzročite nepopravljivih poškodb električnih in elektronskih komponent.

PREPOVED:
Notranjih delov robotske kosilnice ne umivajte, da ne poškodujete električnih in elektronskih komponent.

PREPOVED:
Ne uporabljajte topil ali bencina, da ne poškodujete pobarvanih površin in plastičnih delov.

PREPOVED:
Za čiščenje leče kamere in senzorjev na splošno uporabljajte samo rahlo ovlaženo mehko krpo. V nobenem primeru ne uporabljajte krtač, strgal, hrapavih gobic ali kemičnih topil.

5.1 PROGRAMIRANO VZDRŽEVANJE

Za boljše delovanje in daljšo življenjsko dobo izdelek redno čistite in zamenjajte obrabljene dele.
Opravila izvajajte s pogostnostjo, ki je navedena v tabeli.

POGOSTNOST	KOMPONENTE	VRSTA POSEGA	REFERENCA
Pred vsako uporabo in vsaj vsakih 8 delovnih ur	Rezilo	Očistite in preverite učinkovitost rezila rezalne naprave.	Glejte odst. 5.3
		Če je rezilo zaradi udarca upognjeno ali obrabljeno, ga zamenjajte.	Obrnite se na pooblaščeni servisni center
	Kontakti za polnjenje	Očistite in odstranite morebitno oksidacijsko plast	Glejte odst. 5.3
	Modul kamere in senzorjev	Očistite objektiv	Glejte odst. 5.3
Mesečno ali vsakih 100 ur košnje	Robotska kosilnica	Opravite čiščenje.	Glejte odst. 5.3
	Napajalni kabli	Kontrolirajte obrabljenost ali morebitne poškodbe in po potrebi zamenjajte.	Obrnite se na pooblaščeni servisni center
Na koncu sezone košnje ali vsakih šest mesecev, če se robotska kosilnica ne uporablja	Akumulatorji	Izvedite polnjenje akumulatorjev pred shranjevanjem	Glejte odst. 5.4

Vsako leto je treba v pooblaščenem centru tehnične pomoči opraviti servis, da se robotska kosilnica ohrani v dobrem stanju.
Servis vključuje vrsto pregledov, med katerimi so:
- notranje in zunanje čiščenje robotske kosilnice;
- splošni pregled stanja robotske kosilnice;
- zamenjava obrabljenih delov;
- pregled stanja akumulatorjev;
- preveritev zateznih momentov;
- pregled in po potrebi zamenjava kinematičnih mehanizmov za udarce in dvige ter njihovih zaščitnih mehov;
- pregled in po potrebi zamenjava gumijastega meha, ki ščiti motor rezila, da se ohranijo specifikacije zaščite proti vdiranju vode;
- zamenjava tesnil za zapiranje pokrova akumulatorjev, da se ohranijo specifikacije glede zaščite proti vdiranju vode.

OPOMBA: Morebitne okvare zaradi neizpolnitve letnega servisa ne bodo priznane v garanciji.

5.2 VZDRŽEVANJE REZALNE NAPRAVE

OPOZORILO:
Rezalne naprave se ne dotikajte, dokler ključ za zagon ni bil iztaknjen in dokler se rezalna naprava ni popolnoma zaustavila. Bodite pozorni, ker se rezalna naprava lahko premika, tudi če je bil ključ iztaknjen (pri modelih z akumulatorjem).

POZOR:
Vsa opravila v zvezi z rezalnimi napravami (demontaža, brušenje, uravnovešenje, popravilo, ponovna montaža in/ali zamenjava) so zahtevna in je zanje potrebno specifično znanje ter posebno orodje; iz varnostnih razlogov jih je treba vedno opraviti v specializiranem servisu.

POZOR:
Če je rezalna naprava poškodovana, ukrivljena ali obrabljena, jo zamenjajte skupaj s pripadajočimi vijaki, da se ohrani pravilna uravnoteženost.

POMEMBNO *Vedno uporabljajte originalne rezalne naprave, ki so označene s kodo, navedeno v tabeli "Tehnični podatki" ali v poglavju "Dodatna oprema po naročilu".*

5.3 ČIŠČENJE

5.3.1 Čiščenje izdelka

OPOZORILO:
Nevarnost ureza rok in nog.
Za preprečevanje nesreč uporabljajte zaščitne rokavice in čevlje.

OPOZORILO:
Nevarnost izmeta drobcev v oči.
Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.

• Zahteve in obveznosti:

- Gobica
- Nevtralno milo
- Metlica
- Voda
- Suha krpa
- Rokavice
- Očala



OBVEZNOST ROKAVIC:
Uporabite zaščitne rokavice, da preprečite nevarnost ureza rok.



OBVEZNOST OČAL:
Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.

• Splošni napotki:

Po vsaki uporabi opravite čiščenje, upoštevajoč naslednja navodila: (slika 12):

- Ne uporabljajte vodnega curka, da ne zmočite akumulatorjev in električnih delov.
- Odstranite ostanke trave in blata, ki so se nabrali v notranjosti šasije.
- Vedno preverite, da so dovodi zraka čisti.

- Šasije ne čistite z agresivnimi tekočinami.
- Za zmanjšanje nevarnosti požara skrbite, da bo stroj prost ostankov trave, listja ali odvečne maščobe.
- Dvignite pokrov in s stisnjenim zrakom očistite morebitne ostanke umazanije ali trave, ki se naberejo nad akumulatorji.

• Postopek:

1. Pritisnite gumb **"STOP"**, da ustavite robotsko kosilnico, in odprite zaščitni pokrov.
2. Odklopite od električnega omrežja.
3. Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 2.8).
4. Očistite vse zunanje površine robotske kosilnice z gobico, navlaženo v mlačni vodi in nevtralnem milu.
5. Očistite objektiv modula kamere, senzorjev lidar in ultrazvočnih senzorjev z mehko krpo in pri tem pazite, da ne opraskate steklene površine.



POZOR:
Pretirana uporaba vode lahko povzroči prodiranje v notranjost in poškodovanje električnih komponent.



POZOR:
Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.



PREPOVED:
Ne uporabljajte curkov vode pod pritiskom.



PREPOVED:
Robotske kosilnice ne potopite v vodo niti v celoti niti delno, da ne povzročite nepopravljivih poškodb električnih in elektronskih komponent.



PREPOVED:
Notranjih delov robotske kosilnice ne umivajte, da ne poškodujete električnih in elektronskih komponent.



PREPOVED:
Ne uporabljajte topil ali bencina, da ne poškodujete pobarvanih površin in plastičnih delov.



PREPOVED:
Pri čiščenju objektiva modula kamere, senzorjev lidar in ultrazvočnih senzorjev nikakor ne smete uporabljati krtač, strgal, abrazivnih gobic ali kemičnih topil, da ne bi opraskali ali poškodovali steklene površine.

6. Odstranite blato in umazanijo s pogonskih koles.
7. Očistite spodnjo stran robotske kosilnice (območje rezila, sprednja in zadnja kolesa). Z ustrezno krtačo odstranite umazanijo in/ali ostanke, ki bi lahko ovirali pravilno delovanje robotske kosilnice. Čiščenje zaključite z vlažno gobico.
8. Očistite konektor za polnjenje akumulatorjev.

5.4 ZIMSKO VZDRŽEVANJE IN SHRANJEVANJE AKUMULATORJA

Postopek:

1. Očistite robotsko kosilnico (glejte odst. 5.3).
2. Robotsko kosilnico shranite v vodoravni legi, na suhem in na varnem pred zmrzaljo; prepričajte se, da je kosilnica izklopljena in da je varnostni ključ odstranjen.
3. Odklopite satelitsko referenčno postajo (če je prisotna) od električnega omrežja.

OPOMBA: Če želite satelitsko referenčno postajo pozimi odstraniti z mesta namestitve, morate zagotoviti, da bo njen položaj ob ponovni namestitvi popolnoma enak. Če ste namestili satelitsko referenčno postajo in jo pozneje premaknili na drugo mesto, morate prek aplikacije ponovno izvesti programiranje virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti.

5.5 ZAMENJAVA AKUMULATORJEV

Življenjska doba akumulatorjev je odvisna od dolžine sezone košnje in števila ur dnevne uporabe robotske kosilnice.
V primeru dolge sezone košnje ali veliko ur dnevne uporabe je treba akumulatorje zamenjati pogosteje.
Zamenjavo akumulatorjev sme opraviti izključno SERVISNO OSEBJE PODJETJA STIGA.
Če je treba akumulatorje zamenjati, se obrnite na servisni center ali na svojega prodajalca.

OPOMBA: Akumulatorji robotske kosilnice so pokvarljivi elementi in njihova polnilna zmogljivost se sčasoma zmanjšuje, kar skrajšuje avtonomijo delovanja kosilnice, učinkovitost košnje pa ostaja nespremenjena.

6. PREVOZ, SKLADIŠČENJE IN ODSTRANJEVANJE

6.1 PREVOZ



OBVEZNOST:
Preden robotsko kosilnico dvignete ali prenašate, jo morate varno izklopiti.



POZOR:
Prepričajte se, da na trati ni igrač, orodja, vej, oblačil ali drugih predmetov, ki bi lahko poškodovali napravo.

OPOMBA: Za transport na velike razdalje je priporočljiva uporaba originalne embalaže.

Postopek:
Ko stroj premikate ročno:
1. Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 2.8).
2. Očistite robotsko kosilnico (glejte odst. 5.3.1).
3. Postavite sestav rezalnih naprav v najvišji položaj.
4. Ugasnite stroj in izvlecite ključ za zagon.
5. Prepričajte se, da ste na ravnem terenu.
6. Odklopite pogon koles, pri čemer upoštevajte odstavek 2.7 (slika 1.L).
7. Za premikanje stroja uporabite zadnje ročaje za pritrditev (slika 14).



OPOZORILO:
Teh mest ne uporabljajte za dviganje stroja.

Za prevažanje stroja na vozilu ali na prikolici je treba:
1. Uporabljati dovozne rampe, ki imajo ustrezno širino, dolžino in trdnost glede na težo in dimenzije stroja.
2. Prek aplikacije dvigniti rezalno ploščo na maksimalno višino košnje.
3. Ko je stroj napolnjen, ga izklopite z izvlekom ključa.
4. Stroj pritrdite na vozilo s pomočjo dveh kavljev na sprednji streni in dveh kavljev na zadnji strani (slika 13). Stroja ne pritrjujte na elemente, ki bi se lahko poškodovali.

VARNOSTNI PREDPIS:
Če menite, da premikanja ali prevoza ne morete varno opraviti, se obrnite na servisni center.

6.2 SHRANJEVANJE

Po čiščenju in zimskem polnjenju akumulatorja je treba robotsko kosilnico shraniti v vodoravni legi, na suhem mestu in na varnem pred zmrzaljo, z odstranjenim varnostnim ključem. Med dolgimi obdobji nedejavnosti odklopite satelitsko referenčno postajo (če je prisotna) od električnega omrežja.

Če je treba stroj shraniti za več kot 30 dni:
- počakajte, da se stroj ohladi.
- odklopite akumulatorje in jih shranite na hladnem in suhem mestu.
- stroj skrbno očistite.
- preglejte, če so na stroju kakšne poškodbe.

Po potrebi pokličite pooblaščeni servis.

Pred ponovno uporabo stroja:
- Pripravite stroj v skladu z navodili v poglavju 4.2.

6.3 ODSTRANITEV

Postopek:
1. Embalažo izdelka je treba odstraniti na trajnosten način: v za to določenih zbiralnikih ali v pooblaščenih zbirnih centrih.
2. Odstranite robotsko kosilnico v skladu z lokalnimi zakonskimi predpisi.
3. Obrnite se na ustrezne ustanove za recikliranje in odstranjevanje, saj je robotska kosilnica uvrščena med OEEO (odpadno električno in elektronsko opremo).
4. Stare ali iztrošene akumulatorje je treba odstraniti na trajnosten način: v za to določenih zbiralnikih ali v pooblaščenih zbirnih centrih.

7. ODPRAVLJANJE TEŽAV

OPOZORILO:
Ustavite robotsko kosilnico in vzpostavite varne pogoje (glejte odst. 2.8).

Spodaj je seznam glavnih nepravilnosti, ki se lahko pojavijo med delovanjem.

OPOMBA: Dodatni nasveti in postopki za odpravljanje težav so na voljo v aplikaciji Stiga.GO.

MOTNJA	VZROKI	REŠITVE
Neobičajne vibracije. Robotska kosilnica je hrupna.	Rezalna naprava je poškodovana	Zamenjajte poškodovane komponente (glejte odst. 5.1).
	Rezalna naprava je blokirana z ostanki (trakovi, vrvmi, kosi plastike itd.).	Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 2.8). Sprostite rezalno napravo.
	Robotska kosilnica je bila zagnana ob prisotnosti nepričakovanih ovir (padlih vej, pozabljenih predmetov itd.).	Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 2.8). Odstranite ovire in znova zaženite robotsko kosilnico.
	Okvara elektromotorja.	Motor je treba zamenjati; obrnite se na servisni center.
	Previsoka trava.	Zvišajte višino košnje (glejte odst. 4.7).
Na tipkovnici je prižgana opozorilna ikona.	Označuje stanje nepravilnosti/ okvare.	Za več informacij preverite aplikacijo.

MOTNJA	VZROKI	REŠITVE
Robotska kosilnica se občasno ustavlja sredi delovnega območja.	Šibek signal GPS	Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center.
Delovno območje ni v celoti pokošeno.	Na rezalni napravi so nakopičene obloge in/ali ostanki.	Varno ugasnite robota (glejte odst. 2.8). Očistite rezalno napravo.
	Delovno območje je preveliko glede na zmogljivost robotske kosilnice.	Zmanjšajte delovno območje (glejte Tehnične podatke – pogl. 8).
	Akumulator se bliža koncu svoje življenjske dobe.	Akumulator zamenjajte z originalnim novim akumulatorjem (glejte odst. 5.5).
	Akumulator se ne napolni popolnoma.	Očistite in odstranite oksidacijske obloge s kontaktov (glejte odst. 5.3). Napolnite akumulator.

8. TEHNIČNI PODATKI

TEHNIČNE SPECIFIKACIJE	model SRHB01 (glejte etiketo izdelka)	
Dimenzije (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot brez rezalne plošče	
	1012 x 725 x 2300 robot z rezalno ploščo	
Teža robotske kosilnice [kg]	330 (upoštevajoč 6 akumulatorjev in rezalno ploščo)	
Višina košnje (Min–Max) [mm]	20–95	
Hitrost košnje [rpm]	3800	
Hitrost premikanja [km/h]	5	
Maksimalni naklon	27%	
Maksimalni naklon vzdolž oboda	20%	
Sistem košnje	3 rezila	
Izmerjena raven zvočne moči [dB (A)]	98,68	
Negotovost glede emisij hrupa [dB (A)]	0,83	
Zajamčena raven zvočne moči [dB (A)]	100	
Koda rezalne naprave	182004385/0	
Klasifikacija IP robotske kosilnice	IP64	
Delovna temperatura okolja robotske kosilnice [°C]	0–50	
Model akumulatorja	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Battery P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Tipologija celic: 14S8P	
Polnilnik akumulatorjev Model: 18 A - EU Plug P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (vhod)	100–240 VAC
	V (izhod)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimalno trajanje polnjenja (enega akumulatorja)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje polnjenja (dveh akumulatorjev)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Polnilnik akumulatorjev Model: 18 A - UK Plug P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (vhod)	100–240 VAC
	V (izhod)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimalno trajanje polnjenja (enega akumulatorja)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje polnjenja (dveh akumulatorjev)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

TEHNIČNE SPECIFIKACIJE	model SRHB01 (glejte etiketo izdelka)	
Polnilnik akumulatorjev Model: 30 A - EU Plug P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (vhod)	200–240 VAC
	V (izhod)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimalno trajanje polnjenja (enega akumulatorja)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje polnjenja (dveh akumulatorjev)	h (@ V)	~ 3 (220)
Polnilnik akumulatorjev Model: 30 A - UK Plug P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (vhod)	200–240 VAC
	V (izhod)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimalno trajanje polnjenja (enega akumulatorja)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje polnjenja (dveh akumulatorjev)	h (@ V)	~ 3 (220)
Povezljivost	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

TEHNIČNE SPECIFIKACIJE	model SRHB01
Razred moči RF moduli	Bluetooth LE Izhodna moč - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - razred 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - razred 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - razred E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - razred E2 - 26 dBm; 4G - razred 3 - 23 dBm
Frekvenčno območje - Bluetooth®	Bluetooth LE - frekvenčno območje 2400–2483,5 MHz
Frekvenčno območje - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvenčno območje - 4G	Pas 1 (2100 MHz); Pas 2 (1900 MHz); Pas 3 (1800 MHz); Pas 4 (2100 MHz); Pas 5 (850 MHz); Pas 7 (2600 MHz); Pas 8 (900 MHz); Pas 12 (700 MHz); Pas 13 (750 MHz); Pas 17 (700 MHz); Pas 18 (850 MHz); Pas 19 (850 MHz); Pas 20 (800 MHz); Pas 26 (850 MHz); Pas 28 (800 MHz); Pas 34 (2000 MHz); Pas 38 (2500 MHz); Pas 39 (1900 MHz); Pas 40 (2300 MHz); Pas 41 (2500 MHz); Pas 66 (2100 MHz).
Frekvenčno območje - Wi-Fi	Wi-Fi - frekvenčno območje 2412–2484 MHz Največja vlečna moč < 20 dBm

Besedna znamka in logotip Bluetooth® sta registrirani blagovni znamki, ki sta v lasti družbe Bluetooth SIG, inc.; vsaka uporaba teh znamk s strani družbe STIGA je licenčna.

9. DODATNA OPREMA PO NAROČILU

OPOMBA: Naslednjih pripomočkov ni mogoče uporabljati pri avtonomnem premikanju. Uporabljati jih je dovoljeno samo z radijskim upravljalnikom.

1	Prikolica	✓
2	Pobiralnik listja in trave	✓
3	Gnojilnik	✓
4	Plastični valj	✓
5	Koda sestava električne rezalne naprave (deck)	110CE E QF

10.GARANCIJA

10.1 OBSEG GARANCIJE

Garancija krije vse napake, ki se tičejo kakovosti materialov in izdelave ter so bile v garancijskem roku potrjene s strani vašega prodajalca ali specializiranega servisa.
Garancija je omejena na popravilo ali zamenjavo komponente, za katero se ugotovi, da ima napako.
Priporočamo, da stroj enkrat na leto zaupate pooblaščenemu servisu, da izvede vzdrževalna in servisna opravila ter pregled varnostnih naprav.
Pogoj za uveljavljanje garancije je redno vzdrževanje stroja.

Garancija ne pokriva poškodb, ki so posledica:

- Pomanjkljive seznanitve s spremljajočo dokumentacijo (priročniki z navodili).
- Nepozornosti, malomarnosti.
- Zunanjih vzrokov (strele, trkov, prisotnosti tujkov v notranjosti stroja) ali nesreč.
- Nepravilne ali od proizvajalca neodobrene uporabe ali montaže.
- Slabega vzdrževanja.
- Predelave stroja.
- Uporabe neoriginalnih nadomestnih delov (prilagojenih delov).
- Uporabe opreme, ki ni bila dobavljena ali odobrena od proizvajalca (npr. rezalne naprave).

Poleg tega garancija ne pokriva:

- Opravil vzdrževanja (opisanih v priročniku z navodili).
- Normalne obrabe potrošnih materialov, kot so rezalne naprave in kolesa.
- Normalne obrabe.
- Slabšanja estetskega videza stroja zaradi njegove rabe.
- Nosilcev rezalnih naprav.
- Škode, izvirajoče iz namestitve, ki ni v skladu z navodili za uporabo.
- Škode zaradi nepravilnega programiranja virtualnih meja, premostitvenih poti in površin, ki se jim mora robot izogniti.
- Škode zaradi vdora vode kot posledice uporabe visokotlačnega čistilnika ali potopitve v vodo, na primer, ko zaradi močnega dežja nastanejo luže.
- Škode zaradi nepravilnega shranjevanja ali neustrezne uporabe akumulatorja.
- Škode zaradi uporabe neoriginalnih akumulatorjev.
- Morebitnih dodatnih stroškov, povezanih z garancijskim popravilom, kot so na primer: potni stroški za prevoz do uporabnika, prevoz stroja do prodajalca, najem opreme ali delo tretjih podjetij za vzdrževalna dela na vrtu med neobratovanjem stroja.

Uporabnik je zaščiten z ustreznimi zakoni, ki veljajo v njegovi državi. Ta garancija na noben način ne omejuje pravic uporabnika, ki jih določajo zakoni v njegovi državi.

11.BLAGOVNE ZNAMKE IN LICENCE

Besedna znamka in logotip Bluetooth® sta registrirani blagovni znamki, ki sta v lasti družbe Bluetooth SIG, inc.; vsaka uporaba teh znamk s strani družbe STIGA je licenčna.

SR

PAŽNJA!: PRE KORIŠĆENJA MAŠINE PAŽLJIVO PROČITATI OVAJ PRIRUČNIK. Sačuvati za narednu konsultaciju.

SADRŽAJ

1. SIGURNOSNA PRAVILA....2
   - 1.1 Opšta bezbednosna upozorenja za električne alate....2
   - 1.2 Bezbednosne informacije....4
   - 1.3 Procedure za bezbedan rad....6
2. UVOD....7
   - 2.1 opšti uvod....7
   - 2.2 Opis proizvoda....8
   - 2.3 Sastavni delovi kosačice....8
   - 2.4 OTPAKIVANJE....9
   - 2.5 Montaža dodataka....9
   - 2.6 Montaža prednjeg dodatka....9
   - 2.7 Simboli i pločice (Sl. 13)....9
   - 2.8 Zaustavljanje i isključivanje robotske kosačice u bezbednim uslovima....11
   - 2.9 RUČICA ZA UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE VUČE....11
3. MONTAŽA....12
   - 3.1 PROVERA ZAHTEVA ZA MONTAŽU....12
   - 3.2 KRITERIJUMI RAZGRANIČENJA RADNIH PODRUČJA PUTANJE PRENOSA....13
   - 3.3 Montaža komponenti....15
   - 3.4 MONTAŽA REFERENTNE SATELITSKE STANICE (AKO JE POTREBNA)....15
   - 3.5 Prvo pokretanje robotske kosačice....18
4. RAD....24
   - 4.1 KOMPONENTE ZA PUŠTANJE U RAD....24
   - 4.2 Provera sigurnosnih uređaja za pokretanje robotske kosačice....24
   - 4.3 Ručni rad robotske kosačice....24
   - 4.4 OPIS KOMANDI PRISUTNIH NA ROBOTSKOJ KOSAČICI....25
   - 4.5 Punjenje baterije....27
   - 4.6 Umetanje i vađenje baterija iz mašine....29
   - 4.7 Podešavanje visine košenja....29
   - 4.8 Modul kamere, Modul kamere, modul lidar senzora i ultrazvučni modul....29
   - 4.9 Rad satelitske referentne stanice - indikatorska lampica statusa (ako postoji)....30
5. ODRŽAVANJE....30
   - 5.1 PLANIRANO ODRŽAVANJE....31
   - 5.2 Održavanje rezne glave....32
   - 5.3 Čišćenje....32
   - 5.4 ZIMSKO ODRŽAVANJE I SKLADIŠTENJE BATERIJE....33
   - 5.5 Zamena baterija....34
6. TRANSPORT, SKLADIŠTENJE I ODLAGANJE....34
   - 6.1 Transport....34
   - 6.2 Skladištenje....35
   - 6.3 Odlaganje....35
7. REŠAVANJE PROBLEMA....35
8. TEHNIČKI PODACI....36
9. DODATNI PRIBOR NA ZAHTEV....37
10. GARANCIJA....38
    - 10.1 Pokriće garancije....38
11. REGISTROVANE OZNAKE I LICENCE....38

NAPOMENA: uputstva u ovom priručniku važe za autonomnog robota u konfiguraciji kosilice. Osim ako nije drugačije navedeno, slike se odnose na model SRHB01.

1. SIGURNOSNA PRAVILA



OBAVEZA:
Pažljivo pročitati pre upotrebe i sačuvati za buduću upotrebu.

1.1 OPŠTA BEZBEDNOSNA UPOZORENJA ZA ELEKTRIČNE ALATE

⚠ **Pročitajte sva bezbednosna upozorenja, sva uputstva, sve ilustracije i sve specifikacije koje su isporučene sa ovom mašinom.** *Ukoliko se ne pridržavate niže navedenih upozorenja mogu nastati električni udar, požar i/ili ozbiljne telesne povrede.*

Sačuvajte sva upozorenja i uputstva za buduće konsultacije.

Termin „električni alat“ u upozorenjima odnosi se na vaš električni alat koji se napaja iz mreže (sa kablom) ili električni alat koji se napaja baterijama (bežični).

1) Sigurnost radnog prostora

a) **Radni prostor mora stalno biti čist i dobro osvetljen.** *U neurednom ili slabo osvetljenom prostoru lakše mogu nastati nezgode.*
b) **Nemojte koristiti električne alatke u eksplozivnim atmosferama, na primer, u prisustvu zapaljivih tečnosti, gasa ili prašine.** *Električne alatke stvaraju varnice koje mogu zapaliti prašinu ili paru.*
c) **Držite podalje decu i ostale prisutne osobe dok koristite električnu alatku.** *Gubitak pažnje može dovesti do gubitka kontrole.*

2) Električna bezbednost

a) **Utikač kabla punjača baterije mora biti kompatibilan s električnom utičnicom. Nikada ne modifikujte utikač na bilo koji način. Nemojte koristiti adaptere s kablom punjača baterije koji ima uzemljenje.** *Utikači koje ne izmenite i koji su pogodni za utičnicu smanjuju rizik od električnog udara.*
b) **Izbegavajte da Vaše telo dođe u dodir s površinama koje su spojene na masu ili uzemljenje, kao što su cevi, radijatori, šporeti, frižideri.** *Rizik od električnog udara je povećan ako telo dođe u dodir s masom ili uzemljenjem.*
c) **Ne izlažite električni alat kiši ili mokrim prostorijama.** *Voda koja prodre u alatku povećava rizik od električnog udara.*
d) **Nemojte koristiti kabl neprimereno. Nemojte koristiti kabl za transportovanje električne alatke, za vuču iste ili da biste je isključili iz utičnice. Držite kabal podalje od toplote, ulja, oštrih ivica ili delova u pokretu.** *Oštećeni ili zapetljani kabal povećava rizik od električnog udara.*
e) **Kada koristite električni alat na otvorenom, koristite produžni kabl adekvatan za spoljašnju upotrebu.** *Upotreba produžnog kabla adekvatnog za upotrebu na otvorenom smanjuje rizik od strujnog udara.*
f) **Ako se upotreba električne alatke u vlažnom okruženju ne može izbeći, koristite utičnicu zaštićenu diferencijalnim prekidačem).** *Upotreba RCD-a smanjuje rizik od strujnog udara.*

3) Lična bezbednost

a) **Budite pažljivi, kontrolišite ono što radite i koristite zdrav razum kada se služite električnim alatom. Ne koristite električni alat kada ste umorni ili pod uticajem droga, alkohola ili lekova.** *Trenutak nepažnje pri korišćenju električnog alata može izazvati ozbiljne telesne povrede.*
b) **Koristite ličnu zaštitnu opremu (LZO). Uvek nosite zaštitne naočare.** *Upotreba lične zaštitne opreme c kao što su maske za zaštitu od prašine, obuća otporna na klizanje, zaštitni šlemovi ili zaštite za uši smanjuje rizik od telesnih povreda.*

c) **Izbegavajte nenamerna pokretanja. Uverite se da je prekidač u položaju „OFF“ pre umetanja utikača, hvatanja ili nošenja električnog alata.** *Nošenje električnog alata sa prstom na prekidaču ili povezivanje u utičnicu sa prekidačem u položaju „ON“ lakše dovodi do nezgoda.*
d) **Uklonite sve ključeve ili alate za podešavanje pre nego što uključite električni alat.** *Ključ ili alat koji ostane u dodiru s nekim okretnim delom na električnoj alatki može da dovede do ozbiljnih telesnih povreda.*
e) **Ne naginjite se. Uvek morate imati odgovarajući oslonac i ravnotežu.** *To omogućava bolju kontrolu nad električnim alatom u neočekivanim situacijama.*
f) **Obucite se na odgovarajući način. Nemojte nositi široku odeću ili nakit. Držite kosu i odeću dalje od delova u pokretu.** *Široka odeća, nakit ili duga kosu mogu da se zapletu u delove u pokretu.*
g) **Ako postoje uređaji koji se povezuju sa sistemima za usisavanje i sakupljanje prašine, uverite se da su povezani i da se koriste na odgovarajući način.** *Upotreba ovih uređaja može smanjiti rizike povezane sa prašinom.*
h) **Nikada ne dozvolite da vas poznavanje stečeno čestom upotrebom električnih alata dovede do samozadovoljstva i ignorisanja principa bezbednosti električnih alata.** *Nemarno ponašanje može izazvati ozbiljne telesne povrede u deliću sekunde.*

4) Upotreba i čuvanje električnog alata

a) **Nemojte forsirati električni alat. Koristite odgovarajući električni alat za određenu primenu.** *Odgovarajući električni alat će obaviti posao bolje i bezbednije brzinom za koju je dizajniran.*
b) **Ne koristite električni alat ako prekidač ne može da ga pokrene ili zaustavi.** *Električni alat kojim se ne može upravljati putem prekidača je opasan i mora da bude popravljen.*
c) **Isključite utikač iz izvora napajanja i/ili izvadite bateriju iz električnog alata pre nego što izvršite bilo kakva podešavanja, promenite dodatnu opremu ili skladištite električni alat.** *Ove sigurosne preventivne mere smanjuju rizik od slučajnog pokretanja električnog alata.*
d) **Odložite električnu alatku koju ne koristite podalje od domašaja dece i nemojte dozvoliti da istu koriste osobe koje je ne poznaju i koje nisu upoznate s ovim uputstvima.** *Električni alati su opasni u rukama neobučenih korisnika.*
e) **Održavajte pažljivo električni alat i dodatnu opremu. Proverite da li su pokretni delovi poravnati i da li se slobodno kreću, da nisu polomljeni i proverite bilo koji uslov koji bi mogao loše uticati na rad električnog alata. U slučaju oštećenja, električni alat treba da popravite pre ponovne upotrebe.** *Mnoge nezgode su uzrokovane nedovoljnim održavanjem.*
f) **Rezne glave moraju bda budu naoštrene i čiste.** *Odgovarajuće održavanje rezne glave, s dobro naoštrenim noževima doprinosi tome da se oni manje zaglave i da se lakše kontrolišu.*
g) **Koristite električni alat i dodatnu opremu u skladu sa isporučenim uputstvima, imajući u vidu radne uslove i vrstu rada koji treba da izvršite.** *Ako električni alat koristite za radnje koje se razlikuju od predviđenih, mogu nastati opasne situacije.*
h) **Drške i sve površine za hvatanje moraju da budu suve, čiste i bez ragova ulja i masti.** *Klizave drške i površine za hvatanje onemogućavaju da mašinu pokrećete i kontrolišete na siguran način u nepredviđenim situacijama.*

5) Upotreba i održavanje baterije

a) **Da biste napunili bateriju, koristite isključivo punjače baterije koje je preporučio proizvođač.** *Punjač baterija koji je pogodan za određni tip baterija može izazvati rizik od požara, električni udar, pregrevanje ili curenje tečnosti iz baterije ako se koristi s nekim drugim tipom baterija.*
b) **Koristite isključivo specifične baterije koje su predviđene za vašu električnu alatku.** *Upotreba bilo kojih drugih baterija može dovesti do rizika od telesnih povreda i požara.*
c) **Baterije koje ne koristite morate držati podalje od metalnih predmeta kao što su kancelarijske spajalice, kovanice, ključevi, ekseri, šrafovi ili drugi sitni metalni predmeti, koji bi mogli dovesti do kratkog spoja kontakata.** *Kratak spoj između kontakata baterije može dovesti do sagorevanja ili požara.*
d) **Baterija u lošem stanju može dovesti do izlaska tečnosti. Izbegavati kontakt s tečnošću. U slučaju nehotičnog dodira, isprati vodom. Ukoliko tečnost dođe u dodir s očima, obratite se lekaru.** *Tečnost koja izađe iz baterije može dovesti do kožnih iritacija ili opekotina.*

e) **Nemojte koristiti bateriju ili električni alat koji su oštećeni ili izmenjeni.** *Oštećene ili izmenjene baterije mogu pokazati nepredvidivo ponašanje koje može dovesti do požara, eksplozije ili rizika od povreda.*
f) **Ne izlažite baterije ili električni alat vatri ili previsokoj temperaturi.** *Izlaganje vatri ili temperaturama iznad 130 °C može izazvati eksploziju.*
g) **Pridržavajte se svih uputstava za punjenje baterije i nemojte puniti bateriju ili električni alat na temperaturi koja je izvan opsega navedenog u uputstvima.** *Neodgovarajuće punjenje ili punjenje na temperaturama koje su izvan navedenog intervala može oštetiti bateriju i povećati rizik od požara.*

6) Podrška

a) **Električni alat treba da popravi kvalifikovano osoblje; ono pritom mora da koristi originalne rezervne delove.** *Zahvaljujući tome održava se bezbednost električnog alata.*
b) **Nemojte vršiti popravke baterije.** *Popravke treba da izvrši proizvođač ili specijalizovani servisni centar.*

1.2 BEZBEDNOSNE INFORMACIJE

Prilikom projektovanja opreme, posebna pažnja je posvećena aspektima koji mogu da izazovu rizike po bezbednost i zdravlje ljudi. Svrha ovih informacija je da upute korisnike kako da spreče bilo kakav rizik, izbegavajući ponašanja koja nisu u skladu sa datim uputstvima.



OPASNOST:
Pre upotrebe robotske kosačice potrebno je biti upoznat sa svim informacijama sadržanim u ovom dokumentu.



OPASNOST:
Za ovu robotsku kosačicu nije predviđeno da je koriste deca ili osobe sa smanjenim fizičkim, senzornim ili mentalnim sposobnostima ili nedostatkom iskustva i znanja.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Pre bilo kakve radnje podešavanja ili održavanja, isključiti napajanje i aktivirati sigurnosni uređaj.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Ne koristite robotsku kosačicu ako je kabl za napajanje transformatora oštećen. Oštećeni kabl može dovesti do kontakta sa delovima pod naponom. Kabl mora da zameni proizvođač ili njegova služba za podršku ili odgovarajuće kvalifikovana osoba, kako bi se sprečila pojava svakog rizika.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristiti samo punjač baterija i jedinicu za napajanje koje je isporučio Proizvođač. Nepravilna upotreba punjača baterije ili jedinice za napajanje može izazvati strujne udare i/ili pregrevanje.



UPOZORENJE:
U slučaju curenja tečnosti iz baterije, zahvaćene komponente se moraju isprati vodom/neutralizatorom.
Izbegavati direktan kontakt sa tečnošću u bateriji.
U slučaju kontakta sa očima, obratiti se lekaru.



UPOZORENJE:
Tokom rada robotske kosačice, uveriti se da u radnom području nema ljudi, posebno dece ili/i kućnih ljubimaca. U suprotnom, programirati aktivnost robotske kosačice u satima kada nema ljudi u tom području.



UPOZORENJE:
Radno područje i uopšte područja u kojima robotska kosačica može da se kreće moraju biti razgraničena neprohodnom fizičkom barijerom.



UPOZORENJE:
Radno područje ili putanje koje koristi mašina za svoj prenos moraju biti postavljeni tako da ne obuhvataju javne prostore, kako bi se izbeglo nanošenje štete ljudima, stvarima ili vozilima.



UPOZORENJE:
Iz bezbednosnih razloga, satelitska referentna stanica se nikada ne sme pomerati nakon što su virtuelne granice, putanje prenosa i oblasti za izbegavanje programirane. Robotska kosačica može da izađe iz programiranog radnog područja. Ako se referentna stanica pomeri, potrebno je reprogramiranje.



UPOZORENJE:
Ne dodirivati reznu glavu tokom podešavanje visine košenja.



UPOZORENJE:
Radi sopstvene bezbednosti i kako bi se izbeglo nanošenje štete ljudima, životinjama ili stvarima, rukovalac mora prvo da bude upoznat sa područjem u kom se robotskom kosačicom upravlja ručno (na primer tokom faze montaže). Tokom ručnog upravljanja robotom, hodati pažljivo kako ne bi došlo do pada.



UPOZORENJE:
Koristiti samo originalne rezervne delove.



UPOZORENJE:
Ne modifikovati, ne menjati, zaobilaziti i ne uklanjati montirane sigurnosne uređaje.



PAŽNJA:
Proveriti da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odeće ili drugih predmeta koji bi mogli da oštete uređaj.



ZABRANA:
Ne sedati na robotsku kosačicu.



ZABRANA:
Nikada ne podizati robotsku kosačicu kako bi se pregledao nož i ne prenositi je kada je uključena. Ne stavljati ruke i noge ispod uređaja.



ZABRANA:
Ne koristiti robotsku kosačicu kada je uključena prskalica.



ZABRANA:
Ne prati robotsku kosačicu mlazom vode pod visokim pritiskom i ne uranjati je, delimično ili potpuno, u vodu.



ZABRANA:
Ne koristiti robotsku kosilicu ako svi njeni delovi nisu u savršenom stanju. U slučaju oštećenja, zameniti odgovarajuće delove.



ZABRANA:
Apsolutno je zabranjeno korišćenje i punjenje robotske kosačice u eksplozivnim i zapaljivim okruženjima.



OBAVEZA:
Vizuelno proveravati robotsku kosačicu u redovnim intervalima kako bi se uverilo da noževi i mehanizam za košenje nisu pohabani ili oštećeni. Uveriti se da je robotska kosačica u dobrom radnom stanju.



OBAVEZA:
Pažljivo pročitati celo uputstvo, posebno sve informacije koje se tiču bezbednosti, i uverite se da ste ga u potpunosti razumeli. Strogo se pridržavajte uputstava za rad, održavanje i popravke.



OBAVEZA:
Radnici koji obavljaju radnje održavanja i popravke moraju biti u potpunosti upoznati sa njenim specifičnim karakteristikama i bezbednosnim standardima.



OBAVEZA NOŠENJA RUKAVICA:
Koristiti ličnu zaštitnu opremu koju je obezbedio proizvođač, posebno kada se vrše radnje na mehanizmu za košenje, nositi zaštitne rukavice.

1.3 PROCEDURE ZA BEZBEDAN RAD

Obuka



Strogo je zabranjeno korišćenje mašine bez montiranog prednjeg dodatka.

a. Pažljivo pročitati uputstva, upoznati se sa komandama i pravilnom upotrebom mašine.
b. Nikada ne dozvoliti upotrebu mašine deci, osobama sa smanjenim fizičkim, senzornim ili mentalnim sposobnostima ili koje imaju nedostatak iskustva i znanja ili osobama koje nisu upoznate sa ovim uputstvima. Lokalni propisi mogu ograniče starosno doba rukovaoca.
c. Rukovalac ili korisnik je odgovoran za nezgode ili opasnosti koje uključuju treća lica 'ili opremu koja pripada trećim licima.

Priprema

a. Uveriti se da je automatski sistem za razgraničenje prostora ispravno programiran kao što je navedeno.
b. Periodično pregledati područje u kom se mašina koristi i ukloniti kamenje, štapove, kablove i sve druge strane predmete koji bi mogli da ometaju rad.
c. Periodično vizuelno proveriti da li su noževi, vijci noževa i jedinica za košenje pohabani ili oštećeni. Zameniti pohabane ili oštećene noževe i vijke u parovima kako bi se održala ravnoteža mašine.
d. Znakovi upozorenja moraju biti postavljeni oko radnog područja mašine, ako se koristi na javnim površinama ili je otvorena za javnost. Znakovi moraju imati sledeći tekst: “Pažnja! Automatska kosačica! Držati se podalje od mašine! Nadgledati decu!”.

1.3.1 Rad

Opšte informacije

a. Ne koristiti mašinu ako su štitnici neispravni ili ako nema sigurnosnih uređaja, na primer, ako nema zaštita.
b. Ne stavljati ruke ili noge blizu ili ispod rotirajućih delova. Uvek se postaviti dalje od ispusnog otvora.
c. Ne dodirivati pokretne delove mašine pre nego što se potpuno zaustave.
d. Tokom rukovanja mašinom, uvek nositi čvrste cipele i dugačke pantalone.
e. Ne podizati i ne prenositi kosačicu dok elektromotor radi.

f. Izvaditi uređaj za onemogućavanje iz jedinice:
- Pre uklanjanja prepreka;
- Pre provere, čišćenja ili rada na mašini;
- Ako vas udari strani predmet, proverite da li je mašina;
- Ako mašina počne nepravilno da vibrira, pre nego što je uključte, proverite da li ima oštećenja.

g. Ne ostavljati mašinu da radi bez nadzora kada su kućni ljubimci, deca ili druge osobe u blizini.

Održavanje i čuvanje

a. Dobro pritegnuti sve matice, zavrtnje i vijke u cilju bezbednog rada mašine.
b. Često proveravati da li je robotska kosačica pohabana ili da li na njoj ima kvarova.
c. Iz bezbednosnih razloga neophodno je zameniti pohabane ili oštećene delove.
d. Uveriti se da su noževi zamenjeni samo odgovarajućim rezervnim delovima.
e. Uveriti se da su baterije napunjene odgovarajućim punjačem koji preporučuje proizvođač. Nepravilna upotreba može dovesti do strujnog udara, pregrevanja ili curenja korozivne tečnosti iz baterije.
f. U slučaju curenja elektrolita, oprati vodom/sredstvom za neutralizaciju i potražiti medicinsku pomoć u slučaju kontakta sa očima itd.
g. Mašina se mora održavati u skladu sa uputstvima proizvođača.

Preostali rizici

- Iako je proizvod je usaglašen sa svim bezbednosnim zahtevima, ali i dalje mogu postojati dodatni rizici zbog nepravilne instalacije i/ili nepredviđenih situacija. Stoga je neophodno da oblast na kojoj proizvod radi bude bez predmeta, ljudi i životinja, i da sva lica koja mogu imati pristup radnom prostoru, čak i povremeno, budu upoznata sa mogućim opasnostima.
- Opasnost od izbacivanja predmeta i udaranja o telo, životinja i stvari,. Držati bezbedno odstojanje od najmanje 8 metara od mašine tokom rada.
- U slučaju nevremena sa rizikom od udara groma i uopšte u očekivanju loših vremenskih uslova, preporučuje se da se proizvod ne koristi i da se svi periferne uređaje iskopčaju sa električne mreže. Da biste koristili proizvod, ponovo povežite periferne uređaje sa napajanjem u skladu sa uputstvima iz priručnika.

2. UVOD

2.1 OPŠTI UVOD

2.1.1 Svrha priručnika

NAPOMENA: Ovaj priručnik je podložan periodičnim ažuriranjima i revizijama. Pre korišćenja mašine, uverite se da ste preuzeli najnoviju dostupnu verziju.

Ovaj priručnik je sastavni deo opreme i ima za cilj da pruži informacije neophodne za njenu upotrebu.
Čuvati ovaj priručnik tokom celog veka trajanja opreme tako da uvek bude dostupan u slučaju potrebe.
Primalac priručnika je korisnik opreme, od kog se traži da pažljivo pročita informacije sadržane u njemu i rigorozno ih primenjuje kako bi zaštitio bezbednost ljudi i izbegao štetu.
Sledeći simboli su usvojeni za isticanje tekstova od izuzetnog značaja.



OPASNOST \ UPOZORENJE \ PAŽNJA:
Piktogrami sadržani u trouglu sa žutom pozadinom i crnom ivicom ukazuju na opasnost \ upozorenje \ pažnju.



ZABRANA:
Piktogrami sadržani u precrtanom krugu sa belom pozadinom i crvenom linijom označavaju zabranu.



OBAVEZA:
Piktogrami sadržani u krugu sa plavom pozadinom ukazuju na obavezu.

NAPOMENA: Tekstovi navedeni u ovom obliku ukazuju na posebno važne tehničke informacije, koje ne treba zanemariti.

2.2 OPIS PROIZVODA

Robotska kosačica (Sl. 1 i 2) je dizajnirana i napravljena da automatski kosi travu u baštama u bilo koje doba dana ili noći.
U zavisnosti od različitih karakteristika površine koja se kosi, robotska kosačica se može programirati da radi u nekoliko oblasti koje su ograničene virtuelnom granicom i povezane virtuelnim putevima prenosa.
Tokom rada, robotska kosačica kosi područje ograničeno virtuelnom granicom (Sl. 7.A). Kada je robotska kosačica blizu virtuelne granice (Sl. 7. A) ili naiđe na prepreku (Sl. 7.B) menja putanju u skladu sa izabranom strategijom navigacije.
Robotska kosačica vrši automatsko i potpuno košenje ograničenog travnjaka.
Upotreba posebne dodatne opreme, predviđene od strane proizvođača kao izvorne opreme ili opreme koja se može posebno kupiti, omogućava da se rad obavlja na razne načine, koji su prikazani u ovom priručniku ili u uputstvima koja idu uz pojedinačnu dodatnu opremu.
Proizvod radi putem satelitskog signala i prima podatke o satelitskoj korekciji iz STIGA oblaka. Tehnologija rada robotske kosačice zasnovana je na prenosu podataka između STIGA Cloud-a i samog robota. Za korišćenje proizvoda je potreban i mobilni uređaj (pametni telefon/tablet), osim za ručno košenje trave i upotrebe dodataka, za koje je potreban daljinski upravljač (šifra 2RR001004/ST1), dostupan kao dodatna oprema, koji se sastoji od predajnika i prijemnika.
Robotska kosilica je opremljena modulom kamere, lidar senzorom i ultrazvučnim senzorima kako bi se izbegle prepreke u radnom području i poboljšale performanse navigacije.
Korišćenje u druge svrhe može biti opasno i može prouzrokovati povrede osoba i/ili oštećenje predmeta. Nepravilna upotreba uključuje (na primer, ali ne ograničavajući se na): prevoz ljudi, dece ili životinja na mašini; nošenje od strane mašine; korišćenje mašine za vuču ili guranje tereta bez korišćenja posebnog pribora koji je predviđen za vuču; korišćenje mašine za košenje vegetacije osim trave; osim ako se ne koriste specifični alati koji su predviđeni i preporučeni.

NAPOMENA: Za rad robotske kosilice obavezno je prisustvo mobilne mreže na mestu postavljanja. Proverite unapred da li je pokrivenost mobilnom mrežom dovoljna na veb-stranici stiga.com ili putem aplikacije. Dobavljač mrežnog povezivanja može da se promeni u bilo kom trenutku na osnovu komercijalnih ugovora.

NAPOMENA: Da bi radila, robotska kosačica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA oblaka. Signal satelitske korekcije je dostupan u mnogim zemljama. Prethodno proverite da li je signal satelitske korekcije dostupan na mestu postavljanja na stiga.com ili putem aplikacije. Ako signal satelitske korekcije nije dostupan na mestu postavljanja, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao dodatna oprema.

2.3 SASTAVNI DELOVI KOSAČICE

a. Pogonski točkovi (Sl. 1.G)
b. Okretni točkovi (Sl. 1.H)
c. Konzola (kontrolna tabla) (Sl. 2.D)
d. Poklopac baterije (Sl. 1.F)
e. Baterije (Sl. 2.B)
f. Brzootpuštajući nosači dodatne opreme (Sl. 1.E)
g. Konektori velike snage 56 V (Sl. 1.C)
h. Konektori male snage 12 V (Sl. 1.D)

i. Sklop reznih glava (Sl. 1.A).
j. Rezne glave (noževi) (Sl. 1.B)
k. Motor noževa (Sl. 2.A).
l. Vuča (Sl. 1.I)
m. Daljinski upravljač (Sl. 4.D) (dodatna oprema - nije uključena)
n. Signalno svetlo (Sl. 2.C)
o. Lidar senzori (Sl. 2.G)
p. Ultrazvuci (Sl. 2.H)
q. Kamera (Sl. 2.F)
r. Dugme STOP (Sl. 2.E)
s. Farovi (Sl. 1.M)
t. Konektor za punjenje (Sl. 1.N)
u. Kuka za vuču (Sl. 2.I)

2.4 OTPAKIVANJE

Ispod su svi koraci za pravilno otpakivanje:
1. Otvoriti kutiju robotske kosačice;
2. Izvaditi dodatnu opremu;
3. Izvaditi robotsku kosačicu.

UPOZORENJE:
Pre upotrebe obavezno ukloniti sav ambalažni materijal sa robotske kosačice.

PAŽNJA:
Da bi se izbegle povrede ili oštećenja, voditi računa kada se robotsku kosačica otpakuje, izbegavajući kontakt sa opasnim elementima.

2.5 MONTAŽA DODATAKA

Pogledajte posebna uputstva za montažu koja se isporučuju uz svaki dodatak.

2.6 MONTAŽA PREDNJEG DODATKA

Pogledajte uputstva za montažu prednjeg dodatka (Sl. 15, Sl. 24).

NAPOMENA *Pogledajte priručnik za prednji dodatak.*

2.7 SIMBOLI I PLOČICE (SL. 13)



PAŽNJA:
Pročitati uputstva za korisnika pre početka rada sa proizvodom.



PAŽNJA:
Opasnost od izbacivanja predmeta i udaranja o telo.



PAŽNJA:
Držati bezbedno odstojanje od najmanje 8 metara od mašine tokom rada.



PAŽNJA:
Ne stavljajte ruke ili noge blizu ili ispod otvora rezne glave.



PAŽNJA:
Ne približavajte se vrućim površinama.



PAŽNJA:
Uklonite uređaj za isključivanje i pročitajte uputstva pre nego što izvršite bilo kakvo održavanje ili popravku.



Maksimalno dozvoljeno vučno opterećenje (100 kg) (Sl. 13.C).
Označava maksimalnu težinu koju mašina može da vuče.



PAŽNJA:
Rizik od prignječenja (Sl. 13.B).
Nalepnica se nalazi blizu brzootpuštajućih nosača za dodatnu opremu.



PAŽNJA:
Ne penjati se na mašinu.



ZABRANA:
Uveriti se da nema ljudi (posebno dece, starijih osoba ili osoba sa invaliditetom) i kućnih ljubimaca u radnom prostoru dok mašina radi.
Držati podalje decu, kućne ljubimce i druge osobe dok mašina radi.



ZABRANA:
Ne koristiti uređaje za čišćenje pod visokim pritiskom na mašini u svrhu čišćenja ili pranja.



Koristite originalno napajanje sa karakteristikama prikazanim na pločici.



Simbol napajanja jednosmernom strujom.

Stepen zaštite od prodiranja čvrstih tela i vode.

IPXX



Otpad iz električne i elektronske opreme, koji će se isporučivati u predviđene objekte za reciklažu i odlaganje.



Garantovani nivo zvučne snage



Nosite zaštitne naočari



Koristite zaštite za sluh



Nosite zaštitne rukavice



Nosite zaštitnu obuću

2.8 ZAUSTAVLJANJE I ISKLJUČIVANJE ROBOTSKE KOSAČICE U BEZBEDNIM USLOVIMA



OBAVEZA:
Uvek isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima pre bilo kakvog čišćenja, transporta ili održavanja.

Postupak:

1. Ako se mašina kreće, automatski zaustavlja kretanje i rotaciju noževa ako je rastojanje od prepreke manje od 1,10 m. Ako se mašina ne zaustavi, pritisnite dugme za hitne slučajeve (Sl. 2.E).
2. Pritisnuti dugme „**STOP**" (Sl. 3.D) za bezbedno zaustavljanje robotske kosačice i otvaranje zaštitnog poklopca (Sl. 3.A).
3. Pritisnuti dugme za isključivanje (Sl. 3.E) na nekoliko sekundi i pričekati da se isključi LED indikator istog dugmeta.
4. Samo nakon što se LED indikator isključi (Sl. 3.E), izvaditi sigurnosni ključ (Sl. 3.C) za isključivanje robotske kosačice u bezbednim uslovima.
5. Zatvoriti zaštitni poklopac (Sl. 3.A).
6. Robotska kosačica je zaustavljena ili isključena u bezbednom stanju.

2.9 RUČICA ZA UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE VUČE

Ručica za uključivanje/isključivanje vuče (Sl. 1.L) vam omogućava da ručno pomerate mašinu, bez uključivanja.
Ova ručica ima dva položaja, označena sledećim simbolima:



1. **Vuča uključena: kada je poluga u horizontalnom položaju, mašina se može pomerati kada je mašina uključena pomoću motora.**



2. **Vuča isključena: kada je ručica pomerena nadole, la mašina se može ručno pomerati bez uključivanja.**



UPOZORENJE:
Ne ostavljajte mašinu bez nadzora kada su poluge u položaju 2 (vuča isključena).



UPOZORENJE:
Pokrećite ručno mašinu samo na ravnom.



SIGURNOSNO UPUTSTVO
Poluga za uključivanje/isključivanje ne sme nikada da se nađe u središnjem položaju. To bi dovelo do pregrevanja i oštećenja vučnog sistema.

3. MONTAŽA



PAŽNJA:
Ne modifikovati, ne menjati, zaobilaziti i ne uklanjati montirane sigurnosne uređaje.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Neophodno je pripremiti utičnicu koja je u skladu sa zakonima koji su na snazi u određenjoj Državi.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Napojno kolo mora biti zaštićeno uređajem za diferencijalnu struju (RCD) sa strujom aktiviranja koja ne prelazi 30 mA.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Ne priključivati jedinicu za napajanje na utičnicu ako su utikač ili kabl oštećeni.
Ne priključivati i ne dodirivati oštećeni kabl pre nego što se isključi sa napajanja.
Oštećeni kabl može dovesti do kontakta sa delovima pod naponom.



PAŽNJA:
Kabl za napajanje, jedinica za napajanje, produžni kabl i bilo koji drugi električni kabl koji ne pripada proizvodu mora ostati izvan područja košenja kako bi se održalo odstojanje od opasnih pokretnih delova i kako bi se izbeglo oštećenje kablova koje može dovesti do kontakta sa delovima pod naponom.

NAPOMENA: Da bi radila, robotska kosačica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA oblaka. Signal satelitske korekcije je dostupan u mnogim zemljama. Prethodno proverite da li je signal satelitske korekcije dostupan na mestu postavljanja na stiga.com ili putem aplikacije. Ako signal satelitske korekcije nije dostupan na mestu postavljanja, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao dodatna (vidi Pogl. 3.4).

3.1 PROVERA ZAHTEVA ZA MONTAŽU

U nastavku je navedeno kako proveriti potrebne zahteve i kako pripremiti vrt pre nego što se izvrši montaža.

3.1.1 Provera vrta

- Proverite stanje vrta u cilju identifikovanja virtuelnih granica, prepreka i oblasti koje treba isključiti.
- Proveriti da li je travnjak koji je potrebno kositi ujednačen, da li ima rupa, kamenja ili drugih prepreka i, ako je potrebno, izvršiti odgovarajuće radnje sanacije.
- Nivelisati teren tako da se nakon kiše ne formiraju lokve.
- Prilikom prve montaže, početna visina trave mora biti unutar radnog opsega robotske kosačice: 20-95 mm. Ako je potrebno, pripremiti vrt pomoću konvencionalne kosačice.

Robotska kosačica radi preko satelitskog signala. Na tačnost satelitskog signala mogu uticati:
- Prisustvo prepreka duž perimetra montaže ili unutar radnog područja, kao što su: drveće sa gustom krošnjom, žive ograde, granični zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektujuće površine kao što su stakleni ili metalni zidovi.
- Nepovoljni vremenski uslovi, kao što su: gusta magla, visoka oblačnost, jaka kiša ili sneg.

U slučaju kvara, isključite područje iz radnog dometa robotske kosačice.

3.1.2 Provere u cilju definisanja virtuelnih granica

1. Proveriti da li je maksimalni nagib radne površine manji ili jednak 27% (vidi Par. 8 „TEHNIČKI PODACI"). Za definisanje virtuelnih granica, poštovati pravila prikazana na Sl. 5.

a. ako je nagib ≤ 15% moguće je postaviti virtuelnu granicu kao na slici;
b. ako je nagib > 15% montaža mora uključiti područje nagiba poštujući rastojanje prikazano na slici;
c. ako je < 27% i površina nagiba nije deo područje vrta koja se kosi, mora se poštovati rastojanje prikazano na slici;
d. ako je nagib > 27% je isključiti područje nagiba poštujući rastojanje prikazano na slici.



PAŽNJA:
Robot može da kosi površine sa maksimalnim nagibom od 27%.
U slučaju nepoštovanja uputstava, robot može da prokliza i izađe iz radnog područja



PAŽNJA:
Područja sa nagibima većim od dozvoljenih ne mogu da se kose. Postaviti virtuelnu ivicu ispred nagiba isključujući tu oblast travnjaka iz košenja.

2. Proveriti celu radnu površinu: proceniti prepreke i prostore koje treba isključiti iz radnog područja a koja se moraju programirati kao prostori koje treba izbegavati (Sl. 7.B).

3.2 KRITERIJUMI RAZGRANIČENJA RADNIH PODRUČJA PUTANJE PRENOSA



PAŽNJA:
Prilikom programiranja virtuelnih granica, ruta prenosa i područja za izbegavanje, morate se držati na rastojanju od najmanje 6 metara od kosilice.



PAŽNJA:
Udaljenosti prikazane u ovom uputstvu odnose se na mašinu u konfiguraciji kosilice. Ako se koristi više dodataka, pogledajte odgovarajuće uputstvo.

3.2.1 Minimalne udaljenosti virtuelnih granica i udaljenosti za ograničavanje

Postupak:

1. U prisustvu trotoara ili staze na istom nivou kao travnjak, virtuelna granica može da se poklopi sa ivicom trotoara (Sl. 6.A).
2. U slučaju postojanja bazena, ribnjaka ili iskopa, virtuelna granica mora biti programirana na udaljenosti od najmanje 3 metra (Sl. 6.B). Ako se bazen, ribnjak ili iskop nalazi na kraju nagiba, virtuelna granica mora biti programirana na udaljenosti od najmanje 5 metra (Sl. 6.C).
3. U slučaju stabala sa izbočenim korenima, virtuelna granica mora biti programirana tako da spreči da robotska kosačica pređe preko neravnih površina (Sl. 6.D).
4. Virtuelna granica mora biti programirana tako da robotska kosačica drži rastojanje od najmanje 1,10 m od područja sa šljunkom ili lomljenim kamenom (Sl. 6.E).
5. U slučaju područja sa nagibom, pridržavati se onoga što je navedeno u Par. 3.1.2.
6. U slučaju kontinualnih konstruktivnih elemenata (zidovi, ograde, žive ograde itd.) sa visinom većom od 50 cm, virtuelna granica mora biti programirana na rastojanje od najmanje 1,10 m od njih (Sl. 6.F).
7. U svim ostalim slučajevima, virtuelna granica mora da poštuje minimalno rastojanje od 1,10 m između robotske kosačice i prepreke (Sl. 6.G/H).
8. U slučaju razgraničenja prepreka koje su na rastojanju manjem od 150 cm jedna od druge, razgraničiti ih kao jednu prepreku poštujući gore navedena rastojanja (Sl. 6.I).

UPOZORENJE:
Radno područje i uopšte područja u kojima robotska kosačica može da se kreće moraju biti razgraničena neprohodnom fizičkom barijerom.

PAŽNJA:
Ako je nagib veći od 27% nagiba mora biti izuzeta iz područja košenja (Vidi Par. 3.1.2).

3.2.2 Uski prolazi

Postupak:
1. U slučaju uskih prolaza, rastojanje između dve virtuelne granice mora biti Z ≥ 2 m (Sl. 7.C).
2. U slučaju prolaza u kojem bi razmak između virtualnih granica bio Z <2 m, deo područja iza suženja (Sl. 7.D) robotska kosačica neće automatski moći da obuhvati to područje. U tom slučaju, moraju se programirati dve odvojene virtualne zone za košenja (Sl. 7.E) i spojiti ih sa putanjom za virtualni prenos (Sl. 7.F).
3. Ako nije moguće povezati dve oblasti sa virtuelnom putanjom prenosa, deo oblasti iza suženja treba smatrati kao „zatvorenu oblast“ (vidi Par. 3.2.3).

3.2.3 Zatvorena područja

Područja do kojih robotska kosačica ne može samostalno da dođe putem virtuelnog prenosa moraju biti programirana kao „zatvorena oblast“ (opcija u aplikaciji).
Svaka zatvorena oblast može da ima maksimalnu površinu (pogledajte tabelu sa tehničkim podacima). Ako treba da pokrijete više od maksimalne površine koju jedna zatvorena oblast može da obradi, podelite površinu na više zatvorenih oblasti.
Za podešavanje zatvorenih područja treba pratiti iste kriterijume koji su navedeni u Par. 3.2.1.
Robotska kosačica mora da se nosi ručno u svakoj zatvorenoj oblasti i mora ručno da se uključi.

3.2.4 Putanje za prenos

Područja vrta između kojih se nalaze površine koje se ne kose moraju da budu povezane putanjama za prenos. Putanje prenosa moraju da budu u skladu sa maksimalnim ograničenjem nagiba od 20%.

1. Pronaći među mogućim prolazima, najlakši put za prenos koji omogućava održavanje najveće udaljenosti od bilo koje prepreke i koji se ne ukršta sa područjima koja se obično koriste za parkiranje, za tranzit vozila ili po kojima hodaju ljudi.
2. Putanja penosa uključuje zonu manevrisanja koja se proteže 2 m udesno i 2 m ulevo od snimljene putanje (Sl. 8.D). Moraju se pratiti sledeće minimalne udaljenosti između prostora za manevrisanje i različitih delova vrta:
- 1,10 m od prepreka koje su ograničene virtualnim perimetrom ili zonama koje ne treba kositi (Sl. 8.A).
- 1,10 m od neograničenih fiksnih prepreka ili neprestanih strukturnih elemenata (Sl. 8.B);
- 1,10 m od javnih puteva (Sl. 8.C);
- 1,10 m od bazena (Sl. 8.E);
- 1,10 m od pešačkih zona (Sl. 8.F);
- 1,10 m od litica ili strmih padina (Sl. 8.G);
- 1,10 m od trotoara (Sl. 8.H).
3. U slučaju uskih prolaza gde se gore navedene razdaljine ne mogu poštovati, prolaz se mora razgraničiti barijerama koje se ne mogu preći ako već nisu prisutne.

NAPOMENA: Snimljene putanje za prenos u uskim prolazima mogu imati neadekvatan prijem satelitskog signala, što utiče na operativnu tačnost robotske kosilice.

3.3 MONTAŽA KOMPONENTI



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Koristiti samo punjač baterija i jedinicu za napajanje koje je isporučio Proizvođač. Nepravilna upotreba može izazvati strujni udar i/ili pregrevanje.



UPOZORENJE:
Opasnost od posekotina na rukama i nogama.
Koristiti zaštitne rukavice i obuću kako bi se izbegla opasnost od posekotina na rukama i nogama.



UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Koristiti zaštitne naočare kako bi se izbegla opasnost od dospevanja prašine u oči.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Priključiti napajanje tek nakon završetka svih radnji montaže. Ako je potrebno, tokom montaže isključiti glavno strujno napajanje.



ELEKTRIČNA OPASNOST:
Da bi se izvršilo električno priključivanje, utičnica mora biti postavljena u blizini mesta montaže. Uveriti se da je priključak na napajanje u skladu sa zakonima koji su na snazi u zemlji u kojoj se koristi.



UPOZORENJE:
Napojno kolo mora biti zaštićeno uređajem za diferencijalnu struju (RCD) sa strujom aktiviranja koja ne prelazi 30 mA.

3.3.1 Punjenje robotske kosačice nakon montaže

Pre prve upotrebe proizvoda, potpuno napuniti baterije (vidi Par. 4.5).

3.4 MONTAŽA REFERENTNE SATELITSKE STANICE (AKO JE POTREBNA)

Da bi radila, robotska kosačica prima podatke o satelitskoj korekciji, koji se prenose putem STIGA oblaka. Signal satelitske korekcije je dostupan u mnogim zemljama. Prethodno proverite da li je signal satelitske korekcije dostupan na mestu postavljanja na stiga.com ili putem aplikacije. Ako signal satelitske korekcije nije dostupan na mestu postavljanja, potrebno je instalirati satelitsku referentnu stanicu, dostupnu kao dodatna oprema.
Da biste proverili da li postoji satelitski korekcioni signal na mestu instalacije robotske kosačice, pratite vođenu proceduru putem aplikacije.
Ako na mestu instalacije nema satelitskog korekcionog signala, pratite uputstva u nastavku da biste instalirali satelitsku referentnu stanicu (nije uključena).



UPOZORENJE:
Iz bezbednosnih razloga, satelitska referentna stanica se nikada ne sme pomerati nakon što su virtuelne granice, putanje prenosa i oblasti za izbegavanje programirane. Robotska kosačica može da izađe iz programiranog radnog područja. Ako se referentna stanica pomeri, potrebno je reprogramiranje.



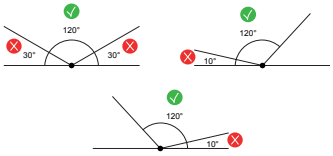
UPOZORENJE:
Iz bezbednosnih razloga, ako su virtuelne granice, putanje prenosa i zone izbegavanja programirane pomoću satelitskih korekcionih signala, a kasnije želite da upravljate robotskom kosilicom koristeći satelitsku referentnu stanicu, potrebno je reprogramiranje. Slično tome, ako su virtuelne granice, putanje prenosa i zone izbegavanja programirane pomoću satelitske referentne stanice, a kasnije želite da upravljate robotskom kosilicom koristeći satelitske korekcione signale, potrebno je reprogramiranje.

3.4.1 Provere za montažu referentne satelitske stanice

ELEKTRIČNA OPASNOST: Koristiti samo punjač baterija i jedinicu za napajanje koje je isporučio Proizvođač. Nepravilna upotreba može izazvati strujni udar i/ili pregrevanje.	**ELEKTRIČNA OPASNOST: Napojno kolo mora biti zaštićeno uređajem za diferencijalnu struju (RCD) sa strujom aktiviranja koja ne prelazi 30 mA.**
ELEKTRIČNA OPASNOST: Da bi se izvršilo električno priključivanje, utičnica mora biti postavljena u blizini mesta montaže. Uveriti se da je priključak na napajanje u skladu sa zakonima koji su na snazi u zemlji u kojoj se koristi.	**ELEKTRIČNA OPASNOST: Priključiti napajanje tek nakon završetka svih radnji montaže. Ako je potrebno, tokom montaže isključiti glavno strujno napajanje.**
OBAVEZA NOŠENJA RUKAVICA: Koristiti zaštitne rukavice kako bi se izbegla opasnost od posekotina na rukama.	**OBAVEZA NOŠENJA NAOČARA: Koristiti zaštitne naočare kako bi se izbegla opasnost od dospevanja prašine u oči.**
ELEKTRIČNA OPASNOST: Ne priključivati jedinicu za napajanje na utičnicu ako su utikač ili kabl oštećeni. Ne priključivati i ne dodirivati oštećeni kabl pre nego što se isključi sa napajanja. Oštećeni kabl može dovesti do kontakta sa delovima pod naponom.	

Satelitska referentna stanica mora biti postavljena u području sa kog je nebo potpuno vidljivo. Satelitska referentna stanica mora biti postavljena iznad ometajućih elemenata kao što su: drveće sa gustom krošnjom, žive ograde, granični zidovi, metalne ograde, zgrade i reflektujuće površine kao što su stakleni ili metalni zidovi. Potrebno je priključivanje na električnu utičnicu (Sl. 17).

NAPOMENA: Smatra se da je nebo potpuno vidljivo kada se vidi pod uglom od najmanje 120° u svim pravcima.



3.4.2 Procedura za montažu referentne satelitske stanice

Pozivajući se na Sl. 16, montaža satelitske referentne stanice (A) mora se izvršiti pomoću nosača za pričvršćivanje (E). Za napajanje je potreban adapter za napajanje (F) i priključak na električnu utičnicu.

Područje za montažu jedinice za napajanje (F) pripremiti tako da bude zaštićeno od sunčevog zračenja i tako da ne može biti poplavljeno ni pod kakvim atmosferskim uslovima.

UPOZORENJE:
Kabl za napajanje, jedinica za napajanje, produžni kabl i bilo koji drugi električni kabl koji ne pripada proizvodu mora ostati izvan područja košenja kako bi se održalo odstojanje od opasnih pokretnih delova i kako bi se izbeglo oštećenje kablova koje može dovesti do kontakta sa delovima pod naponom.

UPOZORENJE:
Kabl za napajanje i jedinica za napajanje moraju biti postavljeni tako da ne predstavljaju opasnost za decu, ljude ili životinje.

UPOZORENJE:
Iz bezbednosnih razloga, ako satelitska referentna stanica ne mora nikada da se pomera nakon što su virtuelne granice, putanje prenosa i oblasti za izbegavanje programirane. Robotska kosačica može da izađe iz programiranog radnog područja. Ako se referentna stanica pomeri, potrebno je reprogramiranje.

Zahtevi i obaveze:

Biće vam potrebne sledeće komponente (videti sl. 16):
(A) Satelitska referentna stanica;
(E) Nosač za montažu;
(H) Zavrtnji za pričvršćivanje držača na stub) ili vijci za pričvršćivanje na zid (nisu uključeni);
(G) Vijci za fiksiranje satelitske referentne stanice na nosač;
(F) Jedinica za napajanje;
(L) Produžni kabl.

Postupak (sl. 18):

1. Proveriti zahteve za montažu u Par. 3.4.1.
2. Pričvrstiti nosač (E) na zid (N) pomoću vijaka za pričvršćivanje (nisu uključeni), pazeći da bude u ravni. Ako se montira na stub (M), koristiti priloženi U-vijak (H) za pričvršćivanje nosača (E).
3. Pomoću vijaka (G) pričvrstiti satelitsku referentnu stanicu (A) na nosač (E) sa konektorom (C) okrenutim nadole. Uveriti se da je stanica savršeno horizontalna. Povezati satelitsku referentnu stanicu na jedinicu za napajanje (F) ili na produžni kabl preko konektora (C) i zavrnuti prstenastu navlaku.
4. Pričvrstiti kabl za napajanje tako da se ne može oštetiti ili da ne može doći do opasnosti.
5. Priključiti utikač jedinice za napajanje (F) u električnu utičnicu.

NAPOMENA: Gornji deo satelitske referentne stanice treba da bude što je moguće bliže gornjem delu zida ili stuba (Sl. 18/19).

NAPOMENA: Ako je potrebno, moguće je produžiti kabl koji napaja satelitsku referentnu stanicu pomoću produžnih kablova, koji su dostupni kao dodatna oprema. Dopušteno je koristiti najviše dva produžna kabla od 5 metara ili jedan kabl od 15 metara.

NAPOMENA: Da bi se izbegle smetnje, referentnu satelitsku stanicu treba montirati najmanje 400 cm od bilo koje druge satelitske referentne stanice koja može postojati u blizini.

PAŽNJA:
Površina ili stub na koji je pričvršćena satelitska referentna stanica mora biti stabilan i ne sme se pomerati, ljuljati ili rotirati, na primer, pri jakom vetru ili lošem vremenu. Kretanje satelitske referentne stanice utiče na preciznost rada robotske kosačice.

PAŽNJA:
Tokom montaže satelitske referentne stanice, potrebna je velika opreznost. Postoji opasnost od pada sa velike visine ili od pada predmeta.

PAŽNJA:
Ako se satelitska referentna stanica pomeri, potrebno je putem aplikacije ponovo programirati virtuelne granice, putanje za prenos i područja koja je potrebno izbegavati.

PAŽNJA:
Uveriti se da je satelitska referentna stanica savršeno horizontalna.

3.5 PRVO POKRETANJE ROBOTSKE KOSAČICE

Automatski rad robotske kosačice zahteva niz podešavanja koja se mogu izvršiti preko iOS ili Android mobilnog uređaja (pametnog telefona) sa instaliranom aplikacijom „STIGA GO" (Sl. 23).
Aplikacija za uređaje iOS se može preuzeti iz prodavnice iOS App Store. Aplikacija za uređaje Android aplikaciju može se preuzeti iz prodavnice Google Play.
Tokom početne instalacije, morate upariti robotsku kosačicu sa aplikacijom „STIGA.GO". Pratite čarobnjaka u aplikaciji „STIGA.GO".

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Predprijava

Prilikom prvog pristupa aplikaciji, moguće je:
- Pristupiti stranicama sa informacijama o preprodavcima i proizvodima STIGA;
- Izvršiti prvu registraciju;
- Izvršiti Prijavu za već registrovane korisnike.

3.5.2 Registracija (sign up)

Odeljak „Registracija" omogućava registraciju korisnika i omogućava pristup svim funkcijama aplikacije.
Korisnik može da se prijavi svojim Google, Facebook i Apple nalogom, ili da kreira novi nalog popunjavanjem obaveznih polja.
Proces registracije zahteva verifikaciju putem e-pošte.

3.5.3 Uparivanje uređaja (Pairing)

Odeljak „Uparivanje uređaja" omogućava, putem Bluetooth® veze, povezivanje mobilnog uređaja sa robotskom kosačicom, sa satelitskom referentnom stanicom (ako postoji).

Da biste uparili robotsku kosačicu i satelitsku referentnu stanicu (ako postoji) moraju biti uključeni i unutar 8 metara od mobilnog uređaja.
Da biste uparili novu STIGA robotsku kosačicu, pritisnite dugme „Dodaj uređaj" (+) i pratite čarobnjaka.
Kada se uparivanje završi, prikazuje se glavna stranica proizvoda sa koje je moguće pristupiti raznim dostupnim menijima.

NAPOMENA: ako mobilni uređaj ne detektuje robotsku kosačicu, proverite da li je već povezana putem Bluetooth®-a sa drugim mobilnim uređajem.

3.5.4 Daljinsko povezivanje i aktiviranje SIM kartice

Robotska kosačica je opremljena modulom za povezivanje mobilnog telefona sa SIM karticom koja omogućava povezivanje sa STIGA oblakom i daljinskim upravljanjem robotske kosačice. Nakon uspešnog uparivanja uređaja sa korisničkim nalogom, SIM kartica mora da se aktivira.

Postupak:

Pratite vođenu proceduru preko APLIKACIJE.

3.5.5 Garaža i stranica proizvoda (Device page)

Odeljak „Garaža“ prikazuje sve proizvode Stiga uparene sa korisničkim profilom.
Upareni proizvodi se prikazuju prevlačenjem levo i desno između različitih ekrana.
Za svaki od prikazanih proizvoda, moguće je pristupiti nizu opcija koje omogućavaju:
- Preimenovanje ili brisanje uređaja sa korisničkog naloga.
- Pristup informacijama o proizvodu i priručnicima.
- Provera statusa povezanosti mobilne mreže i statusa GNSS signala robotske kosačice i referentne stanice (ako postoji).
- Izvršavanje ažuriranja firmvera.

U odeljku „Garaža“ moguće je pristupiti „Stranici proizvoda“ svakog povezanog proizvoda.
Stranica proizvoda robotske kosačice podeljena je u tri odeljka:
- Robot.
- Podešavanja.
- Moj vrt.

Odeljak „Robot“ omogućava:
- Proveru statusa robotske kosačice (nivo baterije, radni status, podešavanje režima košenja).
- Pokretanje i zaustavljanje robotske kosačice.
- Forsiranje robotske kosačice za vraćanje na početnu tačku.
- Pokretanje robotske kosačice za rad u području do kog ne može samostalno da dođe.

Odeljak „Podešavanja“ omogućava:
- Izbor režima košenja „Pojedinačno košenje“ ili „Programirano“ (ako je dostupno).
- Podešavanje ili promenu rasporeda rada.
- Podešavanje ili promenu visine košenja.
- Pokretanje procedure hibernacije za skladištenje tokom zime.
- Aktiviranje i odabir osetljivost senzora za kišu.
- Aktiviranje dodatnih pomoćnih funkcija.

Odeljak „Moj vrt“ omogućava:
- Registrovanje virtuelnih granica, putanja za prenos i područja koja treba izbegavati upotrebom čarobnjaka u aplikaciji.
- Prikazivanje mape vrti sa evidentiranim stavkama i položajem robotske kosačice u realnom vremenu.
- Podešavanje željenog smera košenja.
- Pokretanje robotske kosačice za rad u određenoj oblasti u vrtu

3.5.6 Inicijalizacija robotske kosačice

Inicijalizacija robotske kosačice je obavezna i zahteva se u aplikaciji:
- Kada se prvi put pokrene proizvod.
- Kada se robotska kosačica uključi ili ponovo pokrene.
- Kada se robotska kosačica pomera ručno.

Procedura prilikom prvog pokretanja proizvoda:
1. Započeti inicijalizaciju kako zahteva aplikacija i sačekati da se procedura završi. Robotska kosačica se pomera napred za tri koraka od približno 1 m.

Procedura u slučaju ručnog uključivanja ili pomeranja robotske kosačice:

1. Postaviti robotsku kosačicu unutar programiranog područja, tako da može da se kreće napred najmanje 3 m dok ostaje unutar virtuelne granice bez nailaska na prepreke.
2. Započeti inicijalizaciju kako zahteva aplikacija i sačekati da se procedura završi. Robotska kosačica će se pomerati napred za tri koraka od približno 1 m.

3.5.7 Programiranje virtuelnih granica, putanja prenosa i oblasti koje treba izbegavati

Pre nego što se izvrši programiranje, uveriti se da su izvršene sledeće faze: povezivanje uređaja (Par. 3.5.3) i inicijalizacija robotske kosačice (Par. 3.5.6).

Programiranje virtuelnih granica različitih oblasti i zatvorenih oblasti, putanja prenosa i oblasti koje treba izbegavati se vrši putem odgovarajućih vođenih procedura prisutnih u aplikaciji „STIGA.GO". Procedure zahtevaju da se robotskom kosačicom upravlja ručno hodanjem pored nje (Par. 3.2).

Zahtevi i obaveze:

- Mobilni uređaj Android ili iOS povezan na internet (nije uključen) (Sl. 20.A).

Robotom je moguće upravljati

- Putem virtuelnog džojstika u aplikaciji (Sl. 20.B).

Ispod su najvažniji koraci:

1. Preuzeti aplikaciju „STIGA GO" iz prodavnice Google Play za Android uređaje ili iz prodavnice App Store za iOS uređaje.
2. Pratiti proceduru pokretanja robota prikazanu u aplikaciji.
3. Upravljajte robotskom kosačicom putem virtuelnog džojstika ili kolica do mesta na kom je potrebno započeti programiranje.
4. Započeti podešavanje virtuelnih granica ili putanja pritiskom na odgovarajući taster.
5. Upravljajte robotskom kosačicom putem virtuelnog džojstika po celom perimetru ili putanji koju treba programirati. Početna tačka i krajnja tačka virtuelnog perimetra moraju se poklapati. Takođe možete registrovati perimetar ili virtuelne putanje koristeći metod „od tačke do tačke". U tom slučaju, robot registruje perimetar ili putanju kao niz pravolinijskih sekvenci između tačaka koje je izabrao korisnik.

UPOZORENJE:
Poštovati minimalne udaljenosti od prepreka i smernice date u Par. 3.2.1.

6. Potvrditi podešavanje.

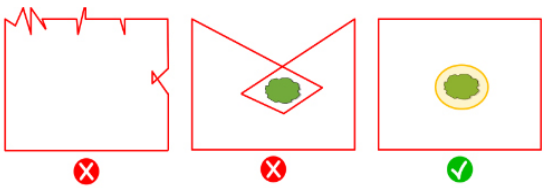
NAPOMENA: nakon programiranja virtuelnih granica, robotska kosačica prolazi kroz ceo virtuelni perimetar kako bi proverila da li je programiranje ispravno obavljeno.

NAPOMENA: za upravljanje različitim delovima vrta na drugačiji način, moguće je programirati nekoliko virtuelnih područja.

NAPOMENA: virtuelne granice moraju biti programirane pre programiranja putanja za prenos i područja koja treba izbegavati.

NAPOMENA: ne pomerati robotsku kosačicu rukom, jer svako ručno pomeranje robotske kosačice zahteva ponavljanje postupka inicijalizacije.

NAPOMENA: za pravilan rad robotske kosačice izbegavati postojanje ukrštanja i/ili preklapanja u virtuelnom perimetru.



UPOZORENJE:
Prilikom programiranja virtuelnih granica, ruta prenosa i područja za izbegavanje, morate se držati na rastojanju od najmanje 6 metara od kosilice.

UPOZORENJE:
Radno područje ili putanje koje koristi mašina za svoj prenos moraju biti postavljeni tako da ne obuhvataju javne prostore, površine koje se obično koriste za parkiranje, za tranzit vozila ili hodanje ljudi, kako bi se izbeglo nanošenje štete ljudima, stvarima ili vozilima.

UPOZORENJE:
Radi sopstvene bezbednosti i kako bi se izbeglo nanošenje štete ljudima, životinjama ili stvarima, rukovalac mora prvo da bude upoznat sa područjem u kom se robotskom kosačicom upravlja ručno.
Tokom ručnog upravljanja robotom, hodati pažljivo kako ne bi došlo do pada.

UPOZORENJE:
Radno područje i uopšte područja u kojima robotska kosačica može da se kreće moraju biti razgraničena neprohodnom fizičkom barijerom.
Obezbediti adekvatnu barijeru ili nadgledati robotsku kosačicu tokom rada.

3.5.8 Mapa vrta

U meniju „Moj vrt“ može se pristupiti mapi vrta i prikazati:
- Virtuelne granice.
- Područja koja treba izbegavati.
- Putanje za prenos.
- Položaj robotske kosačice u realnom vremenu.
- Odgovarajući povratni put.

3.5.9 Pojedinačno košenje

Ako je podešeno na „Pojedinačno košenje“, robotska kosačica radi tako što obavlja jedan radni ciklus.

NAPOMENA: Kada robotska kosilica završi ciklus kosenja cele bašte, vraća se na mesto sakupljanja.

NAPOMENA: kada robot kosačica završi ciklus pokrivenosti jedne oblasti, nastavlja direktno na sledeću oblast za košenje.

3.5.10 Upravljanje paketom podataka

Proveriti uslove korišćenja paketa podataka na Stiga.com.

3.5.11 Zaključavanje tastature (app lock)

Da bi se sprečilo da robotsku kosačicu koriste deca ili neovlašćena lica, moguće je zaključati rad tastature. Na ovaj način je moguće kontrolisati robotsku kosačicu samo preko aplikacije.

Postupak:
1. Aktivirati ili deaktivirati funkciju Zaključavanja tastature/App Lock u meniju za podešavanje u aplikaciji.

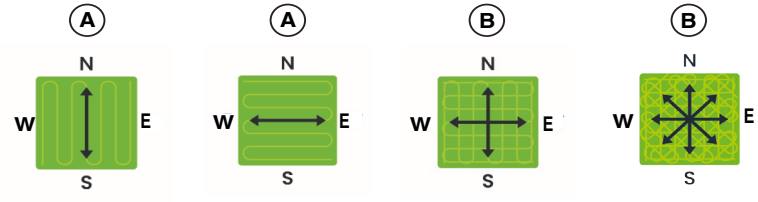
NAPOMENA: kada je funkcija aktivirana, zaključavanje tastature ostaje aktivirano čak i ako je robotska kosačica isključena.

3.5.12 Podešavanje željenog režima navigacije

Funkcija omogućava podešavanje režim navigacije kojim se robotska kosačica kreće unutar vrta dok kosi travu.

Moguće je izabrati različite smerove košenja (A) ili njihove kombinovane režime (B). Takođe, možete precizno da podesite izabrani smer košenja kako biste ga uskladili sa bilo kojom strukturom ili oblikom vrta. Podešavanje može da se izvrši u opsegu od -90° do +90°, sa preciznošću od 0,1°.

Promena režima navigacije koju izvrši korisnik u području u kom je košenje započeto, ali nije završeno, stupa na snagu nakon što je košenje odgovarajućeg područja završeno.



Postupak:
1. Izabrati željeni režim navigacije u meniju aplikacije „Podešavanja“.
2. Ako je potrebno, podesite smer košenja pomoću tastera „+“ i „-“ dok se ne postigne željeno podešavanje.

3.5.13 Košenje ivica (Border cut)

Odeljak „Košenje ivica“, ako je aktiviran, omogućava košenje ivice vrta i oblasti koje se ne kose. Košenje ivica obavlja robotska kosačica nakon što završi košenje programiranog područja.

Postupak:

1. Aktivirati funkciju „košenje ivica“ u meniju aplikacije „Podešavanja“. Funkciju je moguće aktivirati posebno za svako programirano virtuelno područje ili oblasti koja se ne kosi.

3.5.14 Senzor Za Kišu

Funkcija „Senzor za kišu“ omogućava uključivanje ili isključivanje senzora za kišu na robotskoj kosačici.

Postupak:
1. Aktivirati funkciju u meniju aplikacije „Podešavanja“.

3.5.15 Ažuriranje softvera (Firmware Update)

Obaveštenja o ažuriranjima firmvera proizvoda, ako su dostupna, prikazuju se na stranici za prikazivanje proizvoda u „Garaži“.

3.5.16 Profil / Odabir omiljenog preprodavca / Poruke

U odeljku „Profil“ moguće je urediti informacije naloga i promeniti lozinku.

Odeljak „Dealer“ omogućava odabir referentnog centra za pružanje podrške.

Odeljak „Poruke“ omogućava prikazivanje poruka/informacija.

3.5.17 Izmena ili brisanje virtuelnog perimetra, putanja prenosa i oblasti koje treba izbegavati

Možete promeniti virtuelni perimetar različitih oblasti na dva načina:
- Brisanje elementa: element je potpuno izbrisan i potrebno je novo podešavanje.
- možete da uredite samo deo elementa, a da ga ne izbrišete u potpunosti.

Ako treba da promenite putanje prenosa ili oblasti koje treba izbegavati, morate ih izbrisati, a zatim ih ponovo podesiti.

Postupak:
1. Da biste izbrisali neki element mape, izaberite ga u meniju za podešavanje u aplikaciji i pritisnite dugme za brisanje.
2. Da biste promenili virtuelni perimetar, izaberite željenu virtuelnu oblast u menija za podešavanje u aplikaciji i pritisnite dugme za uređivanje Zatim pratite vođenu proceduru preko aplikacije.

3.5.18 Podešavanje prioriteta košenja područja vrta

Različita virtuelna područja vrta se kose po redosledu po kojem su pdešena.

Prioritet košenja pojedinačnih područja može da se promeni da bi se promenio redosled košenja.

Postupak:

1. Izaberite željeno virtuelno područje za košenje u meniju „Podešavanja“ u aplikaciji i povucite ga na željeni položaj u listi područja.

NAPOMENA: Za svaku površinu bašte takođe je naznačen procenat završenosti košenja, što znači da su površine koje su već potpuno pokošene i napredak košenja na površini koja se trenutno kosi.

3.5.19 Privremeno područje koje se ne kosi (ako postoji)

Funkcija „privremeno područje koje se ne kosi“ omogućava da deo vrta bude privremeno isključen iz područja košenja. Područje koje može da se izabere treba da bude deo perimetra između dve tačke A i B koje je izabrao korisnik i pravog segmenta koji ih povezuje. Izabrano područje ne može da preseca putanje prenosa.
Robotska kosačica neće ući u izuzeto područje dok ne istekne određeno vreme, ali će nastaviti da radi u drugim delovima vrta.

Postupak:

1. Izabrati funkciju u meniju „Podešavanja“ u aplikaciji.
2. Pratite vođenu prceduru aplikacije da biste izabrali deo vrta koji treba isključiti i podesili željeno trajanje.

3.5.20 Drži se podalje (stay away) (ako postoji)

Funkcija „Drži se podalje“ omogućava da deo vrta privremeno bude isključen iz oblasti košenja. Područje koje se može izabrati je krug sa radijusom koji je izabrao korisnik i ima kao centar GPS poziciju mobilnog uređaja ili izabranu tačku na virtuelnoj mapi. Izabrano područje ne može da preseca putanje prenosa.
Robotska kosačica neće ući u izuzeto područje dok ne istekne određeno vreme, ali će nastaviti da radi u drugim delovima vrta.

Postupak:
1. Izabrati funkciju u meniju „Podešavanja“ u aplikaciji.
2. Pratite vođenu prceduru aplikacije da biste izabrali deo vrta koji treba isključiti i podesili željeno trajanje.

NAPOMENA: Ako se GPS položaj mobilnog uređaja koristi za podešavanje centra kruga, položaj te tačke, a samim tim i oblasti koja se ne kosi, zavisi od preciznosti GPS signala primljenog sa mobilnog uređaja, koji je generalno +/- 5 metara.

4. RAD

Zahtevi i obaveze:
- Montaža satelitske referentne stanice, ako je potrebno (Vidi Par. 3.4).
- Početna visina trave u radnom opsegu robotske kosačice: 20-95 mm.
- Baterije napunjene (Vidi Par. 4.5).
- Programiranje virtuelnih granica, putanja za prenos i oblasti koje treba izbegavati (Vidi Par. 3.5.7).
- Pravilno podešena visina košenja (Vidi Par. 4.7).

4.1 KOMPONENTE ZA PUŠTANJE U RAD

1. Mobilni uređaj (nije uključen) (Sl. 4.C).
2. Baterije (isporučuju se prilikom kupovine mašine) (Sl. 4.B).
3. Punjač (uključen u mašinu) (Sl. 4.A).
4. Daljinski upravljač (dodatna oprema - nije uključena) (Sl. 4.D).

4.2 PROVERA SIGURNOSNIH UREĐAJA ZA POKRETANJE ROBOTSKE KOSAČICE

Za pokretanje robotske kosačice, i dalje je potrebno programirati virtuelne granice, putanje prenosa i oblasti koje treba izbegavati (Vidi Par. 3.5.7).

Zahtevi i obaveze:
- Sigurnosni ključ.

Postupak:
1. Proveriti da li je sigurnosni ključ umetnut. Ako se izvadi, robotska kosačica se neće pokrenuti.
2. Uveriti se da dugme za zaustavljanje **"STOP"** nije aktivirano. Ako se pritisne, zaustavlja robotsku kosačicu i otvara zaštitni poklopac komandne konzole.
3. Proveriti da li je robotska kosačica pravilno postavljena na tlo. U slučaju prevelikog nagiba (≥ 27%) ili izdignuća, senzori za nagib (inklinometar) zaustavljaju robotsku kosačicu.

4.3 RUČNI RAD ROBOTSKE KOSAČICE

U ovom režimu, robotska kosačica obavlja radni ciklus, vraća se na početno mesto i ostaje tamo do sledećeg ručnog pokretanja.

Za upotrebu mašine, i dalje je potrebno programirati virtuelne granice, putanje prenosa i oblasti koje treba izbegavati (Vidi Par. 3.5.7).

Postupak:
1. Postaviti robotsku kosačicu unutar perimetra montaže.
2. Pritisnuti dugme „**STOP**" (Sl. 2.D) za otvaranje poklopca (Sl. 3. A) i pristupiti komandnoj konzoli (Sl. 3.B).
3. Pritisnuti dugme „**ON/OFF**" (Sl. 3.E) 5 sekundi kako bi se robotska kosačica uključila.
4. Pritisnuti dugme „**ODABIR REŽIMA**" (Sl. 3.F), sve dok ne počne da treperi samo ikonica „**POJEDINAČNI CIKLUS RADA**" (Sl. 3.L).
5. Pritisnuti dugme „**POTVRDI**" (Sl. 3.G). Ikonica (Sl. 3.L) počinje da svetli neprestanim svetlom za potvrđivanje radnje.
6. Zatvoriti poklopac (Sl. 3.A).
7. Robotska kosačica će početi da radi.

NAPOMENA: ako se nakon pritiska na dugme "**POTVRDI**", pritisne dugme "**IZBOR REŽIMA**", ikone koje se odnose na izabrane funkcije će ponovo početi da trepere, zahtevajući potvrdu upravo izabrane funkcije. Pritisnuti dugme "**POTVRDI**". Ikone će ponovo svetleti neprestanim svetlom.



PAŽNJA:
Ako je poklopac otvoren, tokom rada, ikone koje se odnose na izabrane funkcije trepere, da bi označile da je neophodno potvrditi operaciju pre zatvaranja poklopca. Ako se poklopac ponovo zatvori bez pritiska na dugme „POTVRDI“, robot neće izvršiti nikakve operacije do nove komande korisnika.

4.4 OPIS KOMANDI PRISUTNIH NA ROBOTSKOJ KOSAČICI

Spisak komandi, indikatora i njihove funkcije:

- Dugme „**STOP**” (Sl. 2.D): služi za bezbedno zaustavljanje robotske kosačice.
- „**BEZBEDNOSNA PEČURKA“ - DUGME ZA HITNE SLUČAJEVE** (Sl. 2.E): omogućava da se mašina odmah zaustavi u slučaju nužde.
  Ovo dugme ima dva položaja:



1. Aktiviranje: pritiskom na dugme za hitne slučajeve zaustavljaju se motori reznih glava i komanda vuče.



2. Ponovno aktiviranje: rokrenite dugme za hitne slučajeve u smeru kazaljke na satu da biste resetovali sve funkcije. Da biste mašinu pustili u pogon ponovite postupak puštanja u pogom pomoću ključa (par. 4.2).

NAPOMENA: Kada je aktivirano dugme za slučaj nužde, nije moguće pokrenuti mašinu.



UPOZORENJE:
Dugme za hitne slučajeve nikada ne bi trebalo da se koristi kao uobičajeni metod zaustavljanja mašine.

- „**SIGURNOSNI KLJUČ**” (Sl. 3.C): služi za bezbedno isključivanje robotske kosačice.
- Dugme „**ON/OFF**” (Sl. 3.E): služi za uključivanje i isključivanje robotske kosačice i za resetovanje alarma.
- Dugme „**ODABIR REŽIMA**” (Sl. 3.F): služi za biranje režima rada robotske kosačice i za forsirano vraćanje na početno mesto.
- Dugme „**POTVRDI**” (Sl. 3.G): služi za potvrdu podešenog režima rada.
- Svetleća ikona „**ZAKAZANI PROGRAM**” (Sl. 3.I): služi za prikaz podešavanja zakazanog programa (ako postoji).
- Svetleća ikona „**POJEDINAČNO KOŠENJE**” (Sl. 3.L): služi za prikaz podešavanja pojedinačnog radnog ciklusa.
- Svetleća ikona „**POVRATAK NA POČETNO MESTO**” (Sl. 3.H): služi za prikaz podešavanja forsranog povratka na početno mesto robotske kosačice.
- Dugme „**BLUETOOTH®**” (Sl. 3.M): koristi samo centar za podršku za dijagnostičke aktivnosti.
- Svetleća ikona „**ALARM**” (Sl. 3.N): služi za prikaz statusa alarma.
- Svetleća ikona „**BATERIJA**” (Sl. 3.O): služi za prikaz nivoa napunjenosti baterije.

4.4.1 Bezbedno zaustavljanje - Dugme Stop

Dugme „**STOP**“ je komanda koja zaustavlja robotsku kosačicu u bezbednim uslovima, bez obzira na njeno radno stanje.

Postupak:
1. Pritisnuti dugme „**STOP**“ dok se robotska kosačica kreće ili je već zaustavljena.
2. Kada se pritisne dugme „**STOP**“, robotska kosačica se zaustavlja i poklopac se otvara, što omogućava pristup drugim komandama robota.

4.4.2 Bezbedno isključivanje - sigurnosni ključ

Sigurnosni ključ, putem izvlačenja, omogućava bezbedno isključivanje robotske kosačice.



OBAVEZA:
Uvek izvući sigurnosni ključ pre bilo kakvog čišćenja, transporta i održavanja.

Postupak:
1. Pritisnuti dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristupanje komandnoj konzoli.
2. Pritisnuti prekidač za isključivanje na nekoliko sekundi i pričekati da se isključi LED indikator istog dugmeta.
3. Tek nakon isključivanja LED indikatora izvaditi sigurnosni ključ kako bi se robotska kosačica isključila u bezbednim uslovima. Čuvati sigurnosni ključ na bezbednom mestu.
4. Nakon obavljanja operacija održavanja, umetnuti sigurnosni ključ kako bi robotska kosačica mogla da se uključi.

4.4.3 Uključivanje i isključivanje - dugme on/ off

Dugme „**ON/OFF**“ omogućava ručno uključivanje i isključivanje robotske kosačice.

Postupak:
1. Pritisnuti dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristupanje komandnoj konzoli.
2. Pritisnuti dugme **"ON/OFF**" na 5 sekundi kako bi se robotska kosačica uključila ili isključila.

NAPOMENA: Za uključivanje robotske kosačice, mora se umetnuti sigurnosni ključ.

NAPOMENA: U slučaju aktiviranih alarma, dupli pritisak na dugme "**ON/OFF**" resetuje alarme.

4.4.4 Izbor planiranog jedan radni ciklus / forsirani povratak na početno mesto - dugme za izbor režim

Robotska kosačica se ponaša u skladu sa mogućim izborima opisanim u nastavku.

IZBORI NA TASTATURI I RAD ROBOTA

POJEDINAČNI RADNI CIKLUS

Robotska kosačica obavlja jedan forsirani radni ciklus i vraća se na početno mesto.
Robotska kosačica ostaje u bazi do ručne intervencije korisnika.



VRAĆANJE NA POČETNO MESTO

Robotska kosačica se vraća na početno mesto.
Robotska kosačica ostaje u bazi do ručne intervencije korisnika.



Postupak:
1. Pritisnuti dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristupanje komandnoj konzoli.
2. Pritisnuti dugme "**IZBOR REŽIMA**" sve dok ikone koje se odnose na funkcije koje je potrebno aktivirati ne počnu da trepere. Ikone koje se odnose na izabrane funkcije trepere.
3. Pritisnuti dugme "**POTVRDI**". Ikone koje se odnose na izabrane funkcije svetle neprestanim svetlom za potvrđivanje radnje.

4. Zatvoriti poklopac.
5. Robotska kosačica će početi da radi u skladu sa podešenim režimom.

NAPOMENA: Ako se nakon pritiska na dugme "**POTVRDI**", pritisne dugme "**IZBOR REŽIMA**", ikone koje se odnose na izabrane funkcije ponovo počinju da trepere, zahtevajući potvrdu upravo izabrane funkcije. Pritisnuti dugme "**POTVRDI**". Ikone ponovo svetle neprestanim svetlom.



PAŽNJA:
Ako je poklopac otvoren, kako tokom rada tako i kada je robot naa početnom mestu, ikone koje se odnose na izabrane funkcije trepere, da bi označile da je neophodno potvrditi operaciju pre zatvaranja poklopca. Ako se poklopac ponovo zatvori bez pritiska na dugme „POTVRDI“, robot neće izvršiti nikakve operacije do nove komande korisnika.

NAPOMENA: Ako je baterija robota prazna, ikona baterije treperi crvenim svetlom da bi označila da se izabrana radnja ne može izvršiti.

NAPOMENA: Robotska kosačica se pokreće tek nakon zatvaranja poklopca.

4.4.5 Prikazivanje statusa Bluetooth®-A - Dugme Bluetooth®

Robotska kosačica automatski upravlja Bluetooth® vezom sa spoljnim mobilnim uređajima. Bluetooth® veza je dostupna u svakom trenutku kada je robotska kosačica uključena. Samo jedan mobilni uređaj može biti povezan na robotsku kosačicu istovremeno preko Bluetooth®-a. Robotska kosačica se automatski odjavljuje sa uređaja kada zatvorite aplikaciju. Dugme „**BLUETOOTH**®“ koristi samo centar za podršku za dijagnostičke aktivnosti.

NAPOMENA: Za povezivanje uređaja sa robotskom kosačicom preko Bluetooth-a®, vidi Par. 3.5.3 “Uparivanje”.

4.4.6 Prikazivanje statusa alarma - ikona alarma

Svetleća ikona "**ALARM**" ukazuje na kvar.

Postupak:
1. Pritisnuti dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristupanje komandnoj konzoli.
2. Proveriti status alarma pomoću ikone crvenog svetla, koja može da svetli neprestanim svetlom ili da treperi.
3. Nako rešavanja problema isključiti robotsku kosačicu pomoću tastera „**ON/OFF“** (E), sačekati nekoliko sekundi, a zatim ponovo uključiti robotsku kosačicu pomoću tastera „**ON/OFF“** (E). Ako problem nastavi da postoji, obratiti se servisnom centru.

NAPOMENA: Detaljne informacije o kvarovima mogu da se prikažu putem aplikacije.

NAPOMENA: Neke vrste grešaka mogu se resetovati daljinski putem aplikacije.

NAPOMENA: Neke vrste grešaka se ne mogu resetovati daljinski, već se moraju resetovati pomoću tastature robotske kosačice, u skladu sa evropskim bezbednosnim standardom EN-50636.

4.5 PUNJENJE BATERIJE

NAPOMENA: Punjenje baterije mora se vršiti isključivo pomoću punjača baterije (Sl. 4.A). Drugi načini punjenja mogu trajno oštetiti bateriju.

NAPOMENA: Preporučena temperatura punjenja je 4-40 °C.

4.5.1 Prikazivanje napunjenosti baterije- ikona baterije

Svetleća ikona "**BATERIJA**" omogućava prikaz statusa napunjenosti baterije.

Postupak:

1. Pritisnuti dugme "**STOP**" za otvaranje poklopca i pristupanje komandnoj konzoli.
2. Proveriti status napunjenosti baterije pomoću svetleće ikone:
   - Plava ikona: baterija je puna (nivo napunjenosti > 40%).
   - Crvena ikona: baterija je pri kraju (nivo napunjenosti 15-40%).
   - Trepereća crvena ikona: baterija je prazna (nivo napunjenosti < 15%).
3. Ako se robotska kosačica puni, ikona lampice (Sl. 3.O) treperi plavim svetlom.

NAPOMENA: ako ikona baterije (Sl. 3.O) brzo treperi crvenom bojom kada se pritisne komanda, radnja se ne može izvršiti i baterija će morati da se puni ručno (Vidi Par. 4.5.3).

4.5.2 Punjenje baterija unutar mašine

Postupak „**PUNJENJE BATERIJE**" omogućava da ručno punite robotsku kosilicu:

1. Postavite robotsku kosilicu blizu utičnice.
2. Pritisnuti dugme „**STOP**" (Sl. 2.D) za otvaranje poklopca (Sl. 3. A) i pristup komandnoj konzoli (Sl. 3.B).
3. Izvadite ključ (Sl 3.C).
4. Priključite priloženi punjač na utičnicu za punjenje (Sl. 4.A) koristeći odgovarajući bajonetski priključak odgovarajućeg konektora (Sl. 9.A).
5. Priključite punjač na mrežnu utičnicu umetanjem odgovarajućeg utikača (Sl. 9.B).
6. Svetleća ikona „**BATERIJA**" (Sl. 3.O) treperi u plavoj boji i robotska kosačica se puni.
7. Zatvoriti poklopac (Sl. 3.A).
8. Ostavite robotsku kosilicu da se puni dok se baterije potpuno ne napune.
9. Kada se potpuno napuni, isključite punjač iz utičnice za punjenje.
   - Okrenite prsten konektora u smeru suprotnom od kazaljke na satu (Sl. 9.C);
   - Izvucite konektor (Sl. 9.D).

Tokom punjenja, LED indikatorske diode baterije (Sl. 13.O) progresivno trepere. Kada se dostigne svaki pojedinačni prag punjenja, odnosno led svetlo fiksno se pali, a ostala led svetla i dalje trepere.

NAPOMENA: Punjenje baterija pre odlaganja tokom zime mora da se izvrši kao što je navedeno u Par.6.2.

4.5.3 Punjenje baterija izvan mašine u bezbednim uslovima

Baterija se može puniti nezavisno koristeći isti punjač koji se koristi za punjenje mašine:

1. Izvadite bateriju iz mašine (Sl. 11.E);
2. Postavite bateriju na suvo, bezbedno i stabilno mesto.
3. Uklonite gumenu zaštitnu kapicu sa konektora.
4. Priključite punjač na mrežnu utičnicu umetanjem odgovarajućeg utikača.
5. Priključite isporučene punjače na port za punjenje baterije, koristeći odgovarajući bajonet da biste osigurali odgovarajući konektor. Pogledajte uputstvo za upotrebu baterije.

NAPOMENA: Tokom punjenja, sve funkcije mašine su onesposobljene.



UPOZORENJE:
Ne punite samo jednu bateriju unutar mašine.

NAPOMENA: Baterije robotske kosilice su delovi koji mogu da se pokvarei kapacitet punjenja se vremenom smanjuje, smanjujući autonomiju rada robotske kosilice bez ugrožavanja.

4.6 UMETANJE I VAĐENJE BATERIJA IZ MAŠINE

UPOZORENJE:
Isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima (vidi Par. 2.8).

4.6.1 Umetanje baterije

1. Otvorite poklopac baterija (Sl. 10). Mašina se automatski isključuje kada se otvori poklopac baterija.
2. Umetnite bateriju u odeljak za bateriju (Sl. 11.A).
3. Povežite konektor na mašini tako što ćete ga pritisnuti do kraja (Sl. 11.B).
4. Zatvorite poklopac baterija (Sl. 10).
5. Da biste radili, ponovo pokrenite mašinu.

4.6.2 Vađenje baterija

1. Otvorite poklopac baterija (Sl. 10).
2. Okrenite prsten konektora u smeru suprotnom od kazaljke na satu (Sl. 11.C).
3. Izvucite konektor (Sl. 11.D).
4. Izvadite bateriju iz odeljka za bateriju (Sl. 11.E).
5. Zatvorite poklopac baterija (Sl. 10).

4.7 PODEŠAVANJE VISINE KOŠENJA

Procedura „**PODEŠAVANJE VISINE KOŠENJA**“ opisuje kako da podesite visinu reznih noževa.
Za podešavanje visine košenja, pratiti vođenu proceduru u APLIKACIJI.

UPOZORENJE:
Ne dodirivati reznu glavu tokom podešavanje visine košenja.

UPOZORENJE:
Da bi se garantovalo ispravno funkcionisanje sistema za podešavanje visine noža, uveriti se da se u blizini noževa i zaštitne duvaljke motora noževa ne nakupljaju ostaci trave ili prljavštine.

4.8 MODUL KAMERE, MODUL KAMERE, MODUL LIDAR SENZORA I ULTRAZVUČNI MODUL

Koristeći modul kamere (Sl. 22.A),modul lidar senzora i ultrazvučni modul (vidi Par. 2.2) robotska kosačica je u stanju da prepozna prepreke unutar radnog područja i prepozna ivicu područja košenja, kako bi se izbegle sve prepreke prisutne u radnom području i poboljšale performanse navigacije (Sl. 22).

Postupak:
1. Pratite vođenu proceduru u aplikaciji „Stiga.GO“ da biste podesili radne parametre modula kamere, lidar modula, ultrazvučnog modula i aktivirali dodatne funkcije.

NAPOMENA: Radi zaštite privatnosti, slike i video snimci koje snima modul kamere tokom rada obrađuju se u realnom vremenu od strane robotske kosilice i ne čuvaju se u internoj memoriji robotske kosačice.

NAPOMENA: Performanse prepoznavanja prepreka i ivica radnog područja zavise od mnogih faktora: oblika i veličine objekta, uslova osvetljenja, čistoće i habanja sočiva, vrste trave, vremenskih uslova itd.

NAPOMENA: Ako je trava previsoka, modul kamere može protumačiti vegetaciju kao prepreku. Ako robotska kosačica nastavi da se zaustavlja ili menja smer zbog visoke trave, potrebno je smanjiti visinu trave koristeći tradicionalnu kosačicu.

NAPOMENA: Uvek održavajte sočivo modula kamere čistim kako biste osigurali precizan rad sistema za video nadzor.



UPOZORENJE:
Modul kamere možda neće moći da detektuje objekte ako su potpuno okruženi ili prekriveni vegetacijom, na primer u visokoj, gustoj travi.



UPOZORENJE:
Ne gledajte direktno u LED lampicu modula kamere kako biste izbegli oštećenje vida.

4.9 RAD SATELITSKE REFERENTNE STANICE - INDIKATORSKA LAMPICA STATUSA (AKO POSTOJI)

Satelitska referentna stanica je opremljena signalnom lampicom (R) u donjem delu (Sl. 21), koja svetli na sledeći način:

- Signaaalna lampica isključena: Referentna stanica je isključena ili je lampica isključena putem APLIKACIJE.
- Lampica treperi u zelenoj boji: satelitsko skeniranje je u toku, sačekajte nekoliko minuta da Stanica bude spremna. U ovoj fazi nije moguće registrovati virtuelnu granicu ili pokrenuti robotsku kosačicu za rad. Ako lampica nastavi da treperi duže vreme (preko 30 minuta), Stanica nije pravilno montirana. Ponovo montirajte Stanicu prateći uputstva opisana u Par. 3.4.2.
- Signalna lampica fiksno svetli u zelenoj boji: Referentna stanica je spremna za upotrebu. Moguće je registrovati virtuelnu granicu ili pokrenuti robotsku kosačicu za rad.
- Signalna lampica treperi u žutoj boji: Referentna stanica nije povezana na mobilnu mrežu. Nije moguće registrovati virtuelnu granicu ili pokrenuti robotsku kosačicu za rad. Uveriti se da je završena faza povezivanja proizvoda preko APLIKACIJE (vidi Par. 3.5). Ako problem i dalje postoji, ponovo pokrenuti Referentnu stanicu (isključiti je iz napajanja i ponovo je uključiti nakon 30 sekundi).

Ako problem i dalje postoji, kontaktirati Centar za podršku.

- Signalna lampica treperi u crvenoj boji: postoji greška u eferentnoj stanici. Kontaktirati Centar za podršku.

5. ODRŽAVANJE



UPOZORENJE:
Koristiti samo originalne rezervne delove.



UPOZORENJE:
Ne modifikovati, ne menjati, zaobilaziti i ne uklanjati montirane sigurnosne uređaje.



UPOZORENJE:
Opasnost od posekotina na rukama i nogama.
Koristite zaštitne rukavice i obuću da biste izbegli nezgode.



UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Koristiti zaštitne naočare kako bi se izbegla opasnost od dospevanja prašine u oči.



PAŽNJA:
Prekomerna upotreba vode može dovesti do prodiranja i oštetiti električne komponente.



ZABRANA:
Ne koristiti vodene mlazove pod pritiskom.

ZABRANA:
Da ne bi došlo do nepovratnog oštećenja električnih i elektronskih komponenti, ne uranjati robotsku kosačicu, delimično ili potpuno, u vodu.

ZABRANA:
Ne prati unutrašnje delove robotske kosačice da ne bi došlo do oštećenja električnih i elektronskih komponenti.

ZABRANA:
Ne koristiti rastvarače ili benzin da ne bi došlo do oštećenja obojenih površina i plastičnih komponenti.

ZABRANA:
Za čišćenje sočiva modula kamere i senzora uopšte, koristite samo meku, blago vlažnu krpu. Nemojte koristiti četke, strugače, abrazivne sunđere ili hemijske rastvarače.

5.1 PLANIRANO ODRŽAVANJE

Za bolje performanse i duži vek trajanja, obavezno čistiti proizvod redovno i menjati istrošene delove.
Radnje vršiti učestalošću koja je navedena u tabeli.

UČESTALOST	KOMPONENTA	VRSTA RADNJE	REFERENCIJA
Pre svake upotrebe i najmanje svakih 8 sati rada	Nož	Očistiti i proveriti efikasnost reznog uređaja.	Vidi Par. 5.3
		Ako je nož reznog uređaja savijen od udarca ili ako je istrošen, zameniti ga.	Obratiti se ovlašćenom centru za podršku
	Kontakti za punjenje	Očistiti i ukloniti oksidacije, ako postoje.	Vidi Par. 5.3
	Modul kamere i senzora	Očistite sočivo	Vidi Par. 5.3
Mesečno ili nakon svakih 100 sati košenja	Robotska kosačica	Izvršiti čišćenje.	Vidi Par. 5.3
	Kablovi za napajanje	Proveriti da li ima ishabanih ili istrošenih delova i, ako je potrebno, zameniti ih.	Obratiti se ovlašćenom centru za podršku
Na kraju sezone košenja ili svakih šest meseci ako se robotska kosačica ne koristi	Baterije	Napuniti baterije pre odlaganja.	Vidi Par. 5.4

Za održavanje robotske kosilice u dobrom radnom stanju potrebno je godišnje izvršiti održavanje u ovlašćenom servisu.
Odsečak uključuje niz provera uključujući:
- unutrašnje i spoljašnje čišćenje robotske kosačice;
- opšta provera stanja robotske kosačice;
- zamena pohabanih delova;
- provera statusa baterija;
- provera zateznog momenta;
- provera i eventualna zamena udarnih i podiznih mehanizama i njihovih zaštitnih duvaljki;
- provera i, ako je potrebno, zamena zaštitnog gumene duvaljke motora noža radi održavanja zaštitnih specifikacija protiv prodiranja vode;
- zamena zaptivača poklopca baterije kako bi se održale specifikacije zaštite od prodora vode.

NAPOMENA: svi kvarovi zbog neizvršavanja godišnjeg održavanja neće biti priznati pod garancijom.

5.2 ODRŽAVANJE REZNE GLAVE

UPOZORENJE:
Nemojte dodirivati reznu glavu sve dok ne izvadite ključ za paljenje i dok se rezna glava potpuno ne zaustavi. Za vreme vršenja operacija na reznoj glavi, pazite jer rezna glava može biti u pokretu iako je izvađen ključ (za modele sa baterijom).

PAŽNJA:
Sve operacije koje se tiču rezne glave (skidanje, oštrenje, uravnotežavanje, popravka, montiranje i/ili zamena) su teški poslovi, koji zahtevaju određenu stručnost kao i upotrebu odgovarajućeg alata; iz sigurnosnih razloga, potrebno je da se one uvek vrše u specijalizovanim servisima.

PAŽNJA:
Oštećene, iskrivljene ili istrošene rezne glave uvek treba da zamenite i to zajedno s njihovim šrafovima kako bi se održala njihova uravnoteženost.

VAŽNO *Uvek koristite originalne rezne uređaje, sa kodom naznačenim u tabeli „Tehnički podaci“ ili u poglavlju „Dodatna oprema“.*

5.3 ČIŠĆENJE

5.3.1 Čišćenje proizvoda

UPOZORENJE:
Opasnost od posekotina na rukama i nogama.
Koristite zaštitne rukavice i obuću da biste izbegli nezgode.

UPOZORENJE:
Opasnost od dospevanja prašine u oči.
Koristiti zaštitne naočare kako bi se izbegla opasnost od dospevanja prašine u oči.

• Zahtevi i obaveze:

- Sunđer
- Neutralni sapun
- Četka
- Voda
- Suva krpa
- Rukavice
- Naočare



OBAVEZA NOŠENJA RUKAVICA:
Koristiti zaštitne rukavice kako bi se izbegla opasnost od posekotina na rukama.



OBAVEZA NOŠENJA NAOČARA:
Koristiti zaštitne naočare kako bi se izbegla opasnost od dospevanja prašine u oči.

• Opšta uputstva:

Svaki put nakon upotrebe očistite mašinu prema sledećim uputstvima: (Sl. 12)

- Ne koristite mlazove vode i izbegavajte kvašenje baterija i električnih delova.
- Uklonite ostatke trave i blata koji su se nakupili unutar šasije.
- Uvek proverite da otvori za vazduh nisu zapušeni ostacima trave.

- Ne upotrebljavajte jake tečnosti za čišćenje šasije.
- Da bi se umanjio rizik od požara, uklonite ostatke trave, lišća ili preterane masnoće s mašine.
- Podignite poklopac motora i očistite komprimovanim vazduhom eventualne ostatke prljavštine ili trave koji su se nakupili iznad baterija.

• Postupak:

1. Pritisnuti dugme „**STOP**" za bezbedno zaustavljanje robotske kosačice i otvoriti zaštitni poklopac.
2. Isključite se iz električne mreže.
3. Isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima (vidi Par. 2.8).
4. Očistiti sve spoljašnje površine robotske kosačice sunđerom navlaženim toplom vodom i neutralnim sapunom.
5. Očistite sočivo modula kamere, lidara i ultrazvučnih senzora mekom krpom, vodeći računa da ne ogrebete staklenu površinu.



PAŽNJA:
Prekomerna upotreba vode može dovesti do prodiranja i oštetiti električne komponente.



PAŽNJA:
Ne modifikovati, ne menjati, zaobilaziti i ne uklanjati montirane sigurnosne uređaje.



ZABRANA:
Ne koristiti vodene mlazove pod pritiskom.



ZABRANA:
Da ne bi došlo do nepovratnog oštećenja električnih i elektronskih komponenti, ne uranjati robotsku kosačicu, delimično ili potpuno, u vodu.



ZABRANA:
Ne prati unutrašnje delove robotske kosačice da ne bi došlo do oštećenja električnih i elektronskih komponenti.



ZABRANA:
Ne koristiti rastvarače ili benzin da ne bi došlo do oštećenja obojenih površina i plastičnih komponenti.



ZABRANA:
Za čišćenje sočiva modula kamere, lidara i ultrazvučnih senzora, ni pod kojim uslovima nemojte koristiti četke, strugače, abrazivne sunđere ili hemijske rastvarače, kako ne biste ogrebali ili oštetili staklenu površinu.

6. Ukloniti blato i prljavštinu sa pogonskih točkova.
7. Očistiti donju stranu robotske kosačice (područje reznog noža, prednje i zadnje točkove). Koristiti odgovarajuću četku za uklanjanje naslaga i/ili ostataka koji mogu ometati pravilno funkcionisanje robotske kosačice. Završiti čišćenje navlaženim sunđerom.
8. Očistiti konektor za punjenje baterije.

5.4 ZIMSKO ODRŽAVANJE I SKLADIŠTENJE BATERIJE

Postupak:

1. Očistiti robotsku kosačicu (Vidi Par. 5.3).
2. Držite robotsku kosačicu horizontalno, na suvom mestu zaštićenom od mraza, vodeći računa da je isključena i da je sigurnosni ključ izvađen iz robotske kosačice.
3. Isključite satelitsku referentnu stanicu (ako postoji) iz električne mreže.

NAPOMENA: Ako tokom zime želite da uklonite satelitsku referentnu stanicu sa mesta postavljanja, morate da se pobrinete da njihova lokacija ostane potpuno ista prilikom ponovnog postavljanja. Ako je instalirana satelitska referentna stanica i premeštena, potrebno je reprogramirati virtuelne granice, rute prenosa i područja izbegavanja putem aplikacije.

5.5 ZAMENA BATERIJA

Trajanje baterija zavisi od dužine sezone košenja i broja sati korišćenja robotske kosačice dnevno. Duga sezona košenja ili mnogo sati korišćenja zahtevaće češću zamenu baterija.
Zamena baterija je isključiva odgovornost TEHNIČKOG OSOBLJA kompanije STIGA.
Ako je potrebno zameniti bateriju, kontaktirati centar za podršku ili prodavca.

NAPOMENA: Baterije robotske kosilice su delovi koji mogu da se pokvarei kapacitet punjenja se vremenom smanjuje, smanjujući autonomiju rada robotske kosilice bez ugrožavanja.

6. TRANSPORT, SKLADIŠTENJE I ODLAGANJE

6.1 TRANSPORT



OBAVEZA:
Robotska kosačica mora biti bezbedno isključena pre podizanja ili prenošenja.



PAŽNJA:
Proveriti da na travnjaku nema igračaka, alata, grana, odeće ili drugih predmeta koji bi mogli da oštete uređaj.

NAPOMENA: Predlažemo upotrebu originalnog pakovanja za transport na velike udaljenosti.

Postupak:
Kad ručno pomerate mašinu potrebno je:
1. Isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima (Vidi Par. 2.8).
2. Očistiti robotsku kosačicu (Vidi Par. 5.3.1).
3. Stavite sklop reznih glava u najviši položaj.
4. Ugasite mašinu i izvadite ključ za paljenje.
5. Uverite se da ste na ravnom terenu.
6. Isključite vuču, pogledajte odeljak 2.9 (Sl. 1.L).
7. Da biste pomerali mašinu, koristite zadnje ručke za pričvršćivanje (Sl. 14).



UPOZORENJE:
Ne koristite ove tačke za podizanje mašine.

Kad mašinu prevozite na prevoznom sredstvu ili prikolici, potrebno je:
1. koristiti pristupne rampe odgovarajuće širine, dužine i čvrstoće za težinu i dimenzije.
2. Podignite rezni disk na maksimalnu visinu košenja pomoću aplikacije;
3. Kada se napuni, isključite mašinu izvlačenjem ključa.
4. Pričvrstite mašinu za vozilo pomoću dve kuke na prednjoj i dve kuke na zadnjoj strani (Sl. 13). Ne pričvršćujte mašinu za elemente koji se mogu oštetiti.

SIGURNOSNO UPUTSTVO
Ako smatrate da niste u stanju da izvršite pomeranje ili transport u sigurnosnim uslovima, obratite se servisnom centru.

6.2 SKLADIŠTENJE

Robotska kosačica se mora čuvati u horizontalnom položaju, kada je sigurnosni ključ izvađen, na suvom mestu dalje od mraza nakon čišćenja i punjenja baterije tokom zime. Tokom dugih perioda neaktivnosti, isključiti satelitsku referentnu stanicu (ako postoji) sa električne mreže.

Kad mašinu treba da odložite na duže od 30 dana:
- ostaviti kosačicu da se ohladi.
- izvadite baterije i čuvajte ih na hladnom i suvom mestu.
- temeljno očistite mašinu.
- proverite da mašina nije oštećena.

Ako je potrebno, kontaktirajte ovlašćeni servisni centar.

U trenutku puštanja mašine u rad:
- Pripremite mašinu kako je navedeno u Poglavlju 4.2.

6.3 ODLAGANJE

Postupak:
1. Odložiti pakovanje proizvoda na održiv način u odgovarajuće kontejnere za sakupljanje ili u posebnim ovlašćenim centrima za sakupljanje.
2. Odložiti robotsku kosačicu u skladu sa zahtevima lokalnog zakonodavstva.
3. Kontaktirati specifična postrojenja za reciklažu i odlaganje jer je robotska kosačica klasifikovana kao WEEE (otpadna električna i elektronska oprema).
4. Stare ili korišćene baterije odložite na održiv način u kontejnere za sakupljanje ili u odgovarajuće ovlašćene sabirne centre.

7. REŠAVANJE PROBLEMA

UPOZORENJE:
Zaustaviti robotsku kosačicu i vratiti je u bezbedne uslove (Vidi Par. 2.8).

Ispod je spisak svih glavnih nepravilnosti koje bi mogle nastati tokom rada.

NAPOMENA: Dodatni saveti i postupci za rešavanje problema dostupni su u aplikaciji Stigo.GO.

PROBLEM	UZROCI	REŠENJA
Anomalne vibracije. Robotska kosačica emituje buku.	Rezna glava oštećena.	Zameniti oštećene komponente (Vidi Par. 5.1).
	Rezna glava blokirana ostacima (trake, užad, plastični fragmenti itd.).	Isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima (Vidi Par. 2.8). Odblokirati reznu glavu.
	Robotska kosačica se uključila u prisustvu neočekivanih prepreka (pale grane, zaboravljeni predmeti itd.).	Isključiti robotsku kosačicu u bezbednim uslovima (Vidi Par. 2.8). Ukloniti prepreke i ponovo pokrenuti robotsku kosačicu.
	Elektromotor je u kvaru.	Zameniti motor, obratiti se servisnom centru.
	Trava previsoka.	Povećati visinu košenja (Vidi Par. 4.7).
Ikona Upozorenja svetli na tastaturi.	Označava stanje anomalije/kvara.	Konsultujte aplikaciju za više informacija.

PROBLEM	UZROCI	REŠENJA
Robotska kosačica se privremeno zaustavlja u radnom području.	Signal Slab GPS	Ako problem nastavi da postoji, obratiti se servisnom centru.
Radno područje se ne kosi u potpunosti.	Na reznoj glavi ima inkrustacija i/ili ostataka.	Isključiti robot u bezbednim uslovima (Vidi Par. 2.8). Očistiti reznu glavu.
	Radno područje je preveliko za kapacitet robotske kosačice.	Smanjiti radno područje (Vidi Tehnički podaci Pogl. 8).
	Baterije su pri kraju njihovog veka trajanja.	Zameniti baterije originalnim rezervnim delovima (Vidi Par. 5.5).
	Baterije se ne pune do kraja.	Očistiti i ukloniti oksidaciju sa kontaktnih tačaka (Vidi Par. 5.3). Napuniti baterije.

8. TEHNIČKI PODACI

SPECIFIKACIJE	model SRHB01 (vidi nalepnicu na proizvodu)	
Dimenzije (Š x V x D) [mm]	1012 x 725 x 1442 robot bez reznog diska	
	1012 x 725 x 2300 robot sa reznim diskom	
Težina robotske kosačice [kg]	330 (uzimajući u obzir 6 baterija i rezni disk)	
Visina košenja (min-maks) [mm]	20 - 95	
Brzina košenja [rpm]	3800	
Brzina kretanja [km/h]	5	
Maksimalan nagib	27%	
Maksimalan nagib duž perimetra	20%	
Vrsta sistema za košenje	3 rezna noža	
Nivo detektovane zvučne snage [dB (A)]	98.68	
Odstupanja u emisijama buke[dB (A)]	0.83	
Garantovani nivo zvučne snage[dB (A)]	100	
Šifra rezne glave	182004385/0	
IP klasifikacija robotske kosačice	IP64	
Radna temperatura ambijenta za robotsku kosačicu [°C]	0 ÷ 50	
Model baterije	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: ePower Pro Battery od 40 Ah Broj dela: 382033301/1 (279000004/ST1) Tipologija ćelije: 14S8P	
Punjač baterije Model: 18 A - EU Plug Broj dela:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Ulazno)	100-240 VAC
	V (Izlazno)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dve baterije)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Punjač baterije Model: 18 A - UK Plug Broj dela:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Ulazno)	100-240 VAC
	V (Izlazno)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dve baterije)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKACIJE	model SRHB01 (vidi nalepnicu na proizvodu)	
Punjač baterije Model: 30 A - EU Plug Broj dela:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Ulazno)	200-240 VAC
	V (Izlazno)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dve baterije)	h (@ V)	~ 3 (220)
Punjač baterije Model: 30 A - UK Plug Broj dela:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Ulazno)	200-240 VAC
	V (Izlazno)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maksimalno trajanje napunjenosti (jedna baterija)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maksimalno trajanje napunjenosti (dve baterije)	h (@ V)	~ 3 (220)
Povezivanje	BLUETOOTH®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKACIJE	Model SRHB01
Klasa snage RF moduli	Bluetooth LE Izlazna snaga - 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
Frekvencijski opseg - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvencijski opseg 2400 - 2483,5 MHz
Frekvencijski opseg - 2 G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvencijski opseg - 4 G	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).
Frekvencijski opseg - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvencijski interval 2412 - 2484 MHz Maksimalna vučna snaga < 20 dBm

Oznaka i logotip Bluetooth® su registrovani zaštitni znakovi u vlasništvu kompanije Bluetooth SIG, inc. i svaka upotreba takvih oznaka od strane STIGA podleže posedovanju licence.

9. DODATNI PRIBOR NA ZAHTEV

NAPOMENA: Sledeća dodatna oprema se ne može koristiti u autonomnoj vožnji. Mora se koristiti samo sa daljinskim upravljačem.

1	Prikolica	✓
2	Skupljač lišća i trave	✓
3	Fertilizator	✓
4	Plastični valjak	✓
5	Šifra sklopa električnog reznog uređaja (deck)	110CE I QF

10.GARANCIJA

10.1 POKRIĆE GARANCIJE

Garancija pokriva sve nedostatke kvaliteta materijala i fabričke greške koje u periodu važenja garancije utvrdi distributer kod koga ste mašinu kupili ili specijalizovani servis.
Garancija se odnosi se na popravku ili zamenu dela s greškom.
Preporučujemo da jednom godišnje ponesete mašinu u ovlašćeni servisni centar radi održavanja, asistencije i kontrole sigurnosnih uređaja.
Garancija se može primeniti samo ukoliko redovno održavate mašinu.

Garancija ne pokriva oštećenja koja nastanu u sledećim slučajevima:

- Ukoliko se niste dobro upoznali s dokumentacijom isporučenom s mašinom (Priručnici s uputstvima).
- Nepažnja, nemarnost.
- Spoljašni uzrok (munje, udarci, strana tela unutar mašine) ili nezgoda.
- Neodgovarajuća upotreba i montaža, odnosno upotreba ili montaža koju nije dozvolio proizvođač.
- Nedovoljno održavanje.
- Izmene mašine.
- Upotreba neoriginalnih rezervnih delova (delova koji se mogu prilagoditi).
- Upotrebe dodatne opreme koja nije isporučena ili odobrena od strane proizvođača (npr., rezne glave).

Garancija nadalje ne pokriva:

- Operacije održavanja (opisane u uputstvu za upotrebu).
- Normalno habanje i trošenje potrošnog materijala kao što su rezne glave i točkovi.
- Uobičajeno habanje.
- Pogoršanje estestskog izgleda mašine usled njene upotrebe.
- Nosače reznih glava.
- Oštećenja nastala usled montaže koja nije u skladu sa korisničkim priručnikom.
- Oštećenja koja su rezultat netačnog programiranja virtuelnih granica, putanja za prenos i oblasti koje treba izbegavati.
- Oštećenja izazvana prodiranjem vode usled upotrebe uređaja za pranje pod visokim pritiskom ili uranjanja u vodu, na primer kada se formiraju bare usled jake kiše.
- Oštećenja uzrokovana nepravilnim skladištenjem ili nepravilnim korišćenjem baterije.
- Oštećenja uzrokovana upotrebom neoriginalnih baterija.
- Svaki dodatni trošak koji proističe iz popravke koju pokriva garancija, kao što je na primer transport do korisnika, transport uređaja do preprodavca, iznajmljivanje opreme ili pozivanje spoljnih kompanija za sve radove na održavanju vrta tokom zaustavljanja uređaja mašine .

Korisnik je zaštićen državnim zakonima Zemlje u kojoj živi. Prava korisnika koja mu sleduju prema zakonu Zemlje u kojoj živi ni na koji način ne može ograničiti ova garancija.

11.REGISTROVANE OZNAKE I LICENCE

Oznaka i logotip Bluetooth® su registrovani zaštitni znakovi u vlasništvu kompanije Bluetooth SIG, inc. i svaka upotreba takvih oznaka od strane STIGA podleže licenci.

SV

VARNING!: LÄS IGENOM HELA BRUKSANVISNINGEN INNAN DU ANVÄNDER APPARATEN. Bevara för framtida bruk.

INNEHÅLLSFÖRTECKNING

1. SÄKERHETSNORMER....2
   - 1.1 Allmänna säkerhetsanvisningar för elverktyg....2
   - 1.2 Säkerhetsinformation....4
   - 1.3 Säkra arbetsmetoder....6
2. INTRODUKTION....7
   - 2.1 Allmän introduktion....7
   - 2.2 Produktbeskrivning....8
   - 2.3 Maskinkomponenter....8
   - 2.4 Uppackning....9
   - 2.5 Montering av tillbehör....9
   - 2.6 Montering av frontalt tillbehör....9
   - 2.7 Symboler och skyltar (fig. 13)....9
   - 2.8 Stoppa och stänga av robotgräsklipparen på ett säkert sätt....11
   - 2.9 Spak för koppling/urkoppling av traktionen....11
3. INSTALLATION....12
   - 3.1 Kontroll av installationskraven....12
   - 3.2 Kriterier för avgränsning av arbetsområden och förflyttningsvägar....13
   - 3.3 Installation av komponenter....15
   - 3.4 Installation av satellitreferensstationen (vid behov)....15
   - 3.5 Första aktivering av robotgräsklipparen....18
4. DRIFT....24
   - 4.1 Komponenter för idrifttagning....24
   - 4.2 Kontroll av säkerhetsanordningarna för att starta robotgräsklipparen på arbetsområdet....24
   - 4.3 Manuell funktion av robotgräsklipparen....24
   - 4.4 Beskrivning av reglagen som finns på robotgräsklipparen....25
   - 4.5 Batteriladdning....27
   - 4.6 Sätta i och ta bort batterierna från maskinen....29
   - 4.7 Reglering av klipphöjden....29
   - 4.8 Kameramodul, lidarsensormodul och ultraljudssensormodul....29
   - 4.9 Funktion av satellitreferensstationen - statusindikatorlampa (om tillgänglig)....30
5. UNDERHÅLL....30
   - 5.1 Programmerat underhåll....31
   - 5.2 Underhåll av skäraggregatet....32
   - 5.3 Rengöring....32
   - 5.4 Vinterunderhåll och lagring av batteriet....33
   - 5.5 Utbyte av batterier....34
6. TRANSPORT, LAGRING OCH BORTSKAFFANDE....34
   - 6.1 Transport....34
   - 6.2 Förvaring....35
   - 6.3 Bortskaffande....35
7. FELSÖKNING....35
8. TEKNISKA UPPGIFTER....36
9. TILLBEHÖR PÅ BESTÄLLNING....37
10. GARANTI....38
    - 10.1 Garantins täckning....38
11. VARUMÄRKEN OCH LICENSER....38

ANMÄRKNING: Anvisningarna i den här handboken gäller för den autonoma robotgräsklipparen. Om inget annat anges avser illustrationerna SRHB01-modellen.

1. SÄKERHETSNORMER



SKYLDIGHET:
Läs noga före användning och spara för framtida konsultation.

1.1 ALLMÄNNA SÄKERHETSANVISNINGAR FÖR ELVERKTYG

⚠ **Läs alla säkerhetsanvisningar, instruktioner, illustrationer och specifikationer som medföljer denna maskin.** *Bristande iakttagelse av anvisningarna som ges nedan kan leda till elchocker, brand och/eller svåra skador.*

Spara alla anvisningar och instruktioner för framtida bruk.

Termen "elverktyg" som nämns i anvisningarna gäller ditt eldrivna elverktyg (med kabel) eller batteridrivna elverktyg (utan kabel).

1) Säkerhet på arbetsplatsen

a) **Håll arbetsplatsen ren och väl belyst.** *Ostädade områden eller dåligt upplysta underlättar för olyckor.*
b) **Använd inte elverktygen i atmosfärer som är explosiva, t.ex. i närvaro av brandfarliga vätskor, gas eller damm.** *Elverktyg genererar gnistor som kan antända damm eller ångor.*
c) **Håll barn och andra åskådare borta när du använder elverktyget.** *Distraktioner kan leda till förlorad kontroll.*

2) Elektrisk säkerhet

a) **Stickkontakten till batteriladdarens kabel ska vara kompatibel med eluttaget. Ändra aldrig kontakten på något sätt. Använd inte adaptrar med batteriladdarens kabel försedd med jordning.** *Stickkontakter som inte modifierats och är lämpliga för uttaget reducerar risken för elchock.*
b) **Undvik att kroppen kommer i kontakt med ytor i krets eller som är jordade som t.ex. rör, kylare, kök, kylskåp.** *Risk för elstötar ökar om kroppen kommer i kontakt med kretsar eller jordade enheter.*
c) **Utsätt inte elverktyget för regn eller fukt.** *Vatten kan komma in i elverktygen vilket kan öka risken för elstötar.*
d) **Använd inte kabeln på fel sätt. Använd inte kabeln för att transportera elverktyget, dra det eller för att koppla ur det från uttaget. Håll kabeln på avstånd från värme, olja, vassa kanter eller delar i rörelse.** *En skadad eller trasslig sladd ökar risk för elstötar.*
e) **När du använder elverktyget utomhus ska du använda en förlängningssladd som är lämplig för utomhusbruk.** *Om du använder en förlängningssladd som är lämplig för utomhusbruk minskar risken för elektriska stötar.*
f) **Om det inte går att undvika att använda ett elverktyg i en våt miljö ska du använda ett uttag som är skyddat av en jordfelsbrytare (RCD).** *Användning av en RCD minskar risken för elektriska stötar.*

3) Personlig säkerhet

a) **Var uppmärksam, kontrollera det du håller på med och använd sunt förnuft när du använder elverktyget. Använd inte elverktyget när du är trött eller påverkad av droger, alkohol eller läkemedel.** *Ett ögonblicks ouppmärksamhet när du använder ett elverktyg kan orsaka allvarliga personskador.*
b) **Använd personlig skyddsutrustning (PPE). Bär alltid skyddsglasögon.** *Användning av personlig skyddsutrustning som ansiktsmasker mot damm, skyddsskor med halkskydd, skyddshjälmar eller hörselskydd, minskar personliga skador.*

c) **Undvik oavsiktlig start. Kontrollera att strömbrytaren är i läget "OFF" innan du kopplar in, tar tag i eller bär elverktyget.** *Om du bär elverktyget med fingret på strömbrytaren eller kopplar in det med strömbrytaren i läget "ON" leder till att olyckor lätt kan inträffa.*

d) **Ta ur alla nycklar eller verktyg för reglering innan du slår på elverktyget.** *En nyckel eller ett verktyg som kommer i kontakt med en roterande del på elverktyget kan orsaka allvarliga personskador.*

e) **Luta dig inte framåt. Stå alltid i stadig position och i rätt balans.** *Detta tillåter en bättre kontroll av elverktyget i oväntade situationer.*

f) **Bär lämpliga kläder. Bär inga vida kläder eller smycken. Håll håret och kläder borta från delar i rörelse.** *Vida kläder, smycken eller långt hår kan fastna i delarna i rörelse.*

g) **Om det finns anordningar som ska anslutas till anläggningar för insugning och uppsamling av damm, se till att de ansluts och används på lämpligt sätt.** *Användningen av dessa anordningar kan minska dammrelaterade risker.*

h) **Låt aldrig den förtrogenhet du fått genom att ofta använda elverktygen leda till att du blir för säker och inte följer elverktygets säkerhetsprinciper.** *En oaktsam åtgärd kan orsaka allvarliga skador på en bråkdels sekund.*

4) Användning och förvaring av den elektriska utrustningen

a) **Överbelasta inte elverktyget. Använd rätt elverktyg för den specifika tillämpningen.** *Rätt elverktyg gör jobbet bättre och säkrare i den hastighet som den är konstruerad för.*

b) **Använd inte elverktyget om brytaren inte kan starta eller stanna det.** *Ett elverktyg som inte kan manövreras med strömbrytaren är farligt och måste repareras.*

c) **Dra ut stickkontakten ur eluttaget och/eller ta ur batteriet ur elverktyget innan du gör några justeringar, byter tillbehör eller tar elverktyget i bruk igen.** *Dessa förebyggande säkerhetsåtgärder minskar risken för oavsiktlig start av elverktyget.*

d) **Förvara elverktyget när det inte används utom räckhåll för barn och låt den inte användas av personer som inte känner till elverktyget eller denna bruksanvisning.** *Elverktygen är farliga i oerfarnaanvändares händer.*

e) **Sköt underhållet av elverktyget och dess tillbehör. Kontrollera att de rörliga delarna är inriktade och fria i sina rörelser, att inga delar är trasiga och att det inte finns något annat som kan påverka elverktyget funktion. Om elverktyget går sönder ska den repareras innan den används.** *Många olyckor orsakas av dåligt underhåll av elverktyget.*

f) **Håll alla vassa delar rena och ordentligt slipade.** *Ett lämpligt underhållsarbete av klippaggregat med bladen ordentligt slipade gör att man inte lätt fastnar och den blir lättare att kontrollera.*

g) **Använd elverktyget och dess tillbehör enligt de medföljande instruktionerna och med tanke på arbetsförhållandena och typen av arbete som ska utföras.** *Användningen av ett elverktyg för andra åtgärder än de som förutses kan orsaka farliga situationer.*

h) **Håll greppen och ytor torra, rena och utan spår av olja och fett.** *Hala grepp och gripytor tillåter inte att hantera och kontrollera verktyget på säkert sätt i oförutsedda situationer.*

5) Användning och förvaring av det batteridrivna verktyget

a) **För att ladda batterier, använd endast batteriladdare som rekommenderas av tillverkaren.** *En batteriladdare som är lämplig för en typ av batteripaket kan skapa brandrisk , elchock, uppvärmning eller läckage av frätande vätska från batteriet, om den används på ett annat batteripaket.*

b) **Använd endast de specifika batterierna som förutses för ditt elverktyg.** *Användning av vilken annan batterienhet som helst kan skapa risk för kroppsskador och brand.*

c) **När batteripaketet inte används ska du hålla det borta från andra metallföremål, t.ex. gem, mynt, nycklar, spikar, skruvar eller andra små metallföremål som kan kortsluta kontakterna.** *En kortslutning mellan batterikontakterna kan medföra förbränning eller brand.*

d) **Ett batteri i dåligt skick kan orsaka att vätska läcker från batteriet. Undvik kontakt med vätskan. Vid en oavsiktlig kontakt, skölj med vatten. Vid kontakt med ögonen, kontakta en läkare.** *Vätskan* som läckt från batteriet kan orsaka irritationer på huden eller brännskador.

e) **Använd inte ett elverktyg eller ett batteri som skadats eller modifierats.** *Skadade eller modifierade batterier kan uppvisa oförutsägbart beteende, vilket kan leda till brand, explosion eller risk för skada.*
f) **Utsätt inte batteripaketet eller elverktyget för eld eller för hög temperatur.** *Exponering för eld eller temperatur över 130 °C kan orsaka explosion.*
g) **Följ alla laddningsinstruktioner och ladda inte batteriet eller elverktyget utanför det temperaturområde som anges i instruktionerna.** *Felaktig laddning eller laddning vid en temperatur utanför det angivna intervallet kan skada batteripaketet och öka risken för brand.*

6) Assistans

a) **Låt reparera elverktyget av kvalificerad personal och använd endast originalreservdelar.** *Detta gör så att säkerheten av den elektriska utrustningen bibehålls.*
b) **Utför inte reparationer på batteriet.** *Reparationsaktiviteter ska utföras av tillverkaren eller en specialiserad kundtjänst.*

1.2 SÄKERHETSINFORMATION

Under formgivning och konstruktion har man varit särskilt noga med aspekter som kan orsaka risker för hälsan och säkerheten för människor. Syftet med denna information är att sensibilisera användarna på att vara mycket uppmärksamma för att undvika all slags risk genom att undvika beteenden som inte respekterar föreskrifterna som anges.



FARA:
Innan du använder robotgräsklipparen är det nödvändigt att känna till all information som finns i detta dokument.



FARA:
Den här gräsklipparroboten är inte avsedd att användas av barn eller personer med en reducerad fysisk, sensorisk eller mental förmåga eller som inte har erfarenhet och nödvändiga kunskaper.



ELEKTRISK FARA:
Innan du utför ingrepp som inställningar eller underhållsarbete, koppla ifrån elströmmen och aktivera säkerhetsanordningen.



ELEKTRISK FARA:
Använd inte robotgräsklipparen med en skadad transformator strömkabel.
En skadad kabel kan komma i kontakt med spänningssatta delar. Kabeln ska bytas ut av tillverkaren eller dess serviceverkstad eller en person med lämpliga kvalifikationer för att förhindra alla risker.



ELEKTRISK FARA:
Använd endast batteriladdaren och mataren som levereras av tillverkaren.
Användning av en olämplig laddare och strömförsörjning kan orsaka elektriska stötar och/eller överhettning.



OBS:
Om det läcker ut vätska ur batteriet, ska de gällande komponenterna tvättas med vatten/neutraliserande medel.
Undvik direktkontakt med batterivätskan.
Vid kontakt med ögonen, vänd dig till en läkare.



OBS:
Se till att det inte finns några människor, särskilt barn eller husdjur i närheten när robotgräsklipparen är igång. Annars programmerar du robotgräsklipparens aktivitet under de timmar då det inte finns människor i detta område.



OBS:
Arbetsområdet och i allmänhet de områden där robotgräsklipparen kan navigera måste avgränsas av en fysisk barriär som inte kan överskridas.



OBS:
Det arbetsområde eller de vägar som maskinen använder för sin förflyttning ska vara inställda så att de inte omfattar offentliga områden för att undvika skador på personer, egendom eller olyckor med fordon.



OBS:
Av säkerhetsskäl får satellitreferensstationen aldrig flyttas efter det att de virtuella gränserna, förflyttningsvägarna och de områden som ska undvikas har programmerats. Robotgräsklipparen kan röra sig utanför det programmerade arbetsområdet. Om referensstationen flyttas krävs en omprogrammering.



OBS:
Rör inte klippaggregatet när du justerar klipphöjden.



OBS:
För din säkerhet och för att undvika skador på personer, djur eller egendom måste operatören först känna till det område där robotgräsklipparen styrs manuellt (t.ex. under installationen). När du kör roboten ska du gå försiktigt för att undvika fall.



OBS:
Använd endast originalreservdelar.



OBS:
Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.



VARNING:
Kontrollera att det inte finns några leksaker, verktyg, grenar, kläder eller andra föremål på gräsmattan som kan skada utrustningen.



FÖRBUD:
Sätt dig inte på gräsklipparroboten.



FÖRBUD:
Lyft aldrig gräsklipparroboten för att inspektera klippbladet eller transportera den när den är igång. För aldrig in händer och fötter under apparaten.



FÖRBUD:
Använd inte robotgräsklipparen när en sprinkler är igång.



FÖRBUD:
Tvätta inte gräsklipparroboten med en högtryckstvätt och sänk inte ner den i vatten, helt eller delvis.



FÖRBUD:
Använd inte robotgräsklipparen om den inte är helt intakt i alla sina delar. Vid skador, byt ut de berörda delarna.



FÖRBUD:
Det är absolut förbjudet att använda och ladda gräsklipparroboten i explosiva och brandfarliga miljöer.



SKYLDIGHET:
Kontrollera gräsklipparroboten visuellt regelbundet för att försäkra dig om att bladen och klippaggregatet inte är slitet eller skadat. Se till att gräsklipparroboten är i gott funktionsskick.



SKYLDIGHET:
Läs hela handboken noga, särskilt informationen som säkerhet och försäkra dig om att du har förstått den helt. Följ noggrant bruks-, underhålls- och reparationsanvisningarna.



SKYLDIGHET:
Operatörer som utför underhåll och reparationer måste känna till dess specifika egenskaper och säkerhetsstandarderna.



SKYLDIGHET ATT BÄRA SKYDDSHANDSKAR:
Använd personlig skyddsutrustning som förutses av tillverkaren, använd skyddshandskar särskilt vid ingrepp på klippaggregatet.

1.3 SÄKRA ARBETSMETODER

Utbildning



Det är strängt förbjudet att använda maskinen utan monterat fronttillbehör.

a. Läs instruktionerna noggrant, lär känna kommandona och maskinens korrekta användning.
b. Låt aldrig barn, personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental förmåga, eller utan erfarenhet och kännedom, eller personer som inte känner till dessa instruktioner använda maskinen. Lokala regler kan begränsa operatörens ålder.
c. Operatören eller användaren ska hållas ansvarig för olyckor eller faror som berör tredje part eller tredje parts utrustning.

Förberedelse

a. Se till att det automatiska avgränssningsstaketet är korrekt programmerat enligt anvisningarna.
b. Kontrollera regelbundet området där maskinen används och ta bort stenar, pinnar, kablar och andra främmande föremål som kan hindra användningen.
c. Utför regelbundet en visuell inspektion av knivarna, knivbultarna och klippaggregatet för att kontrollera att de inte är slitna eller skadade. Byt ut slitna eller skadade knivar och bultar parvis för att bibehålla maskinens balans.
d. Varningsskyltar måste placeras runt maskinens arbetsområde, om den används i allmänna utrymmen eller i utrymmen som är öppna för allmänheten. Signalerna ska ha följande text: "Varning! Automatisk gräsklippare! Håll dig på avstånd från maskinen! Övervaka barn!"

1.3.1 Funktionssätt

Allmän information

a. Använd inte maskinen med trasiga skydd eller om säkerhetsanordningar inte är installerade, till exempel utan skydd.
b. Lägg inte händer eller fötter nära eller under de roterande delarna. Håll dig alltid borta från tömningsöppningen.
c. Rör inte vid maskinens rörliga delar innan de har stannat helt.
d. Använd alltid robusta skor och långbyxor när du använder maskinen.
e. Lyft eller transportera inte maskinen när elmotorn är igång.

f. Ta bort inaktiveringsenheten från enheten:
- Innan du tar bort ett hinder;
- Innan du kontrollerar, rengör eller utför arbeten på maskinen;
- Om maskinen träffas av ett främmande föremål, kontrollera om maskinen är skadad;
- Om maskinen börjar vibrera onormalt, kontrollera om den är skadad innan du startar om den.

g. Låt inte maskinen vara på utan uppsikt i närvaro av husdjur, barn eller andra personer i närheten.

Underhåll och förvaring

a. Dra åt alla muttrar, bultar och skruvar ordentligt för säker maskinanvändning.
b. Kontrollera robotgräsklipparen ofta med avseende på slitage eller försämring.
c. Av säkerhetsskäl är det nödvändigt att byta ut slitna eller skadade delar.
d. Se till att knivarna endast byts ut med lämpliga reservdelar.
e. Se till att batterierna laddas med rätt laddare som rekommenderas av tillverkaren. En felaktig användning kan leda till elektriska stötar, överhettning eller läckage av frätande vätska från batteriet.
f. Vid elektrolytläckage, tvätta med vatten/neutraliseringsmedel och kontakta läkare vid kontakt med ögonen etc.
g. Maskinunderhåll måste utföras i enlighet med tillverkarens instruktioner.

Kvarstående risker

- Även om produkten uppfyller alla säkerhetskrav kan det finnas ytterligare risker på grund av felaktig installation och/eller oförutsägbara situationer. Det är därför nödvändigt att hålla det område där produkten används fritt från föremål, människor och djur. Informera alla personer som kan ha tillträde, även tillfälligt, till arbetsområdet om de möjliga farorna.
- Risk för utflygande föremål mot kroppen, djur och föremål. Håll ett säkerhetsavstånd på minst 8 meter från maskinen när den är i drift.
- Vid åskväder med risk för blixtnedslag och vid risk för dåliga väderförhållanden rekommenderar vi att du inte använder produkten och att du kopplar bort all kringutrustning från strömförsörjningen. För att använda produkten, återanslut kringutrustningen till strömförsörjningen enligt instruktionerna i handboken.

2. INTRODUKTION

2.1 ALLMÄN INTRODUKTION

2.1.1 Syfte med bruksanvisningen

ANMÄRKNING: Denna handbok uppdateras och revideras regelbundet. Innan du använder maskinen, se till att du har laddat ner den senaste versionen.

Denna handbok är en integrerad del av utrustningen och är avsedd att tillhandahålla den information som är nödvändig för dess användning.
Förvara den här handboken under apparatens livslängd så att den alltid finns till hands när den behövs för konsultation.
Mottagaren av handboken är användaren av utrustningen, som är skyldig att noggrant läsa informationen i den och tillämpa den strikt för att skydda människors säkerhet och för att undvika skador.
Följande symboler har använts för att markera texter av betydelse.



FARA \ OBS \ VARNING:
Piktogrammen i en triangel med gul bakgrund och en svart linje indikerar fara\obs\ varning!



FÖRBUD:
Piktogrammen i en överkorsad cirkel med vit bakgrund och en röd streck indikerar förbud.



SKYLDIGHET:
Piktogrammen i en cirkel med blå bakgrund anger skyldigheter.

ANMÄRKNING: Indikerar teknisk information av särskild betydelse som inte ska försummas.

2.2 PRODUKTBESKRIVNING

Robotgräsklipparen (fig. 1 och 2) är utformad och konstruerad för automatisk gräsklippning i av trädgårdsgräsmattor när som helst under dagen eller på natten.
Enligt de olika egenskaperna på ytan som ska klippas kan robotgräsklipparen programmeras för att arbeta på flera områden som avgränsas av en virtuell gräns och är anslutna med virtuella förflyttningsvägar.
Under driften klipper robotgräsklipparen inom området som begränsas av en virtuell gräns (fig. 7.A). När robotgräsklipparen är nära den virtuella gränsen (fig. 7.A) eller stöter på ett hinder (fig. 7.B) ändrar den sin bana enligt den valda navigeringsstrategin.
Robotgräsklipparen klipper hela den avgränsade gräsmattan automatiskt.
En användning av speciella tillbehör, som förutses av tillverkaren som originalutrustning eller som kan köpas separat, gör att detta arbete kan utföras på olika sätt som du kan se i den här handboken eller i instruktionerna som medföljer varje tillbehör.
Produkten fungerar via satellitsignal och tar emot satellitkorrigeringsdata från STIGA Cloud. Robotgräsklipparens driftsteknik bygger på datakommunikation mellan STIGA:s moln och själva roboten. För att kunna använda produkten krävs dessutom en mobil enhet (smartphone/surfplatta), med undantag för manuell gräsklippning, och användning av tillbehör för vilken det krävs en radiostyrning (kod 2RR001004/ST1), som finns som tillbehör och består av en sändare och en mottagare.
Robotgräsklipparen är utrustad med en kameramodul, lidar- och ultraljudssensorer för att undvika eventuella hinder i arbetsområdet och förbättra navigationsprestandan.
Vilken som helst annan användning anses som farlig och orsakar kroppsskador och/eller materialskador. Följande utgör felaktig användning: transportera personer, barn eller djur på maskinen; låta sig transporteras av maskinen; använda maskinen för att dra eller skjuta laster utan att använda det avsedda tillbehöret för dragning, använda maskinen för att klippa vegetation annat än gräs, om inte med hjälp av de specifika redskap som är avsedda och rekommenderade.

ANMÄRKNING: För att robotgräsklipparen ska kunna användas måste det finnas en anslutning till ett mobilt nätverk på installationsplatsen. Kontrollera i förväg att mobiltäckningen är tillräcklig på stiga.com eller via appen. Nätverksleverantören kan ändras när som helst i enlighet med kommersiella avtal.

ANMÄRKNING: För att fungera tar robotgräsklipparen emot satellitkorrigeringsdata som överförs via STIGA Cloud. Satellitkorrigeringssignalen är tillgänglig i många länder. Kontrollera i förväg att satellitkorrigeringssignalen finns på installationsplatsen på stiga.com eller via appen. Om satellitkorrigeringssignalen inte är tillgänglig på installationsplatsen måste en satellitreferensstation installeras, som finns som tillbehör.

2.3 MASKINKOMPONENTER

a. Drivhjul (fig. 1.G)
b. Svänghjul (fig. 1.H)
c. Konsol (kontrollpanel) (fig. 2.D)
d. Batterilucka (fig. 1.F)
e. Batterier (fig. 2.B)
f. Tillbehörshållare med snabbkoppling (fig. 1.E)
g. Högspänningskontakter 56 V (fig. 1.C)
h. Lågspänningskontakt 12 V (fig. 1.D)

i. Klippaggregatens enhet (fig. 1.A)
j. Klippaggregat (knivar) (fig. 1.B)
k. Knivmotor (fig. 2.A)
l. Dragning (fig. 1.I)
m. Radiostyrning (fig. 4.D) (tillbehör - ingår inte)
n. Varningslampa (fig. 2.C)
o. Lidarsensorer (fig. 2.G)
p. Ultraljud (fig. 2.H)
q. Kamera (fig. 2.F)
r. Stoppknapp (fig. 2.E)
s. Strålkastare (fig. 1.M)
t. Laddningskontakt (fig. 1.N)
u. Dragkrok (fig. 2.I)

2.4 UPPACKNING

Nedan följer alla steg för att utföra uppackningen på rätt sätt:
1. öppna robotgräsklipparens förpackning;
2. ta ut tillbehören;
3. Ta ut robotgräsklipparen.



OBS:
Se till att ta bort allt förpackningsmaterial från robotgräsklipparen innan du använder den.



VARNING:
För att undvika skador ska du vara försiktig när du packar upp robotgräsklipparen så att du inte kommer i kontakt med farliga delar.

2.5 MONTERING AV TILLBEHÖR

Se monteringsguiden som levereras tillsammans med varje tillbehör.

2.6 MONTERING AV FRONTALT TILLBEHÖR

Se installationsanvisningarna för tillbehöret (fig. 15, fig. 24).

ANMÄRKNING *Se handboken för det frontala tillbehöret.*

2.7 SYMBOLER OCH SKYLTAR (FIG. 13)



VARNING:
Läs användarens instruktioner innan du börjar använda produkten.



VARNING:
Risk för utflygande föremål mot kroppen.



VARNING:
Håll ett säkerhetsavstånd på minst 8 meter från maskinen när den är i drift.



VARNING:
Placera inte händer eller fötter nära eller under klippaggregatets öppning.



VARNING:
Håll dig på avstånd från varma ytor.



VARNING:
Ta bort spärranordningen och läs instruktionerna innan du utför underhåll eller reparationer.



Högsta tillåtna bogserbara last (100 kg) (fig. 13.C).
Anger den maximala vikt som kan bogseras av maskinen.



VARNING:
Risk för klämskador (Fig. 13.B).
Etiketten sitter bredvid tillbehörshållarna med snabbkoppling.



VARNING:
Sätt dig inte på maskinen.



FÖRBUD:
Se till att det inte finns några personer (särskilt barn, äldre eller funktionshindrade) och husdjur i arbetsområdet medan maskinen är i drift.
Håll barn, husdjur och övriga personer på ett säkert avstånd när maskinen är igång.



FÖRBUD:
Använd inte högtryckstvättar på maskinen för att rengöra eller tvätta den.



Använd originalt nätaggregat med de specifikationer som står på märkskylten.



Symbol för likströmsförsörjning.

IPXX

Skyddsklass mot inträngning av fasta ämnen och vatten.



Avfall från elektrisk och elektronisk utrustning, som ska levereras till lämpliga anläggningar för återvinning och bortskaffande.



Ljudeffektnivå som garanteras



Bär skyddsglasögon



Använd hörselskydd



Använd skyddshandskar



Bär skyddsskor

2.8 STOPPA OCH STÄNGA AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN PÅ ETT SÄKERT SÄTT



SKYLDIGHET:
Stäng alltid av robotgräsklipparen under säkra förhållanden före rengöring, transport eller underhåll.

Förfarande:

1. Om maskinen är i rörelse blockeras automatiskt förflyttningen framåt och knivarnas rotation om avståndet till hindret är mindre än 1,10 m. Om maskinen inte stannar, tryck på nödstoppsknappen (fig. 2.E).
2. Tryck på "**STOP**"-knappen (fig. 3.D) för att stoppa robotgräsklipparen i säkra förhållanden och öppna skyddskåpan (fig. 3.A).
3. Tryck på avstängningsknappen (fig. 3.E) i några sekunder och vänta tills lysdioden på samma knapp slocknar.
4. När lysdioden har slocknat (fig. 3.E), tar du ut säkerhetsnyckeln (fig. 3.C) för att stänga av robotgräsklipparen under säkra förhållanden.
5. Stäng skyddskåpan (fig. 3.A).
6. Robotgräsklipparen stoppas eller stängs av under säkra förhållanden.

2.9 SPAK FÖR KOPPLING/URKOPPLING AV TRAKTIONEN

Spak för koppling/urkoppling av traktionen (fig. 1.L) gör det möjligt att flytta maskinen manuellt utan att starta den.
Denna styrspak har två lägen, som indikeras av följande symboler:



1. Traktion kopplad: med spaken i horisontellt läge, kan maskinen flyttas med maskinen inkopplad med hjälp av motorerna.



2. Traktion frånkopplad: med spaken nedåt kan maskinen flyttas för hand utan att starta den.



OBS:
Lämna inte maskinen obevakad med spaken i läge 2 (traktion frånkopplad).



OBS:
Flytta inte maskinen manuellt i sluttningar.



SÄKERHETSANVISNINGAR:
Kopplings/urkopplingsspaken ska aldrig befinna sig i mellanläge. Detta överhettar och skadar traktionen.

3. INSTALLATION



VARNING:
Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.



ELEKTRISK FARA:
Det är nödvändigt att ha tillgång till ett strömuttag som uppfyller gällande lagar i användningslandet.



ELEKTRISK FARA:
Apparaten ska skyddas med en differentialbrytare (RCD - Residual Current Device) med brytström på högst 30 mA.



ELEKTRISK FARA:
Anslut inte nätaggregatet till ett strömuttag om kontaktdonet eller kabeln är skadad.
Anslut inte och rör inte vid en skadad kabel innan den har kopplats bort från strömförsörjningen.
En skadad kabel kan komma i kontakt med spänningssatta delar.



VARNING:
Nätkabeln, nätaggregatet, förlängningskabeln och alla andra elektriska kablar som inte hör till produkten måste förbli utanför klippområdet för att hålla dem borta från farliga rörliga delar och för att undvika skador på kablarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.

ANMÄRKNING: För att fungera tar robotgräsklipparen emot satellitkorrigeringsdata som överförs via STIGA Cloud. Satellitkorrigeringssignalen är tillgänglig i många länder. Kontrollera i förväg att satellitkorrigeringssignalen finns på installationsplatsen på stiga.com eller via appen. Om satellitkorrigeringssignalen inte är tillgänglig på installationsplatsen måste en satellitreferensstation installeras, som finns som tillbehör (se kap. 3.4).

3.1 KONTROLL AV INSTALLATIONSKRAVEN

Nedan följer anvisningar för att kontrollera nödvändiga krav och förbereda trädgården innan installationen fortsätter.

3.1.1 Kontroll av trädgården

- Kontrollera trädgårdens tillstånd för att se om det finns virtuella gränser, hinder och områden som ska uteslutas.
- Kontrollera att gräsmattan som ska klippas är jämn och utan hål, stenar eller andra hinder. Rensa gräsmattan vid behov.
- Jämna till marken så att inga pölar bildas till följd av regn.
- Vid den första installationen måste gräsets ursprungliga höjd ligga inom robotgräsklipparens arbetsområde: 20-95 mm. Förbered vid behov trädgården med en traditionell gräsklippare.

Robotgräsklipparen fungerar via en satellitsignal. Satellitsignalens precision kan påverkas av:
- Förekomst av hinder runt anläggningen eller inom arbetsområdet, t.ex. täta lövträd, häckar, murar, metallstängsel, byggnader och reflekterande ytor som glas- eller metallväggar.
- Ogynnsamma väderförhållanden, t.ex. tät dimma, hög molnighet, kraftigt regn eller snöfall.

Vid funktionsfel ska området uteslutas från robotgräsklipparens arbetsområde.

3.1.2 Kontroller för fastställande av virtuella gränser

1. Kontrollera att arbetsområdets maximala lutning är mindre än eller lika med 27 % (se avsnitt 8 "TEKNISKA SPECIFIKATIONER"). För att definiera de virtuella gränserna, följ de regler som visas i fig. 5.

a. om lutningen är ≤ 15 % kan den virtuella gränsen placeras som i figuren;
b. om lutningen är > 15 %, måste installationen inkludera det lutande området med hänsyn till det avstånd som anges i figuren;
c. om lutningen är < 27 % och det lutande området inte är en del av den del av trädgården som ska klippas, måste avståndet som anges i figuren respekteras;
d. om lutningen är > 27 % måste det lutande området uteslutas med hänsyn till det avstånd som anges i figuren.

VARNING:
Roboten kan klippa ytor med en maximal lutning på 27 %.
Om de här instruktionerna inte iakttas, kan hjulen slira och hamna utanför arbetsområdet

VARNING:
Områden med högre lutningar än de tillåtna värdena får inte klippas. Placera därefter den virtuella gränsen innan lutningen för att utesluta klippning av den delen av gräsmattan.

2. Kontrollera hela arbetsytan: bedöm hinder och områden som ska uteslutas från arbetsområdet som måste programmeras som ett område som ska undvikas (fig. 7.B).

3.2 KRITERIER FÖR AVGRÄNSNING AV ARBETSOMRÅDEN OCH FÖRFLYTTNINGSVÄGAR

VARNING:
Vid programmering av virtuella gränser, överföringsvägar och områden som ska undvikas måste man hålla ett avstånd på minst 6 meter från gräsklipparen.

VARNING:
Avstånden som anges i denna handbok avser gräsklipparmaskinen. Om det finns olika tillbehör, se den specifika handboken.

3.2.1 Minimiavstånd för virtuella gränser och avstånd för avgränsning

Förfarande:

1. Om det finns en trottoar eller uppfart på samma nivå som gräsmattan kan den virtuella gränsen sammanfalla med trottoarkanten (fig. 6.A).
2. Om det finns en simbassäng, en damm eller en utgrävning måste den virtuella gränsen planeras på ett avstånd av minst 3 meter (fig. 6.B). Om bassängen, dammen eller utgrävningen ligger i slutet av en sluttning måste den virtuella gränsen programmeras på ett avstånd av minst 5 meter (fig. 6.C).
3. När det gäller träd med utskjutande rötter måste den virtuella gränsen programmeras så att robotgräsklipparen inte kan åka över ojämna ytor (fig. 6.D).
4. Den virtuella gränsen måste programmeras så att robotgräsklipparen håller sig minst 1,10 m från områden med grus eller krossad sten (fig. 6.E).
5. För sluttande områden ska du följa anvisningarna i avs. 3.1.2.
6. När det gäller kontinuerliga konstruktionselement (murar, staket, häckar etc.) med en höjd på över 50 cm måste den virtuella gränsen planeras på ett avstånd av minst 1,10 m (fig. 6.F).
7. I alla andra fall måste den virtuella gränsen respektera ett minsta avstånd på 1,10 m mellan robotgräsklipparen och hindret (fig. 6.G/H).
8. Om hindren är mindre än 150 cm från varandra ska de avgränsas som ett enda hinder med iakttagande av de avstånd som anges ovan (fig. 6.I).

OBS:
Arbetsområdet och i allmänhet de områden där robotgräsklipparen kan navigera måste avgränsas av en fysisk barriär som inte kan överskridas.

VARNING:
Om lutningen är större än 27 % måste det lutande området uteslutas från klippområdet (se avs. 3.1.2).

3.2.2 Smala passager

Förfarande:

1. När det gäller smala passager måste avståndet mellan två virtuella gränser vara Z ≥2 m (fig. 7.C).
2. Vid en passage där avståndet mellan de virtuella gränserna skulle vara Z <2 m, skulle den del av området som ligger bortom det trånga området (fig. 7.D) inte kunna nås automatiskt av robotgräsklipparen. I detta fall måste två separata virtuella klippzoner programmeras (fig. 7.E) och koppla samman dem med en virtuell förflyttningsväg (fig. 7.F).
3. Om det inte är möjligt att koppla samman de två områdena med en virtuell förflyttningsväg, skall den del av området som ligger bortom de trånga området betraktas som ett "stängt område" (se avs. 3.2.3).

3.2.3 Stängda områden

Områden som inte kan nås på egen hand av robotgräsklipparen via en virtuell överföringsväg måste programmeras som "stängt område" (tillval i appen).
Varje stängt område kan ha en maximal yta (se tabellen med tekniska data). Om det är nödvändigt att täcka ett större område än vad som maximalt kan hanteras av ett enda stängt område, dela upp området i flera stängda områden.
För registrering av stängda områden är det nödvändigt att följa samma kriterier som i avs. 3.2.1.
Robotgräsklipparen måste föras in i varje stängt område för hand och startas manuellt.

3.2.4 Förflyttningsvägar

Trädgårdsområden mellan vilka det finns områden som inte ska klippas ska förbindas med varandra med hjälp av förflyttningsvägar. Förflyttningsvägar måste respektera den maximala lutningsgränsen på 20 %.

1. Välj den enklaste förflyttningsvägen bland de möjliga passagerna, som ger störst avstånd till eventuella hinder och som inte korsar områden som normalt används för parkering, fordonstransport eller där det finns mycket människor.
2. Förflyttningsvägarna omfattar en manöverzon som sträcker sig 2 m till höger och 2 m till vänster om den registrerade banan (fig. 8.D). Följande minimiavstånd mellan manöverzonen och de olika trädgårdselementen måste respekteras:

- 1,10 m från hinder som avgränsas av virtuella omkretsar eller zoner som inte ska klippas (fig. 8.A);
- 1,10 m från fasta obegränsade hinder eller kontinuerliga konstruktionselement (fig. 8.B);
- 1,10 m från allmänna vägar (fig. 8.C);
- 1,10 m från bassänger (fig. 8.E);
- 1,10 m från gångvägar (fig. 8.F);
- 1,10 m från stup eller branta sluttningar (fig. 8.G);
- 1,10 m från trottoarer (fig. 8.H).

3. Vid smala passager där ovanstående avstånd inte kan respekteras måste passagen avgränsas med hinder som inte kan gås över, om sådana inte redan finns.

ANMÄRKNING: Förflyttningsvägar som registreras i smala passager kan ha otillräcklig mottagning av satellitsignaler, vilket påverkar robotgräsklipparens precision under drift.

3.3 INSTALLATION AV KOMPONENTER



ELEKTRISK FARA:
Använd endast batteriladdaren och mataren som levereras av tillverkaren. Felaktig användning kan orsaka elektriska stötar och/eller överhettning.



OBS:
Fara för skärsår på händerna och fötter.
Använd skyddshandskar och skyddsskor för att undvika skärskador på händer och fötter.



OBS:
Fara för att få fint damm i ögonen.
Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.



ELEKTRISK FARA:
Anslut strömförsörjningen först när alla installationsprocesser är klara. Stäng av huvudströmmen om så behövs under installationen.



ELEKTRISK FARA:
För att genomföra elanslutningen måste det finnas en strömuttag i närheten av installationsområdet. Se till att elanslutningen överensstämmer med gällande lagar i användningslandet.



OBS:
Apparaten ska skyddas med en differentialbrytare (RCD - Residual Current Device) med brytström på högst 30 mA.

3.3.1 Laddning av robotgräsklipparen efter installation

Innan du använder produkten för första gången, ladda batterierna helt (se avsnitt 4.5).

3.4 INSTALLATION AV SATELLITREFERENSSTATIONEN (VID BEHOV)

För att fungera tar robotgräsklipparen emot satellitkorrigeringsdata som överförs via STIGA Cloud. Satellitkorrigeringssignalen är tillgänglig i många länder. Kontrollera i förväg att satellitkorrigeringssignalen finns på installationsplatsen på stiga.com eller via appen. Om satellitkorrigeringssignalen inte är tillgänglig på installationsplatsen måste en satellitreferensstation installeras, som finns som tillbehör.
Följ guiden i appen för att kontrollera satellitkorrigeringssignalen på robotgräsklipparens installationsplats.
Om satellitkorrigeringssignalen inte är tillgänglig på installationsplatsen, följ instruktionerna nedan för att installera satellitreferensstationen (ingår ej).



OBS:
Av säkerhetsskäl får satellitreferensstationen aldrig flyttas efter det att de virtuella gränserna, förflyttningsvägarna och de områden som ska undvikas har programmerats. Robotgräsklipparen kan röra sig utanför det programmerade arbetsområdet. Om referensstationen flyttas krävs en omprogrammering.



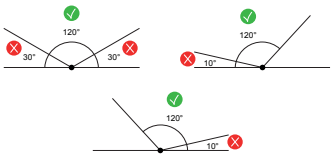
OBS:
Av säkerhetsskäl har programmeringen av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas utförts med hjälp av satellitkorrigeringssignalen. Om du därefter vill använda robotgräsklipparen via en satellitreferensstation måste en omprogrammering göras. Likaså, om programmeringen av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas har utförts med hjälp av en satellitreferensstation och du sedan vill använda robotgräsklipparen via satellitkorrigeringssignal, måste en omprogrammering göras.

3.4.1 Kontroller vid installationen av satellitreferensstationen

ELEKTRISK FARA: **Använd endast batteriladdaren och mataren som levereras av tillverkaren. Felaktig användning kan orsaka elektriska stötar och/ eller överhettning.**	**ELEKTRISK FARA:** **Apparaten ska skyddas med en differentialbrytare (RCD - Residual Current Device) med brytström på högst 30 mA.**
ELEKTRISK FARA: **För att genomföra elanslutningen måste det finnas en strömuttag i närheten av installationsområdet. Se till att elanslutningen överensstämmer med gällande lagar i användningslandet.**	**ELEKTRISK FARA:** **Anslut strömförsörjningen först när alla installationsprocesser är klara. Stäng av huvudströmmen om så behövs under installationen.**
SKYLDIGHET ATT BÄRA SKYDDSHANDSKAR: **Använd skyddshandskar för att undvika fara för skärning av händerna.**	**SKYLDIGHET ATT BÄRA SKYDDSGLASÖGON:** **Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.**
ELEKTRISK FARA: **Anslut inte nätaggregatet till ett strömuttag om kontaktdonet eller kabeln är skadad. Anslut inte och rör inte vid en skadad kabel innan den har kopplats bort från strömförsörjningen.** **En skadad kabel kan komma i kontakt med spänningssatta delar.**	

Satellitreferensstationen måste placeras i ett område där himlen är fullt synlig. Satellitreferensstationen måste placeras ovanför störande element som täta lövträd, häckar, murar, metallstängsel, byggnader och reflekterande ytor som glas- eller metallväggar. Anslutning till ett eluttag krävs (fig. 17).

ANMÄRKNING: Himlen anses vara fullt synlig när den är klar i en vinkel på minst 120° i alla riktningar.



3.4.2 Förfarande vid installationen av satellitreferensstationen

Enligt fig. 16 måste installationen av satellitreferensstationen (A) göras med hjälp av fästbeslaget (E). Ett nätaggregat (F) och en anslutning till ett eluttag krävs för strömförsörjning.

Förbered installationsområdet för nätaggregatet (F) så att det är skyddat mot solstrålning och så att det inte kan hamna i vatten under alla väderförhållanden.

OBS:
Nätkabeln, nätaggregatet, förlängningskabeln och alla andra elektriska kablar som inte hör till produkten måste förbli utanför klippområdet för att hålla dem borta från farliga rörliga delar och för att undvika skador på kablarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.

OBS:
Nätkabeln och nätaggregatet måste placeras så att de inte utgör en fara för barn, personer eller djur.

OBS:
Av säkerhetsskäl får satellitreferensstationen aldrig flyttas efter det att de virtuella gränserna, förflyttningsvägarna och de områden som ska undvikas har programmerats. Robotgräsklipparen kan röra sig utanför det programmerade arbetsområdet. Om referensstationen flyttas krävs en omprogrammering.

Krav och skyldigheter:

Följande komponenter behövs (se fig. 16):
(A) Satellitreferensstation;
(E) Fästbeslag;
(H) Bygel för montering på stolpe eller skruvar för väggmontering (ingår inte);
(G) Skruvar för att fästa satellitreferensstationen på fästet;
(F) Nätaggregat;
(L) Förlängningskabel.

Förfarande (fig. 18):

1. Kontrollera installationskraven i avs. 3.4.1.
2. Fäst fästet (E) på väggen (N) med hjälp av fästskruvarna (ingår inte) och se till att det är plant. Om du monterar på en stolpe (M), använd den medföljande bygeln (H) för att fästa fästet (E).
3. Sätt fast satellitreferensstationen (A) på fästet (E) med kontakten (C) nedåt med hjälp av skruvarna (G). Se till att stationen är i ett perfekt horisontellt läge. Anslut satellitreferensstationen till nätaggregatet (F) eller till förlängningskabel via kontakten (C) och skruva på ringmuttern.
4. Säkra nätkabeln så att den inte kan skadas eller utgöra en fara.
5. Anslut nätaggregatets kontakt (F) till eluttaget.

ANMÄRKNING: Satellitreferensstationens överdel ska ligga så nära väggens eller stolpens överdel som möjligt (fig. 18/19).

ANMÄRKNING: Vid behov kan kabeln till satellitreferensstationen förlängas med hjälp av förlängningskablar, som finns som tillbehör. Det är tillåtet att använda högst två förlängningskablar på fem meter eller en kabel på 15 meter.

ANMÄRKNING: För att undvika störningar måste satellitreferensstationen installeras minst 400 cm från andra satellitreferensstationer som kan finnas i närheten.

VARNING:
Den yta eller stolpe som satellitreferensstationen är fäst vid måste vara stabil och får inte röra sig, svänga eller rotera, t.ex. vid stark vind eller oväder. Satellitreferensstationens rörelse påverkar robotgräsklipparens precision under drift.

VARNING:
Var försiktig när du installerar satellitreferensstationen. Det finns risk för fall från stora höjder eller för fall av föremål.

VARNING:
Om satellitreferensstationen flyttas måste programmeringen av virtuella gränser, förflyttningsvägar och zoner som ska undvikas göras på nytt via appen.

VARNING:
Se till att satellitreferensstationen är installerad i ett perfekt horisontellt läge.

3.5 FÖRSTA AKTIVERING AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN

Den automatiska användningen av robotgräsklipparen kräver en rad inställningar som kan göras via en mobil enhet (smarttelefon eller surfplatta) iOS eller Android med "STIGA GO"-appen installerad (fig. 23). IOS-appen kan laddas ner från iOS App Store. Android-appen kan laddas ner från Google Play Store. Vid den första installationen måste du koppla robotgräsklipparen med appen ”STIGA.GO”. Följ guiden i appen "STIGA.GO".



3.5.1 Inledning

Vid första åtkomsten till appen kan du:
- Gå till informationssidorna om STIGA återförsäljare och produkter.
- Genomför den första registreringen.
- Logga in för redan registrerade användare.

3.5.2 Registrering (sign up)

I avsnittet "Registrera dig" kan användaren registrera sig och ger tillgång till alla appfunktioner.
Användaren kan logga in via sina Google-, Facebook- och Apple-konton eller skapa ett nytt konto genom att fylla i de obligatoriska fälten.
Registreringsförfarandet kräver en e-postverifiering.

3.5.3 Koppla en enhet (Pairing)

I avsnittet "Koppla en enhet" kan du via Bluetooth®-anslutning koppla ihop din mobila enhet med robotgräsklipparen och satellitreferensstationen (i förekommande fall).

För att kunna koppla ihop enheterna måste robotgräsklipparen och satellitreferensstationen (i förekommande fall) vara startade och befinna sig inom åtta meter från den mobila enheten.
För att koppla ihop en ny STIGA-robotgräsklippare trycker du på knappen "Lägg till enhet" (+) och följer guiden.
När kopplingen är klar visas produktens huvudsida där du kan komma åt de olika menyerna.

ANMÄRKNING: om robotgräsklipparen inte upptäcks av den mobila enheten, kontrollera att den inte redan är ihopkopplad via Bluetooth® till en annan enhet.

3.5.4 Fjärranslutning och aktivering av SIM-kort

Robotgräsklipparen är utrustad med en anslutningsmodul med SIM-kort som tillåter anslutning till STIGA:s moln och fjärrstyrning av robotgräsklipparen. När enheten har kopplats till användarkontot måste SIM-kortet aktiveras.

Förfarande:

Följ guiden i appen.

3.5.5 Garage och produktsida (Device page)

I avsnittet "Garage" visas alla Stiga-produkter som är kopplade till användarprofilen.
De tillhörande produkterna visas genom att bläddra till vänster och höger mellan de olika skärmarna.
För varje produkt som visas kan du få tillgång till en rad alternativ som gör att du kan:
- Byta namn på eller ta bort enheten från användarkontot.
- Komma åt produktinformation och handböcker.
- Kontrollera statusen för anslutningen till mobilnätet och statusen för GNSS-signalen från robotgräsklipparen och referensstationen (i förekommande fall).
- Utföra uppdateringar av den fasta programvaran.

Från avsnittet "Garage" kan du komma till produktsidan för varje kopplad produkt.
Robotgräsklipparens produktsida är indelad i tre delar:
- Robot.
- Inställningar.
- Min trädgård.

Avsnittet "Robot" används för att:
- Kontrollera robotgräsklipparens status (batterinivå, funktionsstatus, inställt klippläge).
- Starta och stoppa robotgräsklipparen.
- Tvinga robotgräsklipparen att återvända till sin startpunkt.
- Starta robotgräsklipparen för att arbeta i ett område som inte kan nås på egen hand.

I avsnittet "Inställningar" kan du:
- Välja klippläge "Enkel klippning" eller "Programmerad" (om tillgänglig).
- Fastställa eller ändra arbetsprogrammet.
- Ställa in eller ändra klipphöjden.
- Starta proceduren för vinterförvaring.
- Aktivera och välj regnsensorns känslighet.
- Aktivera extra funktioner.

I avsnittet "Min trädgård" kan du:
- Registrera virtuella gränser, överföringsvägar och områden som ska undvikas med hjälp av vägledda proceduren i appen.
- Visa trädgårdskartan med de registrerade elementen och robotgräsklipparens position i realtid.
- Ställ in önskad klippriktning.
- Starta robotgräsklipparen för att arbeta i ett specifikt område i trädgården

3.5.6 Initiering av robotgräsklipparen

Initieringen av robotgräsklipparen är obligatorisk och krävs i appen:
- När produkten startas för första gången.
- När robotgräsklipparen slås på eller startas om.
- När robotgräsklipparen flyttas manuellt.

Procedur när du startar produkten för första gången:
1. Starta initieringen när appen begär detta och vänta tills proceduren är klar. Robotgräsklipparen rör sig framåt i tre steg på ca 1 m.

Förfarande om robotgräsklipparen slåspå eller flyttas manuellt:
1. Placera robotgräsklipparen inom ett programmerat område så att den kan förflytta sig minst 3 m framåt och samtidigt stanna inom den virtuella gränsen utan att stöta på några hinder.
2. Starta initieringen när appen begär detta och vänta tills proceduren är klar. Robotgräsklipparen rör sig framåt i tre steg på ca 1 m.

3.5.7 Programmering av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas

Innan du fortsätter med programmeringen ska du se till att du har slutfört följande steg: koppling av enhet (avs. 3.5.3) och initiering av robotgräsklipparen (avs. 3.5.6).

Programmeringen av virtuella gränser för de olika områdena och stängda områden, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas görs med hjälp av respektive guider i appen "STIGA.GO". Förfarandena innebär att man kör robotgräsklipparen manuellt genom att gå bredvid (avs. 3.2).

Krav och skyldigheter:
- Internetansluten Android eller iOS mobil enhet (ingår inte) (fig. 20.A).

Roboten kan köras:
- Med virtuell joystick i appen (fig. 20.B).

Nedan följer de viktigaste stegen:
1. Ladda ner appen "STIGA.GO" från Google Play Store för Android-enheter eller App Store för iOS-enheter.
2. Följ startproceduren för roboten i appen.
3. Kör robotgräsklipparen med virtuell joystick till den punkt där du vill börja programmera.
4. Börja registrera gränser eller virtuella vägar genom att trycka på motsvarande knapp.
5. Kör robotgräsklipparen med virtuell joystick längs hela den omkrets eller bana som ska programmeras. Den virtuella perimeterns start- och slutpunkt måste sammanfalla. Det är också möjligt att registrera omkretsen eller virtuella vägar via "punkt-till-punkt"-metoden. I detta fall registrerar roboten omkretsen eller banan som en sekvens av raka linjer mellan de punkter som användaren har valt.

OBS:
Observera de minsta avstånden till hinder och anvisningarna i avsnitt 3.2.1.

6. Bekräfta registreringen.

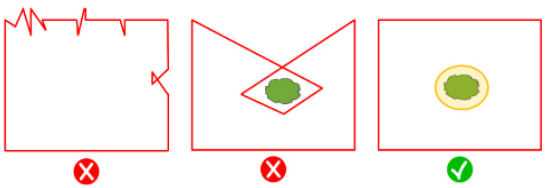
ANMÄRKNING: I slutet av programmeringen av de virtuella gränserna går robotgräsklipparen tillbaka hela den virtuella gränsen för att kontrollera att programmeringen har utförts korrekt.

ANMÄRKNING: För att kunna hantera olika områden i trädgården på olika sätt kan flera virtuella zoner programmeras.

ANMÄRKNING: De virtuella gränserna måste programmeras innan förflyttningsvägar och zoner att undvika programmeras.

ANMÄRKNING: Flytta inte robotgräsklipparen för hand, för varje manuell förflyttning av robotgräsklipparen måste initieringsproceduren upprepas.

ANMÄRKNING: För att robotgräsklipparen ska fungera korrekt ska du undvika korsningar och/eller överlappningar i den virtuella omkretsen.





OBS:
Vid programmering av virtuella gränser, överföringsvägar och områden som ska undvikas måste man hålla ett avstånd på minst 6 meter från gräsklipparen.



OBS:
Det arbetsområde eller de vägar som maskinen använder för sin förflyttning ska vara inställda så att de inte omfattar offentliga områden, områden som vanligtvis används för parkering, fordonstransport eller påverkas av folkmängder, för att undvika skador på personer, egendom eller olyckor med fordon.



OBS:
För din säkerhet och för att undvika skador på personer, djur eller egendom måste operatören först känna till det område där robotgräsklipparen styrs manuellt.
När du kör roboten ska du gå försiktigt för att undvika fall.



OBS:
Arbetsområdet och i allmänhet de områden där robotgräsklipparen kan navigera måste avgränsas av en fysisk barriär som inte kan överskridas.
Gör barriären lämplig eller övervaka robotgräsklipparen under driften.

3.5.8 Trädgårdskarta

Från avsnittet "Min trädgård" kan du komma åt trädgårdskartan och visa:
- De virtuella gränserna.
- Zonerna att undvika.
- Förflyttningsvägarna.
- Robotgräsklipparens position i realtid.
- Den relativa vägen tillbaka.

3.5.9 Enkel klippning (spot cut)

Om den är inställd på "Enkel klippning" fungerar robotgräsklipparen i enskild arbetscykel.

ANMÄRKNING: När robotgräsklipparen avslutar en cykel där hela trädgården har klippts återvänder den till uppsamlingsplatsen.

ANMÄRKNING: När robotgräsklipparen avslutar en cykel som täcker ett enstaka område fortsätter den direkt till nästa klippområde.

3.5.10 Hantering av datapaket

Kontrollera villkoren för användning av datapaketet på Stiga.com.

3.5.11 Blockering av tangentbord (App Lock)

För att förhindra att robotgräsklipparen används av barn eller obehöriga kan tangentbordet låsas. På så sätt kan robotgräsklipparen endast styras via appen.

Förfarande:
1. Aktivera eller inaktivera funktionen Blockering av tangentbord/App Lock från menyn "Inställningar" i appen.

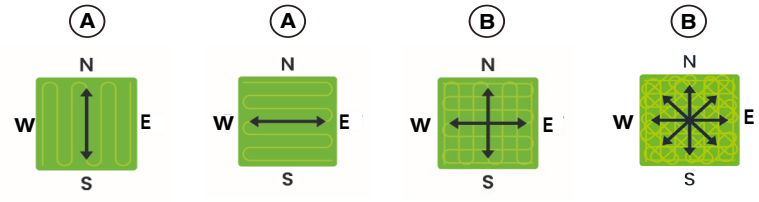
ANMÄRKNING: När funktionen är aktiv förblir blockering av tangentbord aktivt även om robotgräsklipparen är avstängd.

3.5.12 Inställning av önskat navigeringsläge

Med den här funktionen kan du ställa in det navigeringsläge i vilket robotgräsklipparen rör sig i trädgården när den klipper gräs.

Det är möjligt att välja olika klippriktningar (A) eller en kombination av dem (B). Det är också möjligt att finjustera den valda klippriktningen för att anpassa den till eventuella strukturer eller former i trädgården. Justeringen kan utföras inom ett område på -90° till +90°, med en noggrannhet på 0,1°.

En ändring av navigeringsläge som görs av användaren i en zon där klippning har påbörjats men inte slutförts träder i kraft när klippningen av zonen i fråga har slutförts.



Förfarande:

1. Välj önskat navigeringsläge från menyn "Inställningar" i appen.
2. Justera vid behov klippriktningen med knapparna "+" och "-" tills önskad inställning har uppnåtts.

3.5.13 Kantklippning (Border Cut)

Om avsnittet "Kantklippning" är aktiverat, kan trädgårdens kanter och icke-klippbara områden klippas. Kantklippningen utförs av robotgräsklipparen efter att det programmerade området har klippts färdigt.

Förfarande:

1. Aktivera funktionen "Kantklippning" i appens inställningsmenyn. Det är möjligt att aktivera funktionen separat för varje virtuellt område eller icke programmerat virtuellt område.

3.5.14 Regnsensor

Med funktionen "Regnsensor" kan du aktivera eller inaktivera regnsensorn på robotgräsklipparen.

Förfarande:

1. Aktivera funktionen från menyn "Inställningar" i appen.

3.5.15 Uppdatering av programvaran (Firmware Update)

Uppdateringar av fast programvara, om de finns tillgängliga, meddelas på produktsidan i "Garage".

3.5.16 Profil/val av föredragen återförsäljare / Meddelanden

I avsnittet "Profil" kan du redigera dina kontouppgifter och ändra ditt lösenord.

I avsnittet "Återförsäljare" kan du välja referenshjälpcenter.

I avsnittet "Meddelanden" kan du visa meddelanden/information.

3.5.17 Ändring eller borttagning av den virtuella omkretsen, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas.

Den virtuella omkretsen för de olika områdena kan modifieras på två sätt:
- Borttagning av objekt: objektet är helt borttaget och en ny registrering krävs.
- Ändring av objekt: det går att endast ändra en del av objektet utan att ta bort det helt.

Om det är nödvändigt att ändra förflyttningsvägar eller områden som skall undvikas, måste dessa raderas och sedan registreras på nytt.

Förfarande:
1. Om du vill radera ett kartobjekt väljer du det i appens meny "Inställningar" och trycker på knappen "Radera".
2. För att ändra den virtuella omkretsen, välj önskat virtuellt område från appens meny "Inställningar" och tryck på knappen "Redigera". Följ sedan vägledningen för förfarandet i appen.

3.5.18 Inställning av klippprioritet för trädgårdsområden

De olika virtuella områdena i trädgården klipps i den ordning som de registrerats.

Det är möjligt att ändra klipprioriteten för enstaka områden för att variera i vilken ordning de klipps.

Förfarande:

1. Välj önskat virtuellt klippområde från appens meny "Inställningar" och dra den till önskad position i områdeslistan.

ANMÄRKNING: För varje område i trädgården anges också hur stor andel av klippningen som har slutförts, vilket gör det möjligt att identifiera de områden som redan har klippts helt och hållet och utvecklingen av det område som för närvarande klipps.

3.5.19 Område som tillfälligt inte ska klippas (om tillgänglig)

Med funktionen "Område som tillfälligt inte ska klippas" kan en del av trädgården tillfälligt undantas från klippområdet. Det valbara området måste vara en del av omkretsen mellan två punkter A och B som valts av användaren, och det raka segment som förbinder dem. Det valbara området kan inte korsa förflyttningsvägar. Robotgräsklipparen går inte in i det förbjudna området förrän den inställda tiden har gått ut, utan fortsätter att arbeta i de andra delarna av trädgården.

Förfarande:

1. Välj funktionen från menyn "Inställningar" i appen.
2. Följ guiden i appen för att välja vilken del av trädgården som ska exkluderas och ställ in önskad varaktighet.

3.5.20 Håll på avstånd (Stay Away) (om tillgänglig)

Med funktionen "Håll på avstånd" (Stay Away) kan en del av trädgården tillfälligt exkluderas från klippområdet. Det valbara området är en cirkel med en radie som användaren väljer och vars mittpunkt är den mobila enhetens GPS-position eller en punkt som valts på den virtuella kartan. Det valbara området kan inte korsa förflyttningsvägar.
Robotgräsklipparen går inte in i det förbjudna området förrän den inställda tiden har gått ut, utan fortsätter att arbeta i de andra delarna av trädgården.

Förfarande:
1. Välj funktionen från menyn "Inställningar" i appen.
2. Följ guiden i appen för att välja vilken del av trädgården som ska exkluderas och ställ in önskad varaktighet.

ANMÄRKNING: Om den mobila enhetens GPS-position används för att fastställa cirkelns mittpunkt, beror denna punkts position, och därmed det icke-klippbara området, på noggrannheten hos den GPS-signal som tas emot från den mobila enheten, vilken i allmänhet är +/- 5 meter.

4. DRIFT

Krav och skyldigheter:
- Installation av satellitreferensstationen, vid behov (se avs. 3.4).
- Gräsets ursprungshöjd inom robotgräsklipparens arbetsområde: 20-95 mm.
- Batterier laddade (se avs. 4.5).
- Programmering av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas (se avs. 3.5.7).
- Klipphöjd som är reglerad på rätt sätt (se avs. 4.7).

4.1 KOMPONENTER FÖR IDRIFTTAGNING

1. Mobil enhet (ingår inte) (fig. 4.C).
2. Batterier (ingår vid köp av maskinen) (fig. 4.B).
3. Laddare (ingår i maskinen) (fig. 4.A).
4. Radiostyrning (tillbehör - ingår inte) (fig. 4.D).

4.2 KONTROLL AV SÄKERHETSANORDNINGARNA FÖR ATT STARTA ROBOTGRÄSKLIPPAREN PÅ ARBETSOMRÅDET

För att starta robotgräsklipparen är det nödvändigt att programmera virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas (se avs. 3.5.7).

Krav och skyldigheter:
- Säkerhetsnyckel.

Förfarande:
1. Kontrollera att säkerhetsnyckeln är inkopplad. Robotgräsklipparen startar inte om den är frånkopplad.
2. Kontrollera att stoppknappen **"STOP"** inte är aktiverad. Om den trycks in stoppas robotgräsklipparen och skyddskåpan öppnar på kontrollkonsolen.
3. Kontrollera att robotgräsklipparen är korrekt placerad på marken. Vid överdriven lutning (≥ 27 %) eller lyft stoppar lutningssensorerna (lutningsmätaren) robotgräsklipparen.

4.3 MANUELL FUNKTION AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN

I det här läget utför robotgräsklipparen en arbetscykel, återgår till utgångspunkt och förblir där tills nästa manuella start.

För att använda maskinen är det nödvändigt att programmera virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas (se avs. 3.5.7).

Förfarande:
1. Placera robotgräsklipparen inom installationens omkrets.
2. Tryck på "**STOP**"-knappen (fig. 2.D) för att öppna kåpan (fig. 3.A) och komma åt manöverkonsolen (fig. 3.B).
3. Tryck på **"ON/OFF"-**knappen (fig. 3.E) i fem sekunder för att slå på robotgräsklipparen.
4. Tryck på knappen **"VAL AV LÄGE"** (fig. 3.F), tills ikonen **"ENSTAKA ARBETSCYKEL"** blinkar (fig. 3.L).
5. Tryck på knappen **"BEKRÄFTA"** (fig. 3.G). Ikonen (fig. 3.L) tänds med fast sken för att bekräfta åtgärden.
6. Stäng kåpan (fig. 3.A).
7. Robotgräsklipparen börjar arbeta.

ANMÄRKNING: om du efter att ha tryckt på knappen **"BEKRÄFTA"** trycker på knappen **"VAL AV LÄGE"** börjar ikonerna för de valda funktionerna att blinka igen och ber om bekräftelse av den sist valda funktionen. Tryck på knappen **"BEKRÄFTA"**. Symbolerna återgår till att lysa med fast sken.

VARNING:
Om luckan öppnas under arbete blinkar ikonerna för de valda funktionerna, vilket visar att åtgärden måste bekräftas innan luckan stängs igen. Om luckan stängs igen utan att trycka på knappen "BEKRÄFTA", kommer roboten inte att utföra någon åtgärd förrän användaren ger ett nytt kommando.

4.4 BESKRIVNING AV REGLAGEN SOM FINNS PÅ ROBOTGRÄSKLIPPAREN

Lista över kommandon, indikatorer och deras funktion:

- **"STOP"**-knapp (fig. 2.D): används för robotgräsklipparens säkerhetsstopp.
- **"SÄKERHETSFUNKTION" - NÖDSTOPPSKNAPP** (fig. 2.E): används för att omedelbart stoppa maskinen i nödsituationer.
  Knappen har två lägen:



1. Aktivering: genom att trycka på nödstoppsknappen stoppas klippaggregatets och traktionens motorer.



2. Omaktivering: vrid nödstoppsknappen medurs för att återställa alla funktioner. För att starta maskinen startproceduren upprepas med nyckeln (avs. 4.2).

ANMÄRKNING: Med nödstoppsknappen aktiverad går det inte att starta maskinen.

OBS:
Nödstoppsknappen får aldrig användas som en vanlig metod för att stoppa maskinen.

- **"SÄKERHETSNYCKELN"** (fig. 3.C): används för säkerhetsavstängning av robotgräsklipparen.
- **"ON/OFF"**-knapp (fig. 3.E): används för att slå på och stänga av robotgräsklipparen och kvittera larmen.
- Knappen **"VAL AV LÄGE"** (fig. 3.F): används för att välja robotgräsklipparens driftläge och för att forcera en återgång till startpunkten.
- Knappen **"BEKRÄFTA"** (fig. 3.G): används för att bekräfta det inställda driftläget.
- Ljusikon **"SCHEMALAGT PROGRAM"** (fig. 3.I): används för att visa det schemalagda programmets (om tillgänglig) inställning.
- Ljusikon **"ENKEL KLIPPNING"** (fig. 3.L): används för att visa inställningen av den enstaka arbetscykeln.
- Ljusikon **"ÅTERGÅ TILL STARTPUNKTEN"** (fig. 3.H): används för att visa inställningen av forcerad återgång till robotgräsklipparens startpunkt.
- Knappen **"BLUETOOTH®"** (fig. 3.M): används endast av servicecentret för diagnostiska ändamål.
- Lysikon **"LARM"** (fig. 3.N): används för att visa larmstatus.
- Lysikon **"BATTERI"** (fig. 3.O): används för att visa batteriladdningen.

4.4.1 Stopp i säkerhetsläge - Stoppknapp

"**STOP**"-knappen är ett kommando som stoppar robotgräsklipparen under säkra förhållanden, oavsett dess drifttillstånd.

Förfarande:
1. Tryck på "**STOP**"-knappen medan robotgräsklipparen rör sig eller redan har stannat.
2. När du trycker på "**STOP**"-knappen stannar robotgräsklipparen och kåpan öppnas och ger åtkomst till de andra robotkommandona.

4.4.2 Avstängning i säkerhetsläge - Säkerhetsnyckel

När du tar ut säkerhetsnyckeln kan du stänga av robotgräsklipparen i säkra förhållanden.



SKYLDIGHET:
Ta alltid bort säkerhetsnyckeln innan rengöring, transport och underhåll.

Förfarande:

1. Tryck på **"STOP"**-knappen för att öppna kåpan och komma åt styrkonsolen.
2. Tryck på avstängningsknappen i några sekunder och vänta tills lysdioden på samma knapp slocknar.
3. När lysdioden har slocknat, koppla ifrån säkerhetsnyckeln och stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden. Förvara säkerhetsnyckeln på en säker plats.
4. När du har utfört underhållsarbetet, sätt in säkerhetsnyckeln för att kunna slå på robotgräsklipparen.

4.4.3 Påslagning och avstängning - knapp ON/OFF

Knappen "**ON/OFF**" tillåter manuell påslagning och avstängning av robotgräsklipparen.

Förfarande:

1. Tryck på **"STOP"**-knappen för att öppna kåpan och komma åt styrkonsolen.
2. Tryck på **"ON/OFF"**-knappen i fem sekunder för att slå på eller stänga av robotgräsklipparen.

ANMÄRKNING: Kontrollera att säkerhetsnyckeln är inkopplad för att sätta på robotgräsklipparen.

ANMÄRKNING: Vid aktiva larm återställs larmen genom att trycka två gånger på "**ON/OFF**-knappen.

4.4.4 Val av enkel arbetscykel / forcerad återgång till utgångspunkt - knapp för val av läge

Robotgräsklipparen beter sig enligt de möjliga val som beskrivs nedan.

VAL AV TANGENTBORD OCH ROBOTENS ANVÄNDNING

ENSKILD ARBETSCYKEL

Robotgräsklipparen utför en enskild forcerad arbetscykel och återgår till utgångspunkten.
Robotgräsklipparen stannar i basen tills användaren gör ett manuellt ingrepp.



ÅTERGÅNG TILL UTGÅNGSPUNKTEN

Robotgräsklipparen återgår till utgångspunkten.
Robotgräsklipparen stannar i basen tills användaren gör ett manuellt ingrepp.



Förfarande:

1. Tryck på **"STOP"**-knappen för att öppna kåpan och komma åt styrkonsolen.
2. Tryck på knappen **"VAL AV LÄGE"** tills ikonerna för de funktioner du vill aktivera blinkar. Ikonerna för de valda funktionerna blinkar.
3. Tryck på knappen **"BEKRÄFTA"**. Ikonerna för de valda funktionerna lyser med fast för att bekräfta åtgärden.

4. Stäng kåpan.
5. Robotgräsklipparen börjar arbeta enligt det läge som ställts in.

ANMÄRKNING: Om du efter att ha tryckt på knappen **"BEKRÄFTA"** trycker på knappen **"VAL AV LÄGE"** börjar ikonerna för de valda funktionerna att blinka igen och ber om bekräftelse av den sist valda funktionen. Tryck på knappen **"BEKRÄFTA"**. Symbolerna återgår till att lysa med fast sken.



VARNING:
Om luckan öppnas, antingen under arbete eller med roboten på utgångspunkten, blinkar ikonerna för de valda funktionerna, vilket visar att åtgärden måste bekräftas innan luckan stängs igen. Om luckan stängs igen utan att trycka på knappen "BEKRÄFTA", kommer roboten inte att utföra någon åtgärd förrän användaren ger ett nytt kommando.

ANMÄRKNING: Om robotens batteri är svagt blinkar batteriikonen röd för att ange att den valda åtgärden inte kan utföras.

ANMÄRKNING: Robotgräsklipparen startar först efter att kåpan har stängts.

4.4.5 Bluetooth® statusdisplay - Bluetooth®-knapp

Robotgräsklipparen hanterar automatiskt Bluetooth®-anslutningen till externa mobila enheter. Bluetooth®-anslutningen är alltid tillgänglig när robotgräsklipparen är påslagen. Endast en mobil enhet kan anslutas till robotgräsklipparen åt gången via Bluetooth®. Robotgräsklipparen kopplas automatiskt ifrån enheten när appen stängs. **"BLUETOOTH®"**-knappen används endast av servicecentret för diagnostiska ändamål.

ANMÄRKNING: För att koppla enheten med robotgräsklipparen via Bluetooth®, se avs. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Visning av larmstatus - larmikon

Lysikonen "**LARM**" indikerar en avvikelse i funktionen.

Förfarande:
1. Tryck på **"STOP"**-knappen för att öppna kåpan och komma åt styrkonsolen.
2. Kontrollera larmstatusen med hjälp av den röda ljusikonen, som kan vara konstant tänd eller blinkande.
3. Efter att ha åtgärdat felet, stäng av robotgräsklipparen med knappen **"ON/OFF"**, vänta några sekunder och sätt sedan på robotgräsklipparen igen med knappen **"ON/OFF"**. Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår.

ANMÄRKNING: Detaljerna om avvikelserna kan ses via appen.

ANMÄRKNING: Vissa typer av fel kan återställas på distans via appen.

ANMÄRKNING: Vissa typer av fel kan inte återställas på distans, utan måste återställas via robotgräsklipparens knappsats i enlighet med den europeiska säkerhetsstandarden SS-EN-50636.

4.5 BATTERILADDNING

ANMÄRKNING: Omladdningen ska endast ske med batteriladdaren (fig. 4.A). Andra typer av uppladdningssystem kan allvarligt skada batteriet.

ANMÄRKNING: Den rekommenderade laddningstemperaturen är 4–40 °C.

4.5.1 Visning av batteriladdningen - Batteriikon

Lysikonen "**BATTERI**" gör att man kan visa batteriets laddningsstatus.

Förfarande:

1. Tryck på **"STOP"**-knappen för att öppna kåpan och komma åt styrkonsolen.
2. Kontrollera batteriets laddningsstatus via lysikonen:
   - Blå ikon: Batteriet är laddat (laddningsnivå > 40 %).
   - Röd ikon: Batteriet är laddat (laddningsnivå 15-40 %).
   - Blinkande röd ikon: Batteriet är laddat (laddningsnivå < 15 %).
3. Om robotgräsklipparen laddas blinkar ljusikonen (fig. 3.O) blått.

ANMÄRKNING: Om batteriikonen (fig. 3.O) blinkar snabbt röd när ett reglage trycks ner kan åtgärden inte utföras och batteriet måste laddas manuellt (se avs. 4.5.3).

4.5.2 Laddning av maskinens interna batterier

Med proceduren **"BATTERILADDNING"** kan du ladda robotgräsklipparen manuellt.

1. Placera robotgräsklipparen nära ett eluttag.
2. Tryck på "**STOP**"-knappen (fig. 2.D) för att öppna kåpan (fig. 3.A) och komma åt manöverkonsolen (fig. 3.B).
3. Dra ut nyckeln (fig. 3.C).
4. Anslut den medföljande laddaren till laddningsuttaget (fig. 4.A) med lämplig bajonettfattning på respektive kontakt (fig. 9.A).
5. Anslut batteriladdaren till eluttaget och sätt i den tillhörande stickkontakten (fig. 9.B).
6. Lysikonen **"BATTERI"** (fig. 3.O) blinkar blå när robotgräsklipparen laddas.
7. Stäng kåpan (fig. 3.A).
8. Låt robotgräsklipparen stå på laddning tills batterierna är fulladdade.
9. När batteriet är fulladdat, koppla bort laddaren från laddningsuttaget.
   - Vrid kontaktens ring moturs. (fig. 9.C);
   - Dra ut kontakten (fig. 9.D).

Under laddningen lyser batteriets indikatorlampor (fig. 3.O) blinkar progressivt. När varje enskild laddningströskel uppnås, förblir motsvarande signallampor tända med fast ljus, medan de andra fortsätter att blinka.

ANMÄRKNING: Batteriladdningen före vinterförvaring måste utföras enligt vad som anges i avs. 6.2.

4.5.3 Säker laddning av externa batterier utanför maskinen

Batteriet kan laddas separat med samma laddare som används för att ladda maskinen:

1. Ta ur batteriet ur maskinen (fig. 11.E);
2. Placera batteriet på en torr, säker och stabil plats;
3. Ta bort skyddslocket av gummi på kontakten;
4. Anslut batteriladdaren till eluttaget och sätt i den tillhörande stickkontakten;
5. Anslut den medföljande batteriladdaren till laddningsuttaget på batteriet, med bajonettfattning på respektive kontakt. Se batteriets användarhandbok.

ANMÄRKNING: Under laddningen inaktiveras alla maskinfunktioner.



OBS:
Ladda inte det enskilda batteriet på maskinen.

ANMÄRKNING: Robotgräsklipparens batterier är förgängliga delar och laddningskapaciteten minskar med tiden, vilket minskar robotgräsklipparens arbetsområde utan att äventyra dess funktion.

4.6 SÄTTA I OCH TA BORT BATTERIERNA FRÅN MASKINEN

OBS:
Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 2.8).

4.6.1 Sätta i batterierna

1. Öppna batteriluckan (fig. 10). Maskinen stängs av automatiskt när batteriluckan öppnas.
2. Sätt i batteriet i batterifacket (fig. 11.A).
3. Anslut kontakten på maskinen och tryck in den helt (fig. 11.B).
4. Stäng batteriluckan (fig. 10).
5. Starta om maskinen för arbete.

4.6.2 Uttagning av batterier

1. Öppna batteriluckan (fig. 10).
2. Vrid kontaktens ring moturs (fig. 11.C).
3. Dra ut kontakten (fig. 11.D).
4. Dra ut batteriet från batterifacket (fig. 11.E).
5. Stäng batteriluckan (fig. 10).

4.7 REGLERING AV KLIPPHÖJDEN

Proceduren "**JUSTERING AV KLIPPHÖJDEN**" beskriver hur man justerar bladens klipphöjd.
För att justera klipphöjden följer du guiden i appen.

OBS:
Rör inte klippaggregatet när du justerar klipphöjden.

OBS:
För att säkerställa att systemet för justering av bladhöjden fungerar korrekt ska du se till att inga gräsrester eller smuts samlas i närheten av bladen och skyddsbälgen för bladmotorn.

4.8 KAMERAMODUL, LIDARSENSORMODUL OCH ULTRALJUDSSENSORMODUL

Med hjälp av kameramodulen (fig. 22.A), lidarmodulen och ultraljudsmodulen (se avs. 2.2) kan robotgräsklipparen identifiera hinder och känna igen gränserna för klippområdet. Detta förbättrar navigeringen och minskar risken för kollisioner (fig. 22).

Förfarande:

1. Följ guiden i appen "Stiga.GO" för att justera kameramodulens, lidarmodulens och ultraljudsmodulens driftsparametrar och aktivera extra funktioner.

ANMÄRKNING: För att skydda integriteten bearbetas bilder och videoklipp från kameramodulen i realtid av robotgräsklipparen och lagras inte i dess interna minne.

ANMÄRKNING: Prestandan när det gäller att känna igen hinder och arbetsområdets kanter beror på många faktorer: föremålets form och storlek, ljusförhållanden, linsens renhet och slitage, typ av gräsmatta, väderförhållanden osv.

ANMÄRKNING: Om gräsmattans höjd är för stor kan kameramodulen tolka vegetationen som ett hinder. Om robotgräsklipparen fortsätter att stanna eller ändra riktning på grund av högt gräs måste du minska gräsets höjd med en traditionell gräsklippare.

ANMÄRKNING: Håll alltid kameramodulens lins ren så att bildsystemet fungerar korrekt.

OBS:
Kameramodulen kanske inte kan upptäcka föremål om de är helt omgivna eller täckta av vegetation, till exempel högt och tätt gräs.

OBS:
Titta inte direkt på LED-belysningen på kameramodulen för att undvika synskador.

4.9 FUNKTION AV SATELLITREFERENSSTATIONEN - STATUSINDIKATORLAMPA (OM TILLGÄNGLIG)

Satellitreferensstationen har en indikatorlampa (R) på undersidan (fig. 21), som tänds så som anges nedan:

- Av: referensstationen är avstängd eller så har ljuset inaktiverats via appen.
- Grönt blinkade ljus: satellitskanning pågår, vänta några minuter tills stationen är klar. I det här skedet är det inte möjligt att registrera en virtuell perimeter eller starta robotgräsklipparen. Om lampan fortsätter att blinka under en längre tid (mer än 30 min.) är stationen inte korrekt installerad. Installera om stationen enligt anvisningarna i avs. 3.4.2.
- Grönt fast ljus: referensstationen är klar att användas. Det är möjligt att registrera en virtuell perimeter eller starta robotgräsklipparen.
- Gult blinkande ljus: referensstationen är inte ansluten till mobilnätet. Det är inte möjligt att registrera en virtuell perimeter eller förhindra robotgräsklipparen på jobbet. Kontrollera att du har slutfört produktens associeringsfas via appen (se avs. 3.5). Om problemet kvarstår, starta om referensstationen (koppla bort den från elnätet och koppla in den igen efter 30 sekunder).

Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår.

- Rött blinkande ljus: det finns ett fel i referensstationen. Kontakta en serviceverkstad.

5. UNDERHÅLL

OBS:
Använd endast originalreservdelar.

OBS:
Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.

OBS:
Fara för skärsår på händerna och fötter.
Använd skyddshandskar och -skor för att undvika olyckor.

OBS:
Fara för att få fint damm i ögonen.
Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.

VARNING:
Att använda för mycket vatten kan orsaka skadliga infiltreringar i de elektriska komponenterna.

FÖRBUD:
Använd inte vattenstrålar under tryck.

FÖRBUD:
För att inte irreversibelt skada elektriska och elektroniska komponenter, sänk inte ner robotgräsklipparen i vatten, helt eller delvis.

FÖRBUD:
Tvätta inte invändiga delar av robotgräsklipparen för att undvika skador på elektriska och elektroniska komponenter.

FÖRBUD:
Använd inte lösningsmedel eller bensin för att inte skada lackerade ytor och komponenter av plast.

FÖRBUD:
Använd endast en mjuk, lätt fuktad trasa för rengöring av kameralinsen och sensorerna i allmänhet. Använd under inga omständigheter borstar, skrapor, slipande svampar eller kemiska lösningsmedel.

5.1 PROGRAMMERAT UNDERHÅLL

Se till att rengöra produkten regelbundet och byta ut slitna delar för bättre användning och längre livslängd. Utför ingreppen med den frekvens som anges i tabellen.

FREKVENS	KOMPONENT	TYP AV INGREPP	REFERENS
Före varje användning och minst var 8:e timme	Kniv	Gör rent och kontrollera klippaggregatets effektivitet.	Se avs. 5.3
		Klippaggregatet ska bytas ut om det är böjt på grund av en stöt eller om det är slitet.	Kontakta en auktoriserad serviceverkstad
	Laddningskontakter	Rengör och ta bort eventuella oxidationer.	Se avs. 5.3
	Kamera- och sensormodul	Rengöring av linsen	Se avs. 5.3
Varje månad eller var 100:e driftstimma	Robotgräsklippare	Gör rent.	Se avs. 5.3
	Elkablar	Kontrollera slitage eller försämringen och byt ut dem vid behov.	Kontakta en auktoriserad serviceverkstad
I slutet av klippsäsongen eller var sjätte månad om robotgräsklipparen inte används	Batterier	Utför batteriladdningen innan du lägger undan batterierna för förvaring	Se avs. 5.4

Det är nödvändigt att göra underhållsservice årligen vid ett auktoriserat servicecenter för att hålla robotgräsklipparen i gott skick.
Kupongen innehåller en serie kontroller inklusive:

- intern och extern rengöring av robotgräsklipparen;
- allmän kontroll av robotgräsklipparens status;
- byte av slitna delar;
- kontroll av batteriernas status;
- kontrollera åtdragningsmomenten;
- verifiering och eventuell ersättning av kinematik för stötar och lyft och deras skyddsbälgar;
- kontrollera och byt vid behov ut gummibälgen som skyddar bladmotorn för att upprätthålla skyddsspecifikationerna mot vatteninfiltrationer;
- byte av tätningspackningar på batterifacket för att upprätthålla specifikationerna till skydd mot vatteninfiltrationer.

ANMÄRKNING: eventuella fel på grund av underlåtenhet att genomföra den årliga servicen kommer inte att erkännas under garantin.

5.2 UNDERHÅLL AV SKÄRAGGREGATET

OBS:
Vidrör inte klippaggregatet förrän tändningsnyckeln har avlägsnats och klippaggregatet står helt still. Se till att klippaggregatet kan röra sig, även om nyckeln har tagits bort (för batteridrivna modeller).

VARNING:
Alla åtgärder gällande klippaggregaten (nedmontering, slipning, justering, reparation, återmontering och/eller byte) är tunga arbeten som kräver en specifik kompetens och användning av lämpliga utrustningar. Av säkerhetsskäl krävs det därför att de alltid utförs på en serviceverkstad.

VARNING:
Byt alltid de skadade, deformerade eller slitna klippaggregat tillsammans med skruvarna, för att bibehålla balansen.

VIKTIGT *nvänd alltid ursprungliga skäraggregat med koden som anges i tabellen "Tekniska specifikationer" eller i kapitlet "Tillbehör på beställning".*

5.3 RENGÖRING

5.3.1 Produktrengöring

OBS:
Fara för skärsår på händerna och fötter.
Använd skyddshandskar och -skor för att undvika olyckor.

OBS:
Fara för att få fint damm i ögonen.
Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.

• Krav och skyldigheter:

- Svamp
- Neutral tvål
- Borste
- Vatten
- Torr trasa
- Skyddshandskar
- Skyddsglasögon



SKYLDIGHET ATT BÄRA SKYDDSHANDSKAR:
Använd skyddshandskar för att undvika fara för skärning av händerna.



SKYLDIGHET ATT BÄRA SKYDDSGLASÖGON:
Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.

• Allmänna indikationer:

Efter varje användning, rengör maskinen enligt följande instruktioner: (Fig. 12)

- Använd inte vattenstrålar och undvik att blöta ner batterierna och de elektriska komponenterna.
- Ta bort rester av gräs och lera som ansamlats inuti chassit.
- Se alltid till att det inte finns skräp i luftöppningarna.

- Använd inte aggressiva vätskor för rengöring av chassit.
- För att minska brandrisken, se till att inga rester av gräs, löv eller överskottsfett finns på maskinen.
- Lyft motorkåpan och rengör med tryckluft från eventuella rester av smuts eller gräs som samlas på batterierna.

• Förfarande:

1. Tryck på "**STOP**"-knappen för att stoppa robotgräsklipparen och öppna skyddskåpan.
2. Koppla bort från strömförsörjningen.
3. Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 2.8).
4. Gör rent alla externa ytor på robotgräsklipparen med en svamp som fuktats med ljummet vatten och neutral tvål.
5. Rengör linser på kameramodul, lidarsensorer och ultraljud med en mjuk trasa och var försiktig så att du inte repar glasytan.



VARNING:
Att använda för mycket vatten kan orsaka skadliga infiltreringar i de elektriska komponenterna.



VARNING:
Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.



FÖRBUD:
Använd inte vattenstrålar under tryck.



FÖRBUD:
För att inte irreversibelt skada elektriska och elektroniska komponenter, sänk inte ner robotgräsklipparen i vatten, helt eller delvis.



FÖRBUD:
Tvätta inte invändiga delar av robotgräsklipparen för att undvika skador på elektriska och elektroniska komponenter.



FÖRBUD:
Använd inte lösningsmedel eller bensin för att inte skada lackerade ytor och komponenter av plast.



FÖRBUD:
Använd aldrig borstar, skrapor, slipande svampar eller kemiska lösningsmedel för att rengöra linser på kameramodul, lidarsensorer och ultraljud, då dessa kan repa eller skada glasytan.

6. Ta bort lera och smuts från drivhjulen.
7. Rengör den undre delen av robotgräsklipparen (området med klippbladet, fram- och bakhjul). Kontrollera robotgräsklipparens undre del (bladet, fram- och bakhjul), använd en borste och ta bort beläggningar och/eller rester som kan hindra robotgräsklipparens korrekta funktion. Slutför rengöringen med en fuktig svamp.
8. Rengör batteriladdningskontakten.

5.4 VINTERUNDERHÅLL OCH LAGRING AV BATTERIET

Förfarande:

1. Rengör robotgräsklipparen (se avs. 5.3).
2. Förvara robotgräsklipparen horisontellt på en torr och frostfri plats. Se till att den är avstängd och att säkerhetsnyckeln har tagits ur.
3. Koppla bort satellitreferensstationen (om sådan finns) från elnätet.

ANMÄRKNING: Om du tar bort satellitreferensstationen från installationsplatsen under vintern, måste du se till att dess position förblir exakt densamma när den monteras tillbaka. Om en satellitreferensstation har installerats och sedan flyttas måste programmeringen av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas göras på nytt via appen.

5.5 UTBYTE AV BATTERIER

Batteriernas livslängd beror på hur lång klippsäsongen är och hur många timmar robotgräsklipparen används per dag. En lång klippsäsong eller många timmars användning innebär att batterierna måste bytas ut oftare. Batteribytet får endast utgöras av STIGAS TEKNISKA SERVICEPERSONAL.
Kontakta ett servicecenter eller din återförsäljare om batterierna behöver bytas ut.

ANMÄRKNING: Robotgräsklipparens batterier är en färskvara och laddningskapaciteten minskar med tiden, vilket minskar robotgräsklipparens arbetsområde utan att äventyra dess funktion.

6. TRANSPORT, LAGRING OCH BORTSKAFFANDE

6.1 TRANSPORT



SKYLDIGHET:
Robotgräsklipparen måste stängas av på ett säkert sätt innan den lyfts eller transporteras.



VARNING:
Kontrollera att det inte finns några leksaker, verktyg, grenar, kläder eller andra föremål på gräsmattan som kan skada utrustningen.

ANMÄRKNING: Vi rekommenderar användning av originalemballaget för transport över längre avstånd.

Förfarande:
När maskinen ska förflyttas manuellt ska du:
1. Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 2.8).
2. Rengör robotgräsklipparen (se avs. 5.3.1).
3. Ställ skärenhetsgruppen i högsta läge.
4. Stäng av maskinen och ta ur tändningsnyckeln.
5. Se till att du står på plant underlag.
6. Koppla ur traktionen enligt avsnitt 2.9 (fig. 1.L).
7. För att flytta maskinen, använd de bakre fästhandtagen (fig. 14).



OBS:
Använd inte dessa punkter för att lyfta maskinen.

När maskinen transporteras med ett fordon eller ett släp ska du:
1. Använda ramper med en bredd, längd och styrka som är lämplig för maskinens vikt och storlek;
2. Lyfta klippdäcket till maximal klipphöjd med hjälp av appen.
3. När laddningen är klar stänger du av maskinen genom att dra ut nyckeln.
4. Fäst maskinen på fordonet med hjälp av de två krokarna framtill och de två krokarna baktill (fig. 13). Fäst inte maskinen vid delar som kan skadas.

SÄKERHETSANVISNINGAR:
Om du skulle anses att du inte kan utföra förflyttningen eller transporten i säkerhet, tillkalla kundtjänst.

6.2 FÖRVARING

Robotgräsklipparen måste förvaras horisontellt, med säkerhetsnyckeln borttagen, på en torr och frostfri plats efter rengöring och batteriladdning för vinterförvaring av batteriet. Under långa perioder när robotgräsklipparen inte används ska du koppla bort satellitreferensstationen (om sådan finns) från elnätet.

När maskinen ska ställas undan i över 30 dagar:
- Låt maskinen svalna.
- Ta ut batterierna och förvara dem på en sval och torr plats.
- Rengör maskinen noggrant.
- Kontrollera att maskinen inte har några skador.

Kontakta en auktoriserad serviceverkstad vid behov.

När man på nytt tar maskinen i funktion:
- Förbered maskinen enligt indikationerna i kapitel 4.2.

6.3 BORTSKAFFANDE

Förfarande:
1. Emballaget ska bortskaffas på ett hållbart sätt i förutsedda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade insamlingscentraler.
2. Kassera robotgräsklipparen i enlighet med lokala lagenliga krav.
3. Kontakta en lämplig återvinnings- och bortskaffningsanläggning eftersom robotgräsklipparen klassificeras som WEEE (Waste Electrical and Electronic Equipment).
4. Användaren ska obligatoriskt bortskaffa batterierna på ett hållbart sätt i särskilda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade insamlingscentraler.

7. FELSÖKNING

OBS:
Stoppa robotgräsklipparen under säkra villkor (se avs. 2.8).

Nedan finns en lista över huvudsakliga fel som kan uppstå under arbetsfasen.

ANMÄRKNING: Ytterligare tips och felsökningsförfaranden finns i appen Stigo.GO.

FEL	ORSAKER	ÅTGÄRDER
Onormala vibrationer. Robotgräsklipparen är bullrig.	Skadat klippaggregat	Byt ut skadade komponenter (se avs. 5.1).
	Klippaggregatet är blockerat av materialrester (band, rep, plastbitar osv.)	Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 2.8). Frigör klippaggregatet.
	Robotgräsklipparen startade med oförutsedda hinder (nedfallna grenar, föremål som glömts, osv.).	Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 2.8). Avlägsna hindren och starta om robotgräsklipparen.
	Funktionsfel på elmotorn.	Kontakta en serviceverkstad för att byta motor.
	För högt gräs.	Öka klipphöjden (se avs. 4.7).
Varningsikonen lyser på tangentbordet.	Indikerar avvikelser/felförhållanden.	Se appen för mer information.
Robotgräsklipparen stannar tillfälligt i arbetsområdet.	Låg GPS-signal	Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår.

FEL	ORSAKER	ÅTGÄRDER
Arbetsområdet klipps inte helt och hållet.	Klippaggregat med beläggningar och/eller restmaterial.	Stäng av roboten under säkra förhållanden (se avs. 2.8). Rengör klippaggregatet.
	Arbetsområdet är för stort i förhållande till robotgräsklipparens kapacitet.	Minska arbetsområdet (se Tekniska specifikationer kap. 8).
	Batterilivet håller på att ta slut.	Byt batterierna mot originalreservdelar (se avs. 5.5).
	Batterierna laddas inte fullständigt.	Gör rent och ta bort eventuella oxidationer från kontaktpunkterna (se avs. 5.3). Ladda batterierna.

8. TEKNISKA UPPGIFTER

SPECIFIKATIONER	modell SRHB01 (se produktetikett)	
Dimensioner (B x H x D) [mm]	1 012 x 725 x 1 442 robot utan klippdäck	
	1 012 x 725 x 2 300 robot med klippdäck	
Robotgräsklipparens vikt [kg]	330 (med 6 batterier och klippdäck)	
Klipphöjd (min-max) [mm]	20 - 95	
Klipphastighet [rpm]	3800	
Rörelsehastighet [km/h]	5	
Maximal lutning	27 %	
Maximal lutning längs omkretsen	20 %	
Typ av klippningssystem	3 klippknivar	
Ljudeffektnivå som detekterats [dB (A)]	98.68	
Bullerutsläppens osäkerhet [dB (A)]	0.83	
Ljudeffektnivå som garanteras [dB (A)]	100	
Kontroll av klippaggregatet	182004385/0	
Robotgräsklipparens IP-klassificering	IP64	
Robotgräsklipparens driftsmiljötemperatur [°C]	0 ÷ 50	
Batterimodell	Typ: BT 40 Li 56 (*) Modell: 40 Ah ePower Pro-batteri Art.nr: 382033301/1 (279000004/ST1) Typ av cell: 14S8P	
Batteriladdare Modell: 18 A - EU-kontakt Art.nr: 182050000/0 (279010104/ST1)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Maximal laddningstid (ett batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximal laddningstid (två batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)
Batteriladdare Modell: 18 A - UK-kontakt P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Input)	100-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Maximal laddningstid (ett batteri)	h (@ V)	~ 2,5 (220)
Maximal laddningstid (två batterier)	h (@ V)	~ 4,5 (220)

SPECIFIKATIONER	modell SRHB01 (se produktetikett)	
Batteriladdare Modell: 30 A - EU-kontakt Art.nr: 182050001/0 (279010204/ST1)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Maximal laddningstid (ett batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximal laddningstid (två batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Batteriladdare Modell: 30 A - UK-kontakt P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Input)	200-240 VAC
	V (Output)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Maximal laddningstid (ett batteri)	h (@ V)	~ 1,5 (220)
Maximal laddningstid (två batterier)	h (@ V)	~ 3 (220)
Uppkoppling	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationsteknik	AGS, GNSS-RTK	

SPECIFIKATIONER	modell SRHB01
Effektklass RF-moduler	Bluetooth LE Uteffekt - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klass 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Klass 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Klass E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Klass E2 - 26 dBm; 4G - Klass 3 - 23dBm
Frekvensområde - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekvensområde 2 400 - 2 483,5 MHz
Frekvensområde - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekvensområde - 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).
Frekvensområde - Wi-Fi	Wi-Fi - Frekvensområde 2412 - 2484 MHz Maximal dragkraft < 20dBm

Ordmärket och logotypen Bluetooth® är registrerade varumärken som tillhör Bluetooth SIG, Inc. och all användning av dessa varumärken av STIGA sker under licens.

9. TILLBEHÖR PÅ BESTÄLLNING

ANMÄRKNING: Följande tillbehör kan inte användas vid automatisk körning. De får endast användas med radiostyrning.

1	Släp	✓
2	Blad- och grässamlare	✓
3	Gödningsspridare	✓
4	Plastrulle	✓
5	Kod för elektriskt klippaggregat (deck)	110CE E QF

10.GARANTI

10.1 GARANTINS TÄCKNING

Garantin täcker alla brister i material och utförande, som fastställts under garantiperioden av din återförsäljare eller ett specialistcenter.
Garantins omfattning är begränsad till reparation eller ersättning av komponenten som anses vara felaktig.
Det rekommenderas att överlämna maskinen en gång om året till en auktoriserad serviceverkstad för underhåll, assistans och kontroll av säkerhetsanordningarna.
Garantins omfattning gäller om ett regelbundet underhåll har utförts på maskinen.

Garantin täcker inte skador som beror på följande:

- Försummelse av att läsa bifogad bruksanvisning (instruktionsbok).
- Slarv, försummelse.
- Extern orsak (blixtnedslag, stötar, närvaro av främmande kroppar inuti maskinen) eller olycka.
- Felaktig eller montering som inte tillåts av tillverkaren.
- Dåligt underhåll.
- Ändring av maskinen.
- Användning av icke-originalreservdelar (anpassningsbara delar).
- Användning av tillbehör som inte levereras av eller inte är godkända av tillverkaren (till exempel klippaggregat).

Garantin täcker inte heller:

- Underhållsåtgärder (beskrivs i handboken).
- Normalt slitage hos förbrukningsmaterial såsom klippaggregat och hjul.
- Normalt slitage.
- Förstörelse av maskinen utvändigt på grund av användningen.
- Klippaggregatens hållare.
- Skador till följd av en installation som inte överensstämmer med anvisningarna i användarhandboken.
- Skador till följd av felaktig planering av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas.
- Skador orsakade av vatteninfiltration på grund av användning av en högtryckstvätt eller genom att sänka ned gräsklipparen i vatten, till exempel när vattenpölar bildas av kraftigt regn.
- Skador orsakade av felaktig förvaring eller felaktig användning av batteriet.
- Skador orsakade av användning av batterier som inte är originalbatterier.
- Eventuella ytterligare kostnader som kan vara relaterade till en reparation som täcks av garantin, som t.ex. frakt av maskinen till användaren, transport av maskinen till återförsäljaren, hyra av utrustning eller anlitade av externa företag för trädgårdsarbeten under den tid som maskinen inte kan användas.

Användaren skyddas av nationell lagstiftning. Användarens rättigheter enligt nationell lagstiftning begränsas inte på något sätt av denna garanti.

11.VARUMÄRKEN OCH LICENSER

Ordmärket Bluetooth® och logotyperna är registrerade varumärken som ägs av Bluetooth SIG, inc. och all användning av sådana märken av STIGA sker under licens.

TR

DİKKAT!: MAKİNEYİ KULLANMADAN ÖNCE BU KILAVUZU DİKKATLE OKUYUN. İlerideki her türlü ihtiyaç için saklayın.

İÇİNDEKİLER

1. GÜVENLİK KURALLARI 2
   - 1.1 Elektrikli alet güvenliği hakkında genel uyarılar 2
   - 1.2 Güvenlikle ilgili bilgiler 4
   - 1.3 Emniyetli çalışma prosedürleri 6
2. GİRİŞ 7
   - 2.1 Genel giriş 7
   - 2.2 Ürünün açıklaması 8
   - 2.3 Makine Komponentleri 8
   - 2.4 Ambalajdan çıkarma 9
   - 2.5 Aksesuarların montajı 9
   - 2.6 Ön aksesuarın montajı 9
   - 2.7 İşaretler ve plakalar (Res. 13) 9
   - 2.8 Çim biçme robotunu emniyetli şartlarda durdurma ve kapatma 11
   - 2.9 Çekiş devreye sokma / devreden çıkarma levyesi 11
3. KURULUM 12
   - 3.1 Kurulum için gerekenlerin kontrolü 12
   - 3.2 Çalışma alanlarını ve geçiş güzergahlarını sınırlandırma ölçütleri 13
   - 3.3 Bileşenlerin kurulumu 15
   - 3.4 Referans uydu istasyonunun kurulumu (gerekirse) 15
   - 3.5 Çim biçme robotunun ilk defa etkinleştirilmesi 18
4. ÇALIŞMASI 24
   - 4.1 Devreye almak için bileşenler 24
   - 4.2 Çim biçe robotunu başlatmak için emniyetlerin kontrol edilmesi 24
   - 4.3 Çim biçme robotunun elle çalıştırılması 24
   - 4.4 Çim biçme robotunda mevcut komutların açıklaması 25
   - 4.5 Bataryanın şarj edilmesi 27
   - 4.6 Bataryaların makineye takılması ve makineden çıkarılması 29
   - 4.7 Kesim yüksekliğinin ayarlanması 29
   - 4.8 Kamera modülü, lidar sensör modülü ve ultrason modülü 29
   - 4.9 Referans uydu istasyonunun çalışması - durum göstergesi ikaz lambası (varsa) 30
5. BAKIM 30
   - 5.1 Programlı bakım 31
   - 5.2 Kesim düzeninin bakımı 32
   - 5.3 Temizlik 32
   - 5.4 Bataryaların kış bakımı ve depolanması 33
   - 5.5 Bataryaların değiştirilmesi 34
6. TAŞIMA, DEPOYA KALDIRMA VE BERTARAF 34
   - 6.1 Taşıma 34
   - 6.2 Depoya kaldırma 35
   - 6.3 Bertaraf 35
7. SORUNLARIN GİDERİLMESİ 35
8. TEKNİK BİLGİLER 36
9. TALEP ÜZERİNE TEDARİK EDİLEN AKSESUARLAR 37
10. GARANTİ 38
    - 10.1 Garanti kapsamı 38
11. TİCARİ MARKALAR VE LİSANSLAR 38

NOT: Bu kılavuzda verilen talimatlar çim biçme makinesi yapılandırmasında otonom robotlar için geçerlidir. Belirtilmedikçe resimlerde SRHB01 modeli temel alınmıştır.

1. GÜVENLİK KURALLARI



ZORUNLULUK:
Kullanmadan önce dikkatle okuyun ve ileride başvurmak üzere saklayın.

1.1 ELEKTRİKLİ ALET GÜVENLİĞİ HAKKINDA GENEL UYARILAR

⚠ **Bu makineyle birlikte verilen tüm güvenlik uyarılarını, talimatları, görselleri ve özellikleri okuyun.** *Aşağıda listelenen talimatlara uyulmaması, elektrik çarpmalarına, yangınlara ve/veya ciddi yaralanmalara neden olabilir.*

Bütün uyarıları ve talimatları ileride danışmak için saklayın.

Uyarılarda kullanılan "elektrikli alet" terimi, elektrik şebekesinden (kabloyla) veya batarya ile beslenen (kablosuz) elektrikli aletinizle ilgilidir.

1) Çalışma alanının güvenliği

a) **Çalışma sahasını temiz ve iyi aydınlatılmış halde tutun.** *Düzensiz sahalar kaza yaşanmasını kolaylaştırır.*
b) **Elektrikli aletleri patlayıcı atmosferde, örneğin tutuşabilir sıvılar, gaz veya toz mevcut ise kullanmayın.** *Elektrikli aletler, toz veya buharları tutuşturabilecek kıvılcımlar çıkarırlar.*
c) **Elektrikli alet kullanılırken çocukları ve çevredekileri uzak tutun.** *Dikkat dağılmaları kontrol kaybına neden olabilir.*

2) Elektrik güvenliği

a) **Batarya şarj cihazının kablosunun fişi elektrik prizine uygun olmalıdır. Fiş üzerinde asla hiçbir değişiklik yapmayın. Toprak bağlantısıyla donatılmış batarya şarj cihazının kablosunda adaptör kullanmayın.** *Değişikliğe uğramamış ve prize uygun fişler elektrik çarpması riskini azaltır.*
b) **Vücudunuzun; borular, radyatörler, ocaklar, buzdolapları gibi topraklanmış veya toprak olarak görev yapan bir iletkene bağlanmış yüzeyler ile temas etmesini önleyin.** *Topraklanmış veya toprak olarak görev yapan bir iletkene bağlı yüzeyler vücudunuzla temas ettiğinde, elektrik çarpma riski artar.*
c) **Elektrikli aleti yağmura veya ıslak ortamlara maruz bırakmayın.** *Elektrikli aletin içine sızan su, elektrik çarpma riskini artırır.*
d) **Kabloyu uygunsuz şekilde kullanmayın. Elektrikli aleti taşımak, çekmek veya prizden çıkarmak için kabloyu kullanmayın. Kabloyu; ısıdan, yağdan, keskin köşelerden veya hareket halindeki parçalardan uzak tutun.** *Hasar görmüş veya dolanmış bir kablo elektrik çarpma riskini artırır.*
e) **Elektrikli aleti dış mekanda kullanırken, dış mekan kullanımına uygun bir uzatma kablosu kullanın.** *Dış mekan kullanımına uygun bir uzatma kablosu, elektrik çarpması riskini azaltır.*
f) **Bir elektrikli aletin nemli bir ortamda kullanılması kaçınılmazsa, bir kaçak akım şalteriyle (KAC) korunan bir elektrik prizi kullanın.** *KAC kullanmak elektrik çarpması riskini azaltır.*

3) Kişisel güvenlik

a) **Elektrikli aleti kullanırken dikkatli olun, yapmakta olduğunuz işi kontrol edin ve sağduyulu davranın. Yorgun veya uyuşturucu, alkol ya da ilaç etkisi altındayken elektrikli aleti kullanmayın.** *Elektrikli aleti kullanırken bir anlık dikkatsizlik, ciddi bireysel yaralanmalara neden olabilir.*
b) **Kişisel koruyucu donanımları (KKD) kullanın. Daima koruyucu gözlükler takın.** *Toz önleme maskeleri, kaymayan ayakkabılar, koruyucu baretler veya kulaklıklar gibi koruyucu donanımları kullanmak, bireysel yaralanmaları azaltır.*

c) **Kasıtlı olmayan başlatma işlemlerini önleyin. Fişi takmadan, elektrikli aleti elinize almadan veya taşımadan önce şalterin "OFF-KAPALI" konumda olduğundan emin olun.** *Bir elektrikli aleti parmağınız şalterin üzerindeyken taşımak veya şalter "ON-AÇIK" konumundayken fişi prize takmak kazaların meydana gelmesini kolaylaştırır.*

d) **Elektrikli aleti açmadan önce her anahtarı veya ayarlama aletini çıkarın.** *Elektrikli aletin döner bir parçasıyla temas halinde kalan bir anahtar veya bir alet, ağır bireysel yaralanmalara neden olabilir.*

e) **Uzanmayın. Daima uygun destek ve dengeyi koruyun.** *Bu, beklenmedik durumlarda elektrikli aletin daha iyi kontrol edilmesini sağlar.*

f) **Uygun şekilde giyinin. Bol giysiler giymeyin veya takı takmayın. Saçları ve giysileri hareket halindeki parçalardan uzak tutun.** *Bol giysiler, takılar veya uzun saçlar hareket halindeki parçalara takılabilir.*

g) **Toz toplamak veya dışarı atmak için sisteme bağlanacak cihazlar varsa, bunların uygun şekilde bağlandıklarından ve kullanıldıklarından emin olun.** *Bu cihazların kullanılması tozla bağlantılı riskleri azaltabilir.*

h) **Elektrikli aleti sık kullanmakla edineceğiniz aşinalığın rahatlamanıza ve elektrikli aletin güvenlik ilkelerini görmezden gelmenize neden olabileceğini asla unutmayın.** *İhmalkar bir davranış saniyeden daha küçük sürelerde ağır yaralanmalara neden olabilir.*

4) Elektrikli aletin kullanılması ve korunması

a) **Elektrikli aleti zorlamayın. Elektrikli aleti özel uygulama için doğru şekilde kullanın.** *Elektrikli alet işi, tasarlanmış olduğu hızda daha iyi ve daha güvenli şekilde gerçekleştirecektir.*

b) **Şalter aleti başlatamıyor veya durduramıyorsa, elektrikli aleti kullanmayın.** *Şalterle çalıştırılamayan bir elektrikli alet tehlikelidir ve onarılmalıdır.*

c) **Elektrikli alette herhangi bir ayarlama, aksesuar değişimi veya depoya kaldırma işlemlerini yapmadan önce, fişi güç kaynağından ayırın ve/veya bataryayı elektrikli aletten çıkarın.** *Bu önleyici güvenlik önlemleri, elektrikli aletin kazara çalıştırılma riskini azaltır.*

d) **Kullanılmayan elektrikli aleti çocukların ulaşamayacağı yerlerde muhafaza edin ve alet ile bu talimatlar hakkında bilgisi bulunmayan kişilerin kullanmalarına izin vermeyin.** *Elektrikli aletler eğitimsiz kullanıcıların ellerinde tehlikeli hale gelir.*

e) **Elektrikli aletin ve aksesuarların bakımını yapın. Hareketli parçaların hizalanmış ve harekette serbest olduklarını, parçalarda kırılma olmadığını veya elektrikli aletin işlemesini etkileyebilecek herhangi bir durumun bulunmadığını kontrol edin. Hasar halinde elektrikli alet kullanılmadan önce onarılmalıdır.** *Birçok kaza yetersiz bakım yapılmasından kaynaklanır.*

f) **Kesim organlarını bilenmiş ve temiz tutun.** *İyi bilenmiş kesiciler ile kesim organlarının uygun bir bakımı, bunları takılmalara karşı daha fazla korur ve daha kolay kontrol edilebilir kılar.*

g) **Elektrikli aleti ve ilgili aksesuarları verilen talimatlara göre, çalışma koşullarını ve yapılacak iş tipini dikkate alarak kullanın.** *Elektrikli aletin öngörülenlerden farklı işlemlerde kullanılması tehlikeli durumların doğmasına yol açabilir.*

h) **Tutamakları ve tutma yüzeylerini kuru, temiz ve yağ ile gres emareleri olmayacak halde tutun.** *Kaygan olan tutamaklar ve tutma yüzeyleri aletin öngörülemeyen durumlarda güvenli şekilde taşınmasına ve kontrol edilmesine izin vermezler.*

5) Elektrikli aletin kullanılması ve korunması

a) **Bataryayı şarj etmek için yalnızca üretici tarafından tavsiye edilen batarya şarj cihazını kullanın.** *Bir batar grubu türüne uygun batarya şarj cihazı başka bir batarya grubunda kullanılırsa, yangın, elektrik çarpması, aşırı ısınma veya bataryadan dışarı korozyona uğratıcı sıvı çıkması riskini doğurabilir.*

b) **Sadece elinizdeki elektrikli alet için öngörülen özel bataryaları kullanın.** *Herhangi başka bir batarya grubunun kullanılması yaralanma veya yangın risklerine neden olabilir.*

c) **Batarya grubu kullanılmadığında, kontaklarında kısa devreye yol açabileceğinden, ataşlar, demir paralar, anahtarlar, çivi, vida veya diğer küçük metal eşyalardan uzak tutun.** *Batarya kontaklarının kısa devre yapması, parlamaya veya yangına yol açabilir.*

d) **Kötü durumdaki bir batarya sıvının dışarı çıkmasına neden olabilir. Sıvıyla temas etmekten kaçının. Kazaen temas etmeniz halinde su ile durulayın. Sıvının gözler ile temas etmesi halinde, bir doktora başvurun.** *Bataryadan dışarı sızan sıvı deride tahrişlere veya yanmalara neden olabilir.*

e) **Hasarlı veya tadilat görmüş batarya veya elektrikli aleti kullanmayın.** *Hasarlı veya tadilat görmüş bataryalar sonucunda yangın, patlama veya yaralanma riski doğacak şekilde öngörülemeyen davranışlar sergileyebilir.*

f) **Bir batarya grubunu veya elektrikli aleti ateşe veya aşırı sıcaklığa maruz bırakmayın.** *Ateşe veya 130°C'nin üzerinde bir sıcaklığa maruz bırakılması patlamaya neden olabilir.*

g) **Şarj talimatlarına uygun hareket edin ve batarya grubunu veya elektrikli aleti talimatlarda belirtilen sıcaklık aralığının dışında şarj etmeyin.** *Şarjın uygunsuz şekilde veya belirtilen aralık dışında bir sıcaklıkta yapılması bataryaya zarar verebilir ve yangın riskini arttırabilir.*

6) Destek

a) **Elektrikli aleti sadece orijinal yedek parçalar kullanarak, nitelikli personele onartın.** *Bu, elektrikli aletin güvenliğinin korunmasını sağlar.*

b) **Batarya üzerinde onarım işlemleri yapmayın.** *Onarım faaliyetleri üretici veya uzman Servis Merkezi tarafından yapılmalıdır.*

1.2 GÜVENLİKLE İLGİLİ BİLGİLER

Cihazın tasarlanmasında kişilerin güvenlik ve sağlıkları açısından risk oluşturabilecek konulara özellikle dikkat edilmiştir. Bu bilgilerin amacı, verilen yönergelere aykırı davranışları önleyerek, her türlü riskin önüne geçmesi konusunda kullanıcıyı duyarlı kılmaktır.



TEHLİKE:
Çim biçme robotunu kullanmadan önce bu belgede yer alan tüm bilgileri bilmek gerekmektedir.



TEHLİKE:
Bu çim biçme robotu, çocuklar veya bedensel, duyusal ya da zihinsel kapasitesi düşük veya deneyim ile bilgiden yoksun kişilerce kullanılmaya uygun değildir.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Her türlü ayarlama veya bakım işlemi için elektrik beslemesini ayırın ve emniyet donanımlarını devreye sokun.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Transformatörün besleme kablosu hasar görmüşse, çim biçme robotunu kullanmayın. Hasarlı bir kablo gerilim altındaki parçalara temas edebilir. Her türlü riski önleyecek şekilde bu kablo Üretici veya teknik servisi ya da yeterli ehliyete sahip bir kişi tarafından değiştirilmelidir.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Yalnızca Üretici tarafından tedarik edilen batarya şarj cihazını ve güç kaynağını kullanın. Uygun olmayan bir batarya şarj cihazı ve güç kaynağının kullanılması elektrik çarpmasına ve/veya aşırı ısınmaya neden olabilir.



UYARI:
Bataryadan dışarı sıvı sızması halinde ilgili bileşenler su / nötralize edici maddeyle yıkanmalıdır.
Batarya sıvısıyla her türlü doğrudan temastan kaçının.
Gözlerle temas etmesi halinde bir hekime danışın.



UYARI:
Çim biçme robotu çalışırken çalışma alanında başka kişilerin, özellikle de çocukların ve/veya evcil hayvanların bulunmadığından emin olun. Aksi halde çim biçme robotunun faaliyetlerini bu bölgede hiç kimsenin bulunmadığı zamanlara programlayın.



UYARI:
Çalışma alanı ve genel olarak çim biçme robotunun dolaşabileceği alan ötesine geçilemeyen bir fiziksel bariyerle sınırlandırılmalıdır.



UYARI:
Kişilerin ve eşyaların zarar görmesini veya taşıtlarla kazaya karışmasını önlemek için makinenin çalışma alanı veya geçişi için kullanılan güzergahlar kamu alanlarını içermeyecek şekilde ayarlanmaları gerekir.



UYARI:
Güvenlikle ilgili nedenlerden ötürü referans uydu istasyonun yeri sanal sınırların, geçiş güzergahlarının ve uzak durulacak bölgelerin programlanmasından sonra asla değiştirilmemelidir. Çim biçme robotu programlanan çalışma alanının dışına çıkabilir. Referans istasyonun yeri değiştirilirse, yeniden programlama yapmak gerekir.



UYARI:
Kesim yüksekliğinin ayarlanması sırasında cihaza dokunmayın.



UYARI:
Kendi güvenliğiniz ve başka kişiler, hayvanlar veya eşyaların zarar görmesini önlemek için çim biçme robotunun çalışacağı manuel rehberle çalıştırılacağı alanı (örneğin kurulum aşamasında) önceden bilmeniz gerekir. Robota rehberlik ederken düşmeyecek şekilde dikkatle yürüyün.



UYARI:
Sadece orijinal yedek parçalar kullanın.



UYARI:
Kurulu emniyet cihazlarında tadilat, kurcalama, devre dışı bırakma, iptal etme gibi işlemler yapmayın.



DİKKAT:
Cihaza zarar verebilecek oyuncaklar, aletler, dallar, giysiler veya başka eşyaların çayırın üzerinde bulunmadığını kontrol edin.



YASAK:
Çim biçme robotunun üzerine oturmayın.



YASAK:
Çalışırken bıçağı kontrol etmek veya taşımak için asla çim biçme robotunu kaldırmayın. Ellerinizi ve ayaklarınızı cihazın altına sokmayın.



YASAK:
Sulama sistemi çalışırken çim biçme robotunu kullanmayın.



YASAK:
Çim biçme robotunu yüksek basınçlı su jeti kullanarak yıkamayın, kısmen veya tamamen suya daldırmayın.



YASAK:
Bütün parçaları kusursuz şekilde sağlam değilse, çim biçme robotunu kullanmayın. Hasar görmesi halinde ilgili parçaları değiştirin.



YASAK:
Çim biçme robotunu patlayıcı veya parlayıcı ortamlarda kullanmak ve şarj etmek kesinlikle yasaktır.



ZORUNLULUK:
Bıçakların ve kesim düzeninin yıpranmadığından veya zarar görmediğinden emin olmak için çim biçme robotunu düzenli aralıklarla gözle kontrol edin. Çim biçme robotunun iyi çalışma durumunda olduğundan emin olun.



ZORUNLULUK:
Kılavuzun tamamını, özellikle de emniyetle ilgili bilgilerin tümünü okuyun ve bunları tam olarak anladığınızdan emin olun. Çalıştırma, bakım ve onarımlarla ilgili talimatlara titizlikle uyun.



ZORUNLULUK:
Bakım ve onarım işlemi yapan operatörler kendine özgü özelliklerine ve güvenlik kurallarına tam olarak aşina olmalıdırlar.



ELDİVEN ZORUNLULUĞU:
Üretici tarafından öngörülen kişisel koruyucu donanımları kullanın, özellikle kesim düzenine müdahale ederken koruyucu eldiven takın.

1.3 EMNİYETLİ ÇALIŞMA PROSEDÜRLERİ

Eğitim



Makinenin ön aksesuarı takılı olmadan kullanılması kesinlikle yasaktır.

a. Talimatları dikkatle okuyun, kumandalar ile makinenin nasıl doğru kullanılacağını öğrenin.
b. Çocukların, bedensel, duyusal veya zihinsel kapasitesi düşük ya da deneyim ve bilgiden yoksun kişilerin veya bu talimatlara aşina olmayan kişilerin makineyi kullanmalarına izin vermeyin. Yerel yönetmelikler operatörün yaşına ilişkin sınırlama getirebilir.
c. Üçüncü tarafları veya üçüncü tarafların ekipmanlarını içeren kazalar veya tehlikelerden operatör veya kullanıcı sorumlu tutulur.

Hazırlık

a. Otomatik çepeçevre sınırlama sisteminin talimatlarda belirtildiği gibi doğru şekilde programlandığından emin olun.
b. Makinenin kullanılacağı alanı periyodik olarak inceleyin ve taşlar, sopalar, kablolar ve çalışmasına engel olabilecek tüm diğer yabancı cisimleri kaldırın.
c. Bıçaklar, bıçak cıvataları ve kesim grubunu düzenli aralıklarla gözle kontrol ederek, yıpranmadıklarından veya hasar görmediklerinden emin olun. Yıpranan veya hasar göre bıçak ve cıvataları çift halinde değiştirerek makinenin dengesini koruyun.
d. Kamu alanlarında veya halka açık alanlarda kullanılıyorsa, makinenin çalışma alanının çevresine uyarı işaretleri yerleştirilmelidir. Bu işaretlerde aşağıdaki metin yer almalıdır: “Dikkat! Otomatik çim biçme makinesi! Makineden uzak durun! Çocukları gözetim altında bulundurun!”.

1.3.1 Çalışması

Genel bilgiler

a. Muhafazaları kusurlu olan veya emniyet cihazları mevcut olmayan örneğin korumasız kalmış makineleri çalıştırmayın.
b. Döner parçaların yanına veya altına ellerinizi veya ayaklarınızı sokmayın. Daima tahliye ağzından uzak durun.
c. Tamamen durmadan makinenin hareketli parçalarına dokunmayın.
d. Makine çalışırken daima emniyetli ayakkabılar ve uzun pantolon giyin.
e. Elektrik motor çalışırken makineyi asla kaldırmayın veya başka bir yere taşımayın.

f. Şu durumlarda devre dışı bırakma cihazını üniteden çıkarın:
- Bir engeli kaldırmadan önce;
- Makineyi kontrol etmeden, temizlemeden veya makineye müdahale etmeden önce;
- Yabancı bir cisme çarptığında, makinede hasar olup olmadığını kontrol etmek için;
- Makine anormal şekilde titreşmeye başlarsa, yeniden başlatmadan önce muhtemel hasarları kontrol etmek için.

g. Yakınlarda evcil hayvanlar, çocuklar veya başka kişiler varken makineyi çalışır halde gözetimsiz bırakmayın.

Bakım ve saklama

a. Makinenin düzgün çalışması için tüm somun, cıvata ve vidaları iyice sıkın.
b. Çim biçme robotunu sık sık yıpranma veya bozulma durumları açısından kontrol edin.
c. Emniyetle ilgili sorunlarda yıpranan veya hasra gören parçaların değiştirilmesi gerekir.
d. Bıçakların yalnızca uygun yedek parçalarla değiştirildiklerinden emin olun.
e. Üretici tarafından tavsiye edilen doğru batarya şarj cihazını kullanarak bataryaların şarj edildiklerinden emin olun. Doğru olmayan şekilde kullanılması elektrik çarpmalarına, aşırı ısınmaya veya bataryadan korozyona uğratıcı sıvı kaçağı olmasına neden olur.
f. Elektrolit kaçağı söz konusu olduğunda su/nötralize edici madde ile yıkayın ve gözlerle, vb. teması halinde bir hekime danışın.
g. Makinenin bakımı üreticinin talimatlarına uygun şekilde yapılmalıdır.

Artık Riskler

- Ürün tüm güvenlik gerekliliklerine uygundur, ancak kurulumun yanlış yapılması ve/veya öngörülemeyen durumlar nedeniyle ek riskler mevcut olabilir. Bu nedenle, ürünün çalıştırıldığı alanı nesnelerden, insanlardan ve hayvanlardan uzak tutmak ve çalışma alanına ara sıra da olsa erişebilecek herkesi olası tehlikeler konusunda bilgilendirmek gerekir.
- Bedene, hayvanlara veya eşyalara doğru eşya fırlaması tehlikesi mevcuttur. Çalışırken makineden en az 8 metrelik emniyetli bir mesafede durun.
- Yıldırım riski olan gök gürültülü fırtınalı havalarda ve genel olarak kötü hava koşulları beklendiğinde, ürünün kullanılmaması ve tüm çevre birimlerin güç kaynağıyla bağlantısının kesilmesi önerilir. Ürünü kullanmak için, çevre birimleri kılavuzdaki talimatlara göre güç kaynağına yeniden bağlayın.

2. GİRİŞ

2.1 GENEL GİRİŞ

2.1.1 Kılavuzun amacı

NOT: Bu kılavuz periyodik olarak güncelleme ve revizyona tabi tutulmaktadır. Makineyi kullanmadan önce mevcut olan en son sürümü indirdiğinizden emin olun.

Bu kılavuz cihazın ayrılmaz parçasıdır ve kullanımıyla ilgili gerekli bilgileri sunma amacını taşır.
Bu kılavuzu cihazın tüm ömrü boyunca ihtiyaç halinde danışabileceğiniz şekilde saklayın.
Kılavuz cihazın kullanıcısına yöneliktir; kullanıcı, kişilerin sağlığını korumak ve muhtemel zararları önlemek için burada yer alan bilgileri dikkatle okumalı ve titizlikle uygulamalıdır.
İlgili metinlerin önemini vurgulamak için aşağıdaki işaretler kullanılmıştır.



TEHLİKE \ UYARI \ DİKKAT:
Sarı zemin üzerine siyah çizgilerle oluşturulan bir üçgenin içinde yer alan işaretler bir tehlike \ uyarı \ dikkat durumunu gösterirler.



YASAK:
Beyaz zemin üzerine kırmızı çizgiyle oluşturulan üzeri çizili bir dairenin içinde yer alan işaretler bir yasak durumunu gösterirler.



ZORUNLULUK:
Mavi zemine sahip bir dairenin içinde yer alan işaretler bir zorunluluk bildirirler.

NOT: Bu şekilde belirtilen metinlerde göz ardı edilmemesi gereken, özellikle önemli teknik bilgiler verilir.

2.2 ÜRÜNÜN AÇIKLAMASI

Çim biçme robotu (Res. 1 ve 2) gündüz veya gece herhangi bir saatte bahçe çimlerini otomatik olarak biçmek için tasarlanmış ve üretilmiştir.
Biçilecek yüzeyin çeşitli özelliklerine göre çim biçme robotu sanal bir sınırla çevrelenmiş ve sanal bir geçiş güzergahıyla birbirlerine bağlanmış birden çok bölgede çalışacak şekilde programlanabilir.
Çalışırken çim biçme robotu sanal sınırla çevrelenmiş alanın içinde biçme işlemini yapar (Res. 7.A). Çim biçme robotu bir sanal sınırın (Res. 7.A) yakınında bulunduğunda veya bir engelle (Res. 7.B) karşılaştığında, tercih edilen gezinme stratejisine göre güzergahını değiştirir.
Çim biçme robotu, çevrelenmiş çayırda otomatik ve tam biçme işlemi yapar.
İmalatçı tarafından orijinal ekipman olarak öngörülen veya ayrı ayrı satın alınabilir özel aksesuarların kullanımı, bu işin işbu kılavuzda veya her bir aksesuarın talimatlarında belirtilen muhtelif çalışma yöntemlerine göre gerçekleştirilmesine olanak tanır.
Ürün, uydu sinyalleriyle çalışır ve uydu düzeltme sinyallerini STIGA Bulutundan alır. Çim biçme robotunun çalışma teknolojisi STIGA Bulutu ile robot arasındaki veri iletişimini temel alır. Ürünü kullanmak için ayrıca, verici ve alıcıdan oluşan ve aksesuar olarak temin edilebilen bir radyo kumandasıyla (kod 2RR001004/ST1) manuel çim biçme işlemleri ve aksesuar kullanımı dışında, bir mobil cihaz (akıllı telefon/tablet) gereklidir.
Çim biçme robotu, çalışma alanında mevcut olabilecek engellerden kaçınmak ve gezinti performansını iyileştirmek amacıyla bir kamera modülü, lidar ve ultrason sensörleriyle donatılmıştır.
Her türlü farklı kullanım tehlikeli olabilir ve kişilere ve/veya eşyalara hasar verebilir. Uygunsuz kullanım (örnek olacak ancak bunlarla sınırlı kalmayacak şekilde) şunları içerir: Kişiler, çocuklar veya hayvanların taşınması; makinenin üzerine binip gezme; çekmek için öngörülen özel aksesuarı kullanmadan makineyi yük çekmek veya itmek için kullanma; öngörülen ve tavsiye edilen özel uygulamaların kullanımıyla yapılmadıkça makineyi çim dışındaki tipte bitkileri biçmek için kullanma.

NOT: Çim biçme robotunun çalışması için kurulumun yapıldığı yerde bir hücresel ağ bağlantısının bulunması zorunludur. Hücresel ağ kapsama alanının yeterli olup olmadığını stiga.com adresinden veya Uygulama üzerinden önceden kontrol edin. Ağ bağlantısı sağlayıcı, ticari anlaşmalara göre herhangi bir zamanda değişebilir.

NOT: Düzgün çalışması için çim biçme robotu STIGA Bulutu aracılığıyla iletilen uydu düzeltme verilerini alır. Uydu düzeltme sinyali pek çok ülkede mevcuttur. Uydu düzeltme sinyalinin bulunduğunuz yerde olup olmadığını stiga.com adresinden veya uygulama üzerinden önceden kontrol edin. Uydu düzeltme sinyali kurulumun yapıldığı yerde yoksa, aksesuar olarak mevcut olan Uydu Referans İstasyonu kurmak gerekir.

2.3 MAKİNE KOMPONENTLERİ

a. Tahrik tekerlekleri (Res. 1.G)
b. Döner tekerlekler (Res. 1.H)
c. Konsol (kontrol paneli) (Res. 2.D)
d. Batarya kaputu (Res. 1.F)
e. Bataryalar (Res. 2.B)
f. Aksesuarlar için hızlı ayırma özellikli destekler (Res. 1.E)
g. 56 V yüksek güç konnektörleri (Res. 1.C)
h. 12 V düşük güç konektörü (Res. 1.D)

i. Kesim düzenleri bileşiği (Res. 1.A)
j. Kesim düzenleri (bıçaklar) (Res. 1.B)
k. Bıçak motoru (Res. 2.A)
l. Çekiş (Res. 1.I)
m. Uzaktan kumanda (Res. 4.D) (aksesuar - dahil değildir)
n. Uyarı ışığı (Res. 2.C)
o. Lidar sensörler (Res. 2.G)
p. Ultrason sensörler (Res. 2.H)
q. Kamera (Res. 2.F)
r. DURDUR düğmesi (Res. 2.E)
s. Farlar (Res. 1.M)
t. Şarj konektörü (Res. 1.N)
u. Çeki kancası (Res. 2.I)

2.4 AMBALAJDAN ÇIKARMA

Ambalajından doğru şekilde çıkarmak için gereken tüm adımlar aşağıda belirtilmiştir:
1. Çim biçme robotunun kutusunu açın.
2. Aksesuarları çıkarın.
3. Çim biçme robotunu çıkarın.



UYARI:
Kullanmadan önce çim biçme robotundaki tüm ambalaj malzemesini çıkardığınızdan emin olun.



DİKKAT:
Çim biçme robotunu ambalajından çıkarırken yaralanmaları veya zararları önlemek için, tehlikeli elemanlara temas etmekten kaçınarak dikkatli olun.

2.5 AKSESUARLARIN MONTAJI

Her aksesuarla birlikte verilen ayrı kurulum kılavuzuna bakın.

2.6 ÖN AKSESUARIN MONTAJI

Aksesuar için kurulum talimatlarına bakın (Res. 15, Res. 24).

NOT *Ön aksesuar kılavuzuna bakın.*

2.7 İŞARETLER VE PLAKALAR (RES. 13)



DİKKAT:
Ürünü çalıştırmadan önce kullanıcı talimatlarını okuyun.



DİKKAT:
Bedene doğru eşya fırlaması tehlikesi mevcuttur.



DİKKAT:
Çalışırken makineden en az 8 metrelik emniyetli bir mesafede durun.



DİKKAT:
Ellerinizi veya ayaklarınızı kesim düzeninin açıklığının yakınına veya altına koymayın.



DİKKAT:
Sıcak yüzeylerden uzakta durun.



DİKKAT:
Herhangi bir bakım veya onarım işlemi yapmadan önce, buji başlığını çıkarın ve talimatları okuyun.



İzin verilen maksimum çekilebilir yük (100 kg) (Res. 13.C).
Makine tarafından çekilebilecek azami ağırlığı gösterir.



DİKKAT:
Ezilme riski (Res. 13.B).
Etiket, hızlı ayırma özellikli aksesuar desteklerinin yanında bulunur.



DİKKAT:
Makinenin üzerine tırmanmayın.



YASAK:
Makine çalışırken çalışma alanında insanların (özellikle de çocuklar, yaşlılar veya engelliler) ve evcil hayvanların bulunmadıklarından emin olun.
Makine çalışırken çocuklar, evcil hayvanlar ve diğer kişileri emniyetli bir mesafede tutun.



YASAK:
Temizlemek veya yıkamak için makine üzerinde yüksek basınçlı temizleme makinelerini kullanmayın.



Plakadaki teknik özelliklere sahip orijinal güç kaynağını kullanın.



Doğru akım güç kaynağı sembolü.

IPXX

Katı madde ve su girişine karşı koruma derecesi.



Atık Elektrikli ve Elektronik Ekipman, geri dönüşüm ve bertaraf için uygun tesislere teslim edilecektir.



Garanti edilen ses gücü seviyesi



Koruyucu gözlük takın



Koruyucu kulaklık takın



Koruyucu eldiven takın



Koruyucu ayakkabı giyin

2.8 ÇİM BİÇME ROBOTUNU EMNİYETLİ ŞARTLARDA DURDURMA VE KAPATMA



ZORUNLULUK:
Herhangi bir temizlik, nakliye veya bakım işlemi yapmadan önce çim biçme robotunu daima emniyetli duruma gelecek şekilde kapatın.

Prosedür:

1. Makine hareket halindeyse, engele olan mesafe 1,10 m'den az olduğunda bıçakların ilerlemesini ve dönmesini otomatik olarak durdurur. Makine durmazsa, acil durum düğmesine basın (Res. 2.E).
2. Çim biçme robotunu güvenli şartlarda durdurmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine (Res. 3.D) basın ve koruma kapağını (Res. 3.A) açın.
3. Kapatma düğmesini (Res.3.E) birkaç saniye basılı tutun ve aynı düğmedeki led lambasının sönmesini bekleyin.
4. Çim biçme robotunu güvenli şartlarda kapatmak için emniyet anahtarını (Res. 3.C) sadece led lamba (Res. 3.E) söndükten sonra çıkarın.
5. Koruma kapağını kapatın (Res. 3.A).
6. Çim biçme robotu emniyetli durumda durdurulmuş ve kapatılmıştır.

2.9 ÇEKİŞ DEVREYE SOKMA / DEVREDEN ÇIKARMA LEVYESİ

Şanzıman devreye sokma / devreden çıkarma levyeleri (Res. 1.L), makineyi çalıştırmadan hareket ettirmeye olanak tanır.
Bu kumanda levyesinin aşağıdaki simgelerle gösterilen iki konumu vardır:



1. **Çekiş devrede: levye yatay konumdayken, makine açıkken iki motorla hareket ettirilebilir.**



2. **Çekiş devre dışı: levye aşağı doğru hareket ettirildiğinde, makine çalıştırılmadan el yordamıyla hareket ettirilebilir.**



UYARI:
Levye 2 (çekiş devre dışı) konumundayken makineyi gözetimsiz halde bırakmayın.



UYARI:
Makineyi yalnızca düz zeminde hareket ettirin.



GÜVENLİK TALİMATI:
Devreye alma / devreden çıkarma levyesi kesinlikle ara konumda bulunmamalıdır. Bu durum çekiş sisteminin aşırı ısınmasına ve zarar görmesine neden olur.

3. KURULUM



DİKKAT:
Kurulu emniyet cihazlarında tadilat, kurcalama, devre dışı bırakma, iptal etme gibi işlemler yapmayın.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Bulunduğunuz ülkede bu konuda yürürlükte olan yasalara uygun bir elektrik prizinin hazır edilmesi gerekmektedir.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Kullanılan devre 30 mA değerini aşmayan aktivasyon akımına sahip bir kaçak akım şalteriyle (RCD) korunmalıdır.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Fiş veya kablo hasarlıysa, güç kaynağını elektrik prizine bağlamayın.
Hasarlı bir kabloyu bağlamayın veya besleme bağlantısını ayırmadan kabloya dokunmayın.
Hasarlı bir kablo gerilim altındaki parçalara temas edebilir.



DİKKAT:
Hareket halindeki tehlikeli parçalardan uzak tutmak ve gerilim yüklü parçalarla temas edebilecek kabloların zarar görmelerini önlemek için güç kablosu, güç kaynağı, uzatma veya ürüne ait olmayan her türlü başka elektrik kablosu kesim alanının dışında tutulmalıdır.

NOT: Düzgün çalışması için çim biçme robotu STIGA Bulutu aracılığıyla iletilen uydu düzeltme verilerini alır. Uydu düzeltme sinyali pek çok ülkede mevcuttur. Uydu düzeltme sinyalinin bulunduğunuz yerde olup olmadığını stiga.com adresinden veya uygulama üzerinden önceden kontrol edin. Uydu düzeltme sinyali kurulumun yapıldığı yerde yoksa, aksesuar olarak mevcut olan Uydu Referans İstasyonu kurmak gerekir (bkz. Böl. 3.4).

3.1 KURULUM İÇİN GEREKENLERİN KONTROLÜ

Kuruluma geçmeden önce gerekenlerin nasıl kontrol edileceği ve bahçenin nasıl hazırlanacağı aşağıda belirtilmiştir.

3.1.1 Bahçenin kontrolü

- Sanal sınırların, engellerin ve dışarıda bırakılacak bölgelerin algılanması için bahçenin durumunu kontrol edin.
- Biçilecek çayırın eşit olduğundan, çukur, çakıl taşı veya başka engeller bulunmadığından emin olun, gerekirse, uygun düzeltme işlemlerini yapın.
- Yağışların ardından göllenen kısımların oluşmaması için araziyi tesviye edin.
- İlk kurulumda çimin başlangıçtaki yüksekliği çim biçme robotunun çalışma aralığında olmalıdır: 20-95 mm. Gerekirse, geleneksel bir çim biçme makinesi kullanarak bahçeyi hazırlayın.

Çim biçme robotu uydu sinyalleriyle çalışır. Uydu sinyallerinin hassasiyeti aşağıdakilerden etkilenebilir:
- Örneğin, sık yapraklı ağaçlar, çitler, çevre duvarları, metal kapatmalar, binalar ve camlar veya metal duvarlar gibi yansıtıcı yüzeyler gibi çalışma alanının içinde veya kurulum yapılan yerin çevresi boyunca bulunan engellerin varlığı.
- Örneğin yoğun sis, yüksek bulut oranı, yoğun yağmur veya kar yağışı gibi olumsuz hava şartları.

Arıza halinde çim biçme robotunun çalışma alanından bölgeyi çıkarın.

3.1.2 Sanal sınırların tanılanması için kontroller

1. Çalışma alanındaki azami eğimin modele bağlı olarak %27 ya da altı olması gerekir (bkz. Par. 8 TEKNİK VERİLER). Sanal sınırları tanımlarken Res. 5'te belirtilen kurallara uygun hareket edin.

a. Eğim ≤ %15 ise, sanal sınırı şekilde gösterildiği gibi yerleştirin.
b. Eğim >%15 ise, kurulum işlemi şekilde belirtilen mesafeye uyularak eğimli bölgeyi içermelidir.
c. Eğim <%27 ise ve eğimli bölge biçme yapılacak bahçenin bir parçası değilse, şekilde gösterilen mesafeye uyulması gerekir.
d. Eğim >%27 ise, kurulum işlemi şekilde belirtilen mesafeye uyularak eğimli bölgeyi dışarıda bırakmalıdır.

DİKKAT:
Robot azami %27 eğime sahip yüzeylerde çim biçebilir.
Talimatlara uygun hareket edilmemesi halinde robot kayabilir ve çalışma alanının dışına çıkabilir.

DİKKAT:
İzin verilenden daha yüksek eğime sahip alanlarda çim biçme işlemi yapılamaz. Çayırın o bölgesini kesim işleminin dışında tutarak, sanal sınırı eğimin öncesine yerleştirin.

2. Tüm çalışma yüzeyini kontrol edin: Engeller ve uzak durulacak bölge olarak programlanması gereken çalışma alanının dışındaki bölgeleri değerlendirin (Res. 7.B).

3.2 ÇALIŞMA ALANLARINI VE GEÇİŞ GÜZERGAHLARINI SINIRLANDIRMA ÖLÇÜTLERİ

DİKKAT:
Sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgeleri planlanırken, çim biçme makinesinden en az 6 metre uzakta durmak gerekir.

DİKKAT:
Bu kılavuzda verilen mesafeler çim biçme yapılandırmasındaki makine için geçerlidir. Farklı aksesuarlar varsa, lütfen özel kılavuza bakın.

3.2.1 Sanal sınırların asgari mesafeleri ve sınırlama mesafeleri

Prosedür:
1. Seviyesi çayırdan yüksek bir döşeme veya yürüme yolu söz konusu olduğunda, sanal sınır döşemenin kenarıyla çakışabilir (Res. 6.A).
2. Bir havuz, gölet veya çukur söz konusu olduğunda, sanal sınır en az 3 metre mesafede olacak şekilde programlanmalıdır (Res. 6.B). Havuz, gölet veya çukur bir eğimin sonunda yer alıyorsa, sanal sınır en az 5 metre mesafede olacak şekilde programlanmalıdır (Res. 6.C).
3. Kökleri çıkıntı yapan ağaçlar söz konusu olduğunda sanal sınır, çim biçme robotunun bağlantısı kesilmiş yüzeylerden geçişinin önleneceği şekilde programlanmalıdır (Res. 6.D).
4. Sanal sınır, çakıllı veya taşlı bölgelerden en az 1,10 m mesafede olacak şekilde programlanmalıdır (Res. 6.E).
5. Eğimli bölgelerde Par. 3.1.2'de belirtilenlere uygun hareket edin.
6. Yüksekliği 50 cm'den fazla olan kesintisiz yapısal elemanlar (bahçe duvarları, girintiler, çitler, vb.) söz konusu olduğunda sanal sınır bunlardan en az 1,10 m uzaklıkta olacak şekilde programlanmalıdır (Res. 6.F).
7. Tüm diğer durumlarda sanal sınır, çim biçme robotu ile engel arasında en az 1,10 m mesafe olacak şekilde programlanmalıdır (Res. 6.G/H).
8. Birbirlerinden 150 cm'den daha düşük uzaklıkta bulunan engel sınırları olduğunda, yukarıda belirtilen mesafelere uyarak bunları tem bir engel olarak sınırlandırın (Res. 6.I).

UYARI:
Çalışma alanı ve genel olarak çim biçme robotunun dolaşabileceği alan ötesine geçilemeyen bir fiziksel bariyerle sınırlandırılmalıdır.

DİKKAT:
Eğim %27'den fazlaysa eğimli bölge kesim alanının dışında bırakılmalıdır (bkz. Par. 3.1.2).

3.2.2 Dar geçitler

Prosedür:

1. Dar geçitler söz konusu olduğunda iki sanal sınır arasındaki mesafe Z ≥ 2 m olmalıdır (Res. 7.C).
2. Sanal sınırlar arasındaki mesafenin Z < 2m olacağı bir geçit söz konusu olduğunda, robot çim biçme makinesi alanın dar geçidin ötesindeki kısmına (Res. 7.D) otomatik olarak ulaşmaz. Bu durumda, iki ayrı sanal kesim bölgesi (Res. 7.E) programlamak ve bir sanal geçiş güzergahı (Res. 7.F) ile bunları birbirlerine bağlamak gerekir.
3. İki alanın sanal bir geçiş güzergahı ile birbirine bağlanması mümkün değilse, alanın darboğazın ötesindeki kısmı “Kapalı Alan” olarak kabul edilecektir (bkz. Par. 3.2.3).

3.2.3 Kapalı alanlar

Robot çim biçme makinesi tarafından sanal bir geçiş güzergahı üzerinden bağımsız olarak ulaşılamayan alanlar "Kapalı Alan" olarak programlanmalıdır (Uygulamada mevcut seçenek).
Her Kapalı Alan, bir azami yüzey alanına sahip olabilir (teknik veri tablosuna bakın). Tek bir Kapalı Alan tarafından yönetilebilecek maksimum alandan daha geniş bir alanın kapsanması gerekiyorsa, alanı birkaç Kapalı Alana bölün.
Kapalı alanları kaydetmek için Par. 3.2.1'de belirtilen kriterlerin uygulanması gerekir.
Robot çim biçme makinesi her bir kapalı alana manuel olarak getirilmeli ve manuel olarak çalıştırılmalıdır.

3.2.4 Geçiş güzergahları

Bahçenin biçilmeyecek alanların yer aldığı bölgeleri geçiş güzergahlarıyla birbirlerine bağlanmalıdır. Aktarma güzergahları %20'lik maksimum eğim sınırına uymalıdır.

1. Olası geçişler arasında muhtemel engellere en uzak mesafeyi korumaya olanak tanıyan ve normal olarak park, taşıt geçişi veya insan hareketine ayrılmış bölgelerle çakışmayan en hızlı geçiş güzergahını belirleyin.
2. Geçiş güzergahı, kat edilen yolun 2 m sağına ve 2 m soluna uzanan bir manevra bölgesi içerir (Res. 8.D). Manevra alanı ile çeşitli bahçe elemanları arasında aşağıdaki minimum mesafelere uyulmalıdır:

- Sanal çevreler veya kesilmemiş bölgeler (Res. 8.A) ile sınırlandırılmış engellerden 1,10 m;
- Sabit, sınırlandırılmamış engellerden veya sürekli yapı elemanlarından (Res. 8.B) 1,10 m;
- kamuya açık yollardan (Res. 8.C) 1,10 m;
- havuzlardan (Res. 8.E) 1,10 m;
- yaya yollarından (Res. 8.F) 1,10 m;
- uçurumlardan veya dik yamaçlardan (Res. 8.G) 1,10 m;
- kaldırımlardan (Res. 8.H) 1,10 m.

3. Yukarıdaki mesafelere uyulamayan dar geçitler söz konusu olduğunda, halihazırda mevcut değilse, geçit aşılamayan bariyerlerle sınırlandırılmalıdır.

NOT: Dar geçitlerin içinde kaydedilen geçiş güzergahları uydu sinyalinin yetersiz alınmasına neden olabilir ve bu da çim biçme robotunun çalışma doğruluğunu etkileyebilir.

3.3 BİLEŞENLERİN KURULUMU



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Yalnızca Üretici tarafından tedarik edilen batarya şarj cihazını ve güç kaynağını kullanın. Uygunsuz kullanım elektrik çarpmasına ve/veya aşırı ısınmaya neden olabilir.



UYARI:
Ellerde ve ayaklarda kesilme tehlikesi.
Ellerde ve ayaklarda kesilme tehlikesini önlemek için koruyucu eldiven takın ve koruyucu ayakkabı giyin.



UYARI:
Gözlere toz kaçma tehlikesi.
Gözlere toz kaçma tehlikesini önlemek için koruyucu gözlük takın.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Elektrik beslemesini yalnızca tüm kurulum işlemlerini tamamladıktan sonra bağlayın. Gerekirse, kurulum sırasında genel elektrik beslemesini devre dışı bırakın.



ELEKTRİK TEHLİKESİ:
Elektrik bağlantısını yapmak için, kurulumun yapılacağı bölgenin yakınlarında bir elektrik prizinin hazırlanması gerekmektedir. Elektrik şebekesine yapılan bağlantının, ürünün kullanıldığı ülkede bu konuda yürürlükte olan yasalara uygun olduğundan emin olun.



UYARI:
Kullanılan devre 30 mA değerini aşmayan aktivasyon akımına sahip bir kaçak akım şalteriyle (RCD) korunmalıdır.

3.3.1 Kurulumdan sonra çim biçme robotunun şarj edilmesi

Ürünü ilk defa kullanmadan önce bataryalarını tamamen şarj edin (bkz. Par. 4.5).

3.4 REFERANS UYDU İSTASYONUNUN KURULUMU (GEREKİRSE)

Düzgün çalışması için çim biçme robotu STIGA Bulutu aracılığıyla iletilen uydu düzeltme verilerini alır. Uydu düzeltme sinyali pek çok ülkede mevcuttur. Uydu düzeltme sinyalinin bulunduğunuz yerde olup olmadığını stiga.com adresinden veya uygulama üzerinden önceden kontrol edin. Uydu düzeltme sinyali kurulumun yapıldığı yerde yoksa, aksesuar olarak mevcut olan Uydu Referans İstasyonu kurmak gerekir.
Çim biçme robotunun kurulduğu yerde uydu düzeltme sinyalinin bulunup bulunmadığını kontrol etmek için, Uygulama üzerinden sihirbazı takip edin.
Uydu düzeltme sinyali kurulumun yapıldığı yerde yoksa, referans uydu istasyonunun (dahil değildir) kurulumu için aşağıdaki talimatları uygulayın.



UYARI:
Güvenlikle ilgili nedenlerden ötürü referans uydu istasyonun yeri sanal sınırların, geçiş güzergahlarının ve uzak durulacak bölgelerin programlanmasından sonra asla değiştirilmemelidir. Çim biçme robotu programlanan çalışma alanının dışına çıkabilir. Referans istasyonun yeri değiştirilirse, yeniden programlama yapmak gerekir.



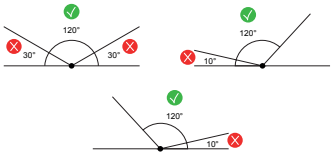
UYARI:
Güvenlikle ilgili nedenlerden ötürü, sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgelerin programlanması uydu düzeltme sinyalleri aracılığıyla yapılır ve bunun ardından çim biçme robotunu referans uydu istasyonu aracılığıyla kullanmak istiyorsanız, yeniden programlama yapılması gerekir. Aynı şekilde, sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgelerin programlanması referans uydu istasyonu aracılığıyla yapılmışsa ve bunun ardından çim biçme robotunu uydu düzeltme sinyali aracılığıyla kullanmak istiyorsanız, yeniden programlama yapılması gerekir.

3.4.1 Referans uydu istasyonunun kurulumu için kontroller

ELEKTRİK TEHLİKESİ: Yalnızca Üretici tarafından tedarik edilen batarya şarj cihazını ve güç kaynağını kullanın. Uygunsuz kullanım elektrik çarpmasına ve/ veya aşırı ısınmaya neden olabilir.	**ELEKTRİK TEHLİKESİ:** Kullanılan devre 30 mA değerini aşmayan aktivasyon akımına sahip bir kaçak akım şalteriyle (RCD) korunmalıdır.
ELEKTRİK TEHLİKESİ: Elektrik bağlantısını yapmak için, kurulumun yapılacağı bölgenin yakınlarında bir elektrik prizinin hazırlanması gerekmektedir. Elektrik şebekesine yapılan bağlantının, ürünün kullanıldığı ülkede bu konuda yürürlükte olan yasalara uygun olduğundan emin olun.	**ELEKTRİK TEHLİKESİ:** Elektrik beslemesini yalnızca tüm kurulum işlemlerini tamamladıktan sonra bağlayın. Gerekirse, kurulum sırasında genel elektrik beslemesini devre dışı bırakın.
ELDİVEN ZORUNLULUĞU: Ellerde kesilme tehlikesini önlemek için koruyucu eldiven takın.	**GÖZLÜK ZORUNLULUĞU:** Gözlere toz kaçma tehlikesini önlemek için koruyucu gözlük takın.
ELEKTRİK TEHLİKESİ: Fiş veya kablo hasarlıysa, güç kaynağını elektrik prizine bağlamayın. Hasarlı bir kabloyu bağlamayın veya besleme bağlantısını ayırmadan kabloya dokunmayın. Hasarlı bir kablo gerilim altındaki parçalara temas edebilir.	

Referans uydu istasyonunun gökyüzünün tamamen görünebildiği bir alana yerleştirilmesi zorunludur. Referans uydu istasyonu sık yapraklı ağaçlar, çitler, çevre duvarları, metal kapatmalar, binalar ve camlar veya metal duvarlar gibi yansıtıcı yüzeylere benzer parazite yol açan elemanların üzerine yerleştirilmelidir. Bir elektrik prizine bağlantı yapmak gerekir (Res. 17).

NOT: Tüm yönlerde en az 120°'lik bir açıyla tamamen serbest şekilde göründüğünde gökyüzünün tamamen görünebilir olduğu kabul edilir.



3.4.2 Referans uydu istasyonunun kurulumu için prosedür

Res. 16'yı referans alarak, bu durumda referans uydu istasyonunun kurulumu (A) tespit dirseğiyle (E) yapılmalıdır. Güç beslemesi için bir güç kaynağı (F) ve elektrik prizine bağlantı gerekir.

Hava şartları ne olursa olsun, hiçbir durumda suyla ıslanmış olmayacağı ve güneş ışınlarına karşı korunacağı şekilde güç kaynağının (F) kurulum bölgesini hazırlayın.

UYARI:
Hareket halindeki tehlikeli parçalardan uzak tutmak ve gerilim yüklü parçalarla temas edebilecek kabloların zarar görmelerini önlemek için güç kablosu, güç kaynağı, uzatma veya ürüne ait olmayan her türlü başka elektrik kablosu kesim alanının dışında tutulmalıdır.

UYARI:
Elektrik güç kablosu ve güç kaynağı, çocuklar, insanlar veya hayvanlar açısından tehlike oluşturmayacak şekilde yerleştirilmelidir.

UYARI:
Güvenlikle ilgili nedenlerden ötürü, referans uydu istasyonun yeri sanal sınırların, geçiş güzergahlarının ve uzak durulacak bölgelerin programlanmasından sonra asla değiştirilmemelidir. Çim biçme robotu programlanan çalışma alanının dışına çıkabilir. Referans istasyonun yeri değiştirilirse, yeniden programlama yapmak gerekir.

Gereklilikler ve zorunluluklar:

Şu bileşenler gerekecektir (Bkz. Res.16):
(A) Referans uydu istasyonu;
(E) Sabitleme dirseği;
(H) Direk dirseğine sabitleme yapmak için bilezik veya duvara sabitleme için vidalar (dahil değildir);
(G) Referans uydu istasyonunu dirsek üzerine sabitlemek için vidalar;
(F) Güç kaynağı;
(L) Uzatma kablosu.

Prosedür (Res 18):

1. Par. 3.4.1'de belirtilen kurulum gereksinimlerini kontrol edin.
2. Dirseği (E) tespit vidalarını (dahil değildir) kullanarak bir duvara (N) sabitleyin ancak terazide olduğundan emin olun. Montaj için bir direk (M) kullanılıyorsa, dirseği (E) sabitlemek için ürünle dahil olan kelepçeyi (H) kullanın.
3. Referans uydu istasyonunu (A), konektörü (C) aşağı bakar şekilde dirseğe (E) vidaları (G) kullanarak sabitleyin. İstasyonun tamamen yatay konumda olduğundan emin olun. Referans uydu istasyonunu güç kaynağına (F) veya konektörle (C) uzatmaya bağlayın ve bileziği sıkın.
4. Güç kablosunu zarar görmeyeceği ve tehlike oluşturmayacağı şekilde sabitleyin.
5. Güç kaynağının (F) fişini elektrik prizine takın.

NOT: Referans uydu istasyonunun üst kısmı, duvarın veya direğin üst kısmına mümkün olduğunca yakın olmalıdır (Res. 18/19).

NOT: Gerekirse, aksesuar olarak bulunabilen uzatma kablolarını kullanarak referans uydu istasyonuna güç sağlayan kabloyu uzatabilirsiniz. En çok 5 metrelik iki uzatma kablosu veya 15 metrelik bir kablo kullanmaya izin verilir.

NOT: Parazitleri önlemek için, referans uydu istasyonu yakınlarda bulunabilecek diğer referans uydu istasyonlarından en az 400 cm mesafeye kurulmalıdır.

DİKKAT:
Referans uydu istasyonunun kurulduğu yüzey veya direk dengeli olmalı ve güçlü rüzgarlarda ya da kötü hava şartlarında hareket etmemeli, sallanmamalı veya dönmemelidir. Referans uydu istasyonunun hareket etmesi, çim biçme robotunun çalışma hassasiyetini etkiler.

DİKKAT:
Referans uydu istasyonunun kurulumu sırasında ihtiyatlı şekilde çalışın. Yüksek yerlerden düşme veya eşyaların boşluğa düşmesi riski mevcuttur.

DİKKAT:
Referans uydu istasyonun yeri sanal sınırların, geçiş güzergahlarının ve uzak durulacak bölgelerin Uygulama aracılığıyla programlanmasından sonra asla değiştirilmemelidir.

DİKKAT:
Referans uydu istasyonunun tamamen yatay konumda kurulduğundan emin olun.

3.5 ÇİM BİÇME ROBOTUNUN İLK DEFA ETKİNLEŞTİRİLMESİ

Çim biçme robotunun otomatik çalışması için "STIGA GO" Uygulaması yüklenmiş iOS veya Android mobil cihaz (akıllı telefon) üzerinde bir dizi ayar yapılması gerekir (Res. 23).
iOS Uygulamasını iOS App Store'dan indirebilirsiniz. Android Uygulamasını Google Play Store'dan indirebilirsiniz.
İlk kurulumdan önce çim biçme robotunu "STIGA.GO" uygulamasıyla eşleştirin. "STIGA.GO" uygulamasında sihirbazı takip edin.

Install Stiga.GO App
Available on the App Store
GET IT ON Google Play

3.5.1 Oturum açmadan önce

Uygulamaya ilk defa erişim sağladığınızda şunları yapabilirsiniz:
- STIGA satıcıları ve ürünleriyle ilgili bilgi sayfalarına gitmek.
- İlk kayıt işlemini yapmak.
- Kayıtlı kullanıcılar için Oturum Açma (Login) işlemini yapmak.

3.5.2 Kaydolma (sign up)

"Kaydolma" bölümü, kullanıcının kaydolmasına ve uygulamanın tüm fonksiyonlarına erişim sağlamaya olanak tanır. Kullanıcı kendi Google, Facebook ve Apple hesabıyla erişebileceği gibi, zorunlu alanları doldurarak yeni bir hesap oluşturabilir.
Eşleştirme prosedürü e-posta aracılığıyla doğrulama yapılmasını gerektirir.

3.5.3 Cihaz eşleştirme (pairing)

"Cihaz Eşleştirme" bölümü, Bluetooth® bağlantısı aracılığıyla kendi mobil cihazınızı çim biçme robotu, referans uydu istasyonu (varsa) ile eşleştirmenize olanak tanır.

Eşleştirme yapmak için çim biçme robotunun ve referans uydu istasyonunun (varsa) açık ve mobil cihazdan en fazla 8 metre uzakta olması gerekir.
Yeni bir STIGA çim biçme robotunu ilişkilendirmek için "donanım ekle" (+) düğmesine basıp, rehberli prosedürü uygulayın.
Eşleştirme tamamlandığında, var olan çeşitli menülere erişebileceğini ürünün ana sayfası görüntülenir.

NOT: Çim biçme robotu mobil cihaz tarafından algılanmazsa, Bluetooth® aracılığıyla başka bir cihaza zaten bağlı olmadığından emin olun.

3.5.4 Uzaktan bağlantı özellikleri ve SIM kartın etkinleştirilmesi

Robot çim biçme makinesi, STIGA bulutuna bağlanmayı ve robot çim biçme makinesinin uzaktan kontrol edilmesini sağlayan SIM kartlı bir cep telefonu bağlantı modülü ile donatılmıştır. Cihazın kullanıcı hesabıyla ilişkilendirilmesi tamamlandıktan sonra SIM kart etkinleştirilmelidir.

Prosedür:

UYGULAMA üzerinden sihirbazı takip edin.

3.5.5 Garaj ve ürün sayfası (Device page)

“Garaj” bölümünde, o kullanıcı profiliyle eşleştirilmiş olan tüm Stiga ürünleri görüntülenir.
Eşleştirilen ürünler çeşitli ekranlarda sağa ve sola kaydırma yapılarak görüntülenebilir.
Görüntülenen ürünlerin her birinde aşağıdakilere olanak tanıyan bir dizi seçeneğe ulaşabilirsiniz:
- Cihazı yeniden adlandırma veya kullanıcı hesabından silme.
- Ürün bilgilerine ve kılavuzlara erişme.
- Mobil ağa bağlantı durumu ile çim biçme robotunun ve referans istasyonun (varsa) GNSS sinyali durumunu kontrol etme.
- Donanım yazılımı güncellemelerini yapma.

“Garaj” bölümünde eşleştirilen her ürünün “Ürün sayfasına” gidebilirsiniz.
Çim biçme robotunun ürün sayfası üç bölüme ayrılmıştır:
- Robot.
- Ayarlar.
- Bahçem.

“Robot” bölümü şunları yapmanızı sağlar:
- Çim biçme robotunun durumunu kontrol etmek (batarya seviyesi, çalışma durumu, ayarlanan kesim modu).
- Çim biçme robotunu başlatmak ve durdurmak.
- Çim biçme robotunu başlangıç noktasına geri dönmeye zorlamak.
- Çim biçme robotunu kendi başına ulaşamayacağı bir alanda çalıştırmak.

“Ayarlar” bölümü şunları yapmanızı sağlar:
- “Tek Kesim” veya “Programlı” kesim modunu seçmek (varsa).
- Çalışma programını ayarlamak veya düzenlemek.
- Kesim yüksekliğini ayarlamak veya düzenlemek.
- Kışın depoya kaldırmak için uyku prosedürünü başlatmak.
- Yağış sensörünü etkinleştirmek ve hassasiyetini ayarlamak.
- Ek işlevleri etkinleştirmek.

“Bahçem” bölümü şunları yapmanızı sağlar:
- Sanal sınırları, geçiş güzergahlarını ve uzak durulacak alanları uygulamadaki rehberli prosedürle ayarlamak.
- Kayıtlı elemanlarla birlikte bahçenin haritasını ve çim biçme robotunun gerçek zamanlı konumunu görüntülemek.
- İstenen kesme yönünü ayarlamak.
- Çim biçme robotunu bahçenin belirli bir alanında çalıştırmak.

3.5.6 Çim biçme robotunun başlatma işleminin yapılması

Aşağıdaki durumlarda çim biçme robotunun başlatma işlemini yapmak zorunludur ve uygulama tarafından istenir:
- Ürün ilk çalıştırıldığında
- Çim biçme robotu açıkken veya yeniden başlatıldığında
- Çim biçme robotu elle taşındığında

Ürün ilk çalıştırıldığında uygulanacak prosedür:
1. Uygulamada istendiği gibi başlatma işlemini çalıştırın ve prosedürün tamamlanmasını bekleyin. Çim biçme robotu yaklaşık 1 m'lik üç adım gerçekleştirerek ileri yönde hareket eder.

Çim biçme robotunun açılması veya elle taşınması halinde uygulanacak prosedür:
1. Çim biçme robotunu engellerle karşılaşmayacağı ve sanal sınırın içinde en az 3 m ileri yönde gidebileceği şekilde programlı bir bölgenin içine yerleştirin.
2. Uygulamada istendiği gibi başlatma işlemini çalıştırın ve prosedürün tamamlanmasını bekleyin. Çim biçme robotu yaklaşık 1 m'lik üç adım gerçekleştirerek ileri yönde hareket eder.

3.5.7 Sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgelerin programlanması

Programlamaya devam etmeden önce şu adımları tamamladığınızdan emin olun: cihaz ilişkilendirme (Par. 3.5.3) ve çim biçme robotunun başlatma işleminin yapılması (Par. 3.5.6).

Çeşitli Bölgelerin ve Kapalı Alanların sanal sınırları, Geçiş Güzergahları ve Uzak Durulacak Bölgeleri programlama işlemi "STIGA.GO" Uygulamasında bulunan rehberli prosedürle gerçekleştirilir. Bu prosedürler, çim biçme robotunun yanında yürüyerek elle yönlendirilmesini gerektirirler (Par. 3.2).

Gereklilikler ve Zorunluluklar:
- İnternet'e bağlı Android veya iOS mobil cihaz (dahil değildir) (Res. 20.A).

Robot şunlarla yönlendirilebilir:
- Uygulamadaki Sanal Kumanda Kolu aracılığıyla (Res. 20.B).

En önemli adımlar aşağıda verilmiştir:
1. Android cihazlarda Google Play Store'dan veya IOS cihazlarda App Store'dan "STIGA.GO" Uygulamasını indirin.
2. Uygulamada belirtilen robot başlatma prosedürünü yapın.
3. Çim biçme robotunu programlamayı başlatmak istediğiniz noktaya sanal Kumanda Koluyla yönlendirin.
4. Özel tuşa basarak sınırları veya güzergahları kaydetmeyi başlatın.
5. Çim biçme robotunu sanal Kumanda Koluyla programlanacak tüm çevre çizgisi veya güzergah boyunca yönlendirin. Sanal çevre çizgisinin ilk noktasıyla son noktası çakışmalıdır. Çevreyi veya sanal güzergahları "noktadan noktaya" yöntemiyle de kaydedebilirsiniz. Bu durumda robot, çevreyi veya güzergahı kullanıcı tarafından seçilen noktalar arasında bir dizi düz çizgi olarak kaydeder.

UYARI:
Par. 3.2.1'de belirtilen engellerle arada bırakılacak asgari mesafelere ve talimatlara uygun hareket edin.

6. Kaydı onaylayın.

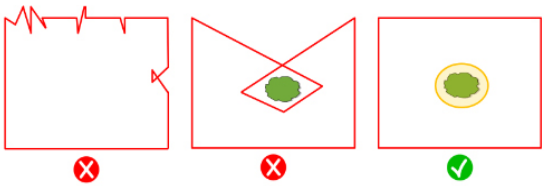
NOT: Sanal sınırları programlama işlemi bittikten sonra çim biçme robotu bütün sanal çevre çizgisini gezerek, programlamanın doğru yapılıp yapılmadığını kontrol etme olanağı sunar.

NOT: Bahçenin çeşitli alanlarını farklı şekilde yönetmek için birden çok sanal bölge programlanabilir.

NOT: Geçiş güzergahlarını ve uzak durulacak alanları programlamadan önce sanal sınırların programlanması gerekir.

NOT: Çim biçme robotunu elle hareket ettirmeyin, çim biçme robotuna elle yaptırdığınız her hareket başlatma prosedürünün tekrarlanmasını gerektirir.

NOT: Çim biçme robotunun doğru çalışması için sanal çevre çizgisinde çakışmalar ve/veya üst üste binen kısımlar bulunmamalıdır.



UYARI:
Sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgeleri planlanırken, çim biçme makinesinden en az 6 metre uzakta durmak gerekir.

UYARI:
Kişilerin ve eşyaların zarar görmesini veya taşıtlarla kazaya karışmasını önlemek için makinenin çalışma alanı veya geçişi için kullanılan güzergahlar kamu alanlarına, normalde park, taşıt geçişi veya insan hareketine ayrılmış yerleri içermeyecek şekilde ayarlanmaları gerekir.

UYARI:
Kendi güvenliğiniz ve başka kişiler, hayvanlar veya eşyaların zarar görmesini önlemek için çim biçme robotunun çalışacağı manuel rehberle çalıştırılacağı alanı önceden bilmeniz gerekir. Robota rehberlik ederken düşmeyecek şekilde dikkatle yürüyün.

UYARI:
Çalışma alanı ve genel olarak çim biçme robotunun dolaşabileceği alan ötesine geçilemeyen bir fiziksel bariyerle sınırlandırılmalıdır.
Çalışması sırasında çim biçme robotuna uygun bir bariyer hazırlayın veya gözetim altında bulundurun.

3.5.8 Bahçenin haritası

"Bahçem" bölümünde bahçenin haritasına ulaşmak ve aşağıdaki görüntülemek mümkündür:
- Sanal sınırlar.
- Uzak durulacak alanlar.
- Geçiş güzergahları.
- Çim biçme robotunun gerçek zamanlı konumu.
- İlgili geri dönüş güzergahı.

3.5.9 Tek kesim (spot cut)

"Tek Kesim" olarak ayarlandığında, çim biçme robotu tek bir kesim çevrimi yapar.

NOT: Çim biçme robotu bütün bahçeyi kapsama döngüsünü tamamladığında, toplama noktasına döner.

NOT: Çim biçme robotu tek bir bölgeyi kapsama döngüsünü bitirdiğinde, doğrudan bir sonraki kesim bölgesine devam eder.

3.5.10 Veri paketi yönetimi

Veri paketinin kullanım koşullarını Stiga.com adresinden kontrol edin.

3.5.11 Tuş kilidi (App Lock)

Çim biçme robotunun çocuklar veya izinsiz kişilerce kullanılmasını önlemek için tuş takımı fonksiyonu kilitlenebilir. Bu şekilde çim biçme robotuna yalnızca Uygulama üzerinden kumanda edilebilir.

Prosedür:
1. Uygulamanın "ayarlar" menüsünden Tuş takımını kilitleme/Uygulamayı Kilitleme fonksiyonunu etkinleştirin veya devre dışı bırakın.

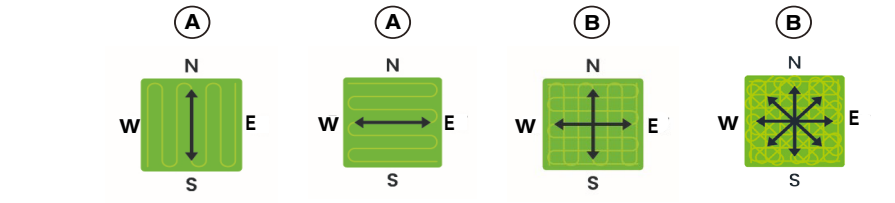
NOT: Bu fonksiyon etkin olduğunda, çim biçme robotu kapatılsa dahi tuş takımı kilidi etkin kalır.

3.5.12 İstenen gezinti modunun ayarlanması

Bu fonksiyon, çim biçme robotunun çimleri biçerken bahçede hareket edeceği gezinti modunu ayarlamaya olanak tanır.

Farklı kesim yönleri (A) veya birleşik modlar (B) seçilebilir. Bahçedeki muhtemel yapılar veya biçimlere göre hizalamak için seçilen kesim yönüne ince ayar yapılabilir. Bu ayar, 0,1° hassasiyetle -90° ila +90° aralığında gerçekleştirilebilir.

Kullanıcı tarafından kesimin başlatıldığı bir alanda yapılan ancak tamamlanmayan kesim modu değişikliği, ilgili alanın kesimi tamamlandıktan sonra etkili olur.



Prosedür:

1. Uygulamanın “ayarlar” menüsünden istenen gezinti modunu seçin.
2. Gerekirse, istenen ayar elde edilene kadar “+” ve “-” düğmeleriyle kesim yönünü ayarlayın.

3.5.13 Kenar biçme (Border Cut)

“Kenar biçme” bölümü etkinleştirildiğinde bahçenin ve kesim yapılmayan bölgelerin kenarının biçilmesini sağlar. Kenar biçme işlemi çim biçme robotu tarafından programlanan alanı biçme işlemi tamamlandıktan sonra gerçekleştirilir.

Prosedür:

1. Uygulamanın “ayarlar” menüsünden “kenar biçme” fonksiyonunu etkinleştirin. Bu fonksiyon programlı sanal veya kesim yapılmayan bölgelerin her biri için ayrı olarak tanımlanabilir.

3.5.14 Yağış Sensörü

“Yağış Sensörü” fonksiyonu, çim biçme robotunda bulunan yağış sensörünü etkinleştirmeye veya devre dışı bırakmaya olanak tanır.

Prosedür:

1. Uygulamanın "ayarlar" menüsünden fonksiyonu etkinleştirin.

3.5.15 Yazılım güncelleme (Fimware Update)

Ürün yazılımıyla ilgili güncellemeler varsa, bunlar “Garaj” kısmında ürün görüntüleme sayfasında bildirilir.

3.5.16 Profil / Tercih edilen satıcı seçimi / Mesajlar

“Profil” bölümünde hesap verileri düzenlenebilir ve parola değiştirilebilir.

“Dealer” bölümü kendi destek merkezinizi seçmenize olanak tanır.

“Mesajlar” bölümü mesajları/bilgileri görüntülemeye olanak tanır.

3.5.17 Sanal çevre, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgelerin düzenlenmesi veya silinmesi.

Çeşitli bölgelerin sanal çevresi iki şekilde değiştirilebilir:
- Öğenin silinmesi: öğe tamamen silinir ve yeni bir kayıt yapmak gerekir.
- öğeyi tamamen silmeden sadece bir kısmını düzenlemek mümkündür.

Geçiş güzergahlarının veya uzak durulacak alanların değiştirilmesi gerekirse, bunlar silinmeli ve ardından yeniden kaydedilmelidir.

Prosedür:
1. Bir harita öğesini silmek için, Uygulamanın "ayarlar" menüsünden seçin ve "sil" düğmesine basın.
2. Sanal çevreyi değiştirmek için, Uygulamanın "Ayarlar" menüsünden istediğiniz sanal bölgeyi seçin ve "Düzenle" düğmesine basın. Daha sonra Uygulama üzerinden sihirbazı takip edin.

3.5.18 Bahçe bölgelerinde kesim önceliğinin belirlenmesi

Bahçenin farklı sanal bölgelerinde kaydedildikleri sıraya göre kesim yapılır.

Kesim sırasını değiştirmek için her bir bölgenin kesim önceliği değiştirilebilir.

Prosedür:

1. Uygulamanın 'Ayarlar' menüsünden istediğiniz sanal kesim bölgesini seçin ve bunu bölge listesinde istediğiniz konuma sürükleyin.

NOT: Bahçenin her bir alanı için kesim işleminin tamamlanma yüzdesi de belirtilir, böylece tamamen biçilmiş alanlar ve şu anda kesilmekte olan alanın ilerleyişi tanımlanır.

3.5.19 Geçici kesim dışı bölge (varsa)

"Geçici Kesim Dışı Bölge" fonksiyonu, bahçenin bir bölümünün geçici olarak kesim alanının dışında bırakılmasını sağlar. Seçilebilen alan, kullanıcı tarafından seçilen A ve B şeklindeki iki nokta ile bunları birleştiren düz kesim arasındaki çevrenin bir kısmı olmalıdır. Seçilen alan geçiş güzergahlarıyla kesişemez.
Çim biçme robotu, ayarlanan süre dolana kadar hariç tutulan bölgeye girmeyecek, ancak bahçenin diğer bölümlerinde çalışmaya devam edecektir.

Prosedür:

1. Uygulamanın "Ayarlar" menüsünden fonksiyonu seçin.
2. Bahçenin hariç tutulacak kısmını seçmek ve istenen süreyi ayarlamak için Uygulama sihirbazını izleyin.

3.5.20 Uzak dur (Stay Away) (varsa)

"Uzak Dur (Stay Away)" fonksiyonu, bahçenin bir bölümünün geçici olarak kesim alanının dışında bırakılmasını sağlar. Seçilebilen alan, yarıçapı kullanıcı tarafından seçilen bir dairedir ve merkezi mobil cihazın GPS konumu veya sanal harita üzerinde seçilen bir noktadır. Seçilen alan geçiş güzergahlarıyla kesişemez.
Çim biçme robotu, ayarlanan süre dolana kadar hariç tutulan bölgeye girmeyecek, ancak bahçenin diğer bölümlerinde çalışmaya devam edecektir.

Prosedür:
1. Uygulamanın "Ayarlar" menüsünden fonksiyonu seçin.
2. Bahçenin hariç tutulacak kısmını seçmek ve istenen süreyi ayarlamak için Uygulama sihirbazını izleyin.

NOT: Dairenin merkezini ayarlamak için mobil cihazın GPS konumu kullanılıyorsa, bu noktanın ve dolayısıyla kesim yapılmayan alanın konumu, mobil cihazdan alınan GPS sinyalinin doğruluğuna bağlıdır ve bu genellikle +/- 5 metredir.

4. ÇALIŞMASI

Gereklilikler ve Zorunluluklar:
- Gerekirse, referans uydu istasyonunun kurulumu (bkz. Par. 3.4).
- Çimin ilk baştaki yüksekliği çim biçme robotunun çalışma aralığında olmalıdır: 20-95 mm.
- Batarya şarjlı olmalıdır (bkz. Par. 4.5).
- Sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgeler programlanmış olmalıdır (bkz. Par. 3.5.7).
- Kesim yüksekliği uygun şekilde ayarlanmış olmalıdır (bkz. Par. 4.7).

4.1 DEVREYE ALMAK İÇİN BİLEŞENLER

1. Mobil cihaz (dahil değildir) (Res. 4.C).
2. Bataryalar (makine satın alınırken verilir) (Res. 4.B).
3. Şarj cihazı (makineye dahildir) (Res. 4.A).
4. Uzaktan kumanda (aksesuar - dahil değildir) (Res. 4.D).

4.2 ÇİM BİÇE ROBOTUNU BAŞLATMAK İÇİN EMNİYETLERİN KONTROL EDİLMESİ

Çim biçme robotunu başlatmak için sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgeleri programlama işleminin yapılması gerekir (bkz. Par. 3.5.7).

Gereklilikler ve zorunluluklar:
- Emniyet anahtarı.

Prosedür:
1. Emniyet anahtarının takılı olduğunu kontrol edin. Devre dışı bırakılırsa, çim biçme robotu çalışmaz.
2. "**STOP (DURDUR)**" düğmesinin etkin olmadığından emin olun. Basılırsa, çim biçme robotunu durdurur ve kumanda konsolunun koruma kapağını açar.
3. Çim biçme robotunun yere doğru yerleştirildiğinden emin olun. Eğimin aşırı (≥ %27) olması veya kaldırılması halinde, yatıklık sensörleri (eğim ölçer) çim biçme robotunu durdururlar.

4.3 ÇİM BİÇME ROBOTUNUN ELLE ÇALIŞTIRILMASI

Bu modda çim biçme robotu bir çalışma çevrimini gerçekleştirir, geri dönüş noktasına döner ve bir daha elle çalıştırılana kadar orada kalır.

Makineyi kullanmak için sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgeleri programlama işleminin yapılması gerekir (bkz. Par. 3.5.7).

Prosedür:
1. Çim biçme robotunu kurulum yapılan alanın içine yerleştirin.
2. Kapağı (Res. 3.A) açmak ve kumanda konsoluna (Res. 3.B) erişmek için **"DURDUR"** düğmesine (Res. 2.D) basın.
3. Çim biçme robotunu açmak için **"ON/OFF (AÇMA/KAPATMA)"** düğmesine (Res. 3.E) 5 saniye basın.
4. Yalnızca tek bir **"TEK ÇALIŞMA ÇEVRİMİ"** (Res. 3.F) simgesi yanıp sönene kadar **"MOD SEÇİMİ"** düğmesine (Res. 3.L) basın.
5. "**ONAY**" düğmesine basın (Res. 3.G). Simge (Res. 3.L) işlemin onaylandığını bildirmek için sabit yanar.
6. Kapağı kapatın (Res. 3.A).
7. Çim biçme robotu çalışmaya başlayacaktır.

NOT: **"ONAY"** düğmesine bastıktan sonra, **"MOD SEÇİMİ"** düğmesine basarsanız, seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler yeniden yanıp sönmeye başlayarak, az önce seçilmiş olan fonksiyonun onaylanmasını isterler. **"ONAY"** düğmesine basın. Simgeler yeniden sabit yanmaya dönerler.



DİKKAT:
Kapak çalışma sırasında açılırsa, seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler kapak geri kapatılmadan önce işlemin onaylanması gerektiğini bildirmek için yanıp sönerler. Kapak "ONAY" düğmesine basılmadan kapatılırsa, robot kullanıcı tarafından yeni bir komut verilene kadar hiçbir işlem yapmaz.

4.4 ÇİM BİÇME ROBOTUNDA MEVCUT KOMUTLARIN AÇIKLAMASI

Komut ve göstergeler ile bunların açıklamalarının listesi:

- **"STOP (DURDUR)"** düğmesi (Res. 2.D): Çim biçme robotunun emniyetli şekilde durdurulmasını sağlar.
- **"GÜVENLİK MANTAR BUTONU" - ACİL DURUM DÜĞMESİ** (Res. 2.E): Acil durumda makineyi anında durdurmaya olanak tanır.
  Bu düğmenin iki konumu vardır:



1. Etkinleştirme: acil durum düğmesine basıldığında kesim düzenlerinin motorları ile traksiyon kumandası durur.



2. Yeniden etkinleştirme: tüm fonksiyonları sıfırlamak için acil durum düğmesini saat yönünde çevirin. Makineyi çalıştırmak için anahtarla çalıştırma prosedürünü tekrarlamak gerekir (par. 4.2).

NOT: Acil durum düğmesi etkinken makine çalıştırılamaz.



UYARI:
Acil durum düğmesi makineyi durdurmak için alışılmış bir yöntem olarak kesinlikle kullanılmamalıdır.

- **"EMNİYET ANAHTARI"** (Res. 3.C): Çim biçme robotunun emniyetli şekilde kapatılmasını sağlar.
- **"ON/OFF (AÇMA/KAPATMA)"** düğmesi (Res. 3.E): Çim biçme robotunun açılıp kapatılmasını ve alarmların sıfırlanmasını sağlar.
- **"MOD SEÇİM"** düğmesi (Res. 3.F): Çim biçme robotunun çalışma modunu seçmeye ve başlangıç noktasına dönmeye zorlamaya olanak tanır.
- **"ONAY"** düğmesi (Res. 3.G): Ayarlanan çalışma modunun onaylanmasını sağlar.
- **"PLANLI PROGRAM"** (Res. 3.I) ışıklı simgesi: Planlı programın (varsa) ayarının görüntülenmesini sağlar.
- **"TEK BİÇME"** (Res. 3.L) ışıklı simgesi: Tek çalışma çevrimi ayarının görüntülenmesini sağlar.
- **"BAŞLANGIÇ NOKTASINA DÖNME"** (Res. 3.H) ışıklı simgesi: Çim biçme robotunu başlangıç noktasına dönmeye zorlama ayarlarını görüntülemeyi sağlar.
- **"BLUETOOTH®"** düğmesi (Res. 3.M): Arıza tespiti faaliyetleri için yalnızca servis merkezi tarafından kullanılır.
- **"ALARM"** ışıklı simgesi (Res. 3.N): Alarm durumlarının görüntülenmesini sağlar.
- **"BATARYA"** ışıklı simgesi (Res. 3.O): Bataryanın şarjının görüntülenmesini sağlar.

4.4.1 Emniyetli durdurma - Durdurma Düğmesi

"STOP (DURDUR)" düğmesi, hangi çalışma koşulunda olursa olsun çim biçme robotunu emniyetli koşullarda durduran bir kumandadır.

Prosedür:
1. Çim biçme robotu hareket halindeyken veya duruyorken "**STOP (DURDUR)**" düğmesine basın.
2. "**STOP (DURDUR)**" düğmesine basıldığında çim biçme robotu durur ve robotun diğer kumandalarına erişime olanak tanıyan kapağı açar.

4.4.2 Emniyetli kapatma - Emniyet anahtarı

Emniyet anahtarı, yerinden çıkarıldığında, çim biçme robotunun emniyetli şekilde kapatılmasını sağlar.

ZORUNLULUK:
Temizlik, taşıma ve bakım işlemleri yapmadan önce her seferinde emniyet anahtarını daima çıkarın.

Prosedür:
1. Kapağı açmak ve kumanda konsoluna ulaşmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın.
2. Kapatma düğmesini birkaç saniye basılı tutun ve aynı düğmedeki led lambasının sönmesini bekleyin.
3. Yalnızca led lamba söndükten sonra çim biçme robotunu güvenli şartlarda kapatmak için emniyet anahtarını çıkarın. Emniyet anahtarını güvenli bir yerde saklayın.
4. Bakım işlemlerini yaptıktan sonra çim biçme robotunu açabilmek için emniyet anahtarını geri takın.

4.4.3 Açma ve kapatma - ON/OFF Düğmesi

"**ON/OFF (AÇMA/KAPATMA)**" düğmesi çim biçme robotunun manuel açılmasına ve kapatılmasına olanak tanır.

Prosedür:
1. Kapağı açmak ve kumanda konsoluna ulaşmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın.
2. Çim biçme robotunu açmak veya kapatmak için **"ON/OFF (AÇMA/KAPATMA)"** düğmesine 5 saniye basın.

NOT: Çim biçme robotunu açmak için emniyet anahtarının takılı olması gerekir.

NOT: Etkin alarmlar olduğunda "**ON/OFF (AÇMA/KAPATMA)**" düğmesine iki kez basmak alarmları sıfırlar.

4.4.4 Planlı tek çalışma çevrimi / başlangıç noktasına dönmeye zorlama seçimi – Mod seçim düğmesi

Çim biçme robotu aşağıda açıklanan olası seçimlere göre davranır.

TUŞ TAKIMI SEÇİMLERİ VE ROBOTUN ÇALIŞMASI

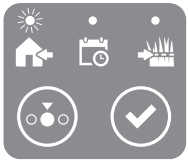
TEK ÇALIŞMA ÇEVRİMİ

Çim biçme robotu cebri tek çalışma çevrimi yapar ve başlangıç noktasına geri döner.
Çim biçme robotu kullanıcı tarafından elle müdahale edilene kadar ünitede kalır.



BAŞLANGIÇ NOKTASINA GERİ DÖNME

Çim biçme robotu başlangıç noktasına döner.
Çim biçme robotu kullanıcı tarafından elle müdahale edilene kadar ünitede kalır.



Prosedür:
1. Kapağı açmak ve kumanda konsoluna ulaşmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın.
2. Etkinleştirmek istediğiniz fonksiyonlarla ilgili simgeler yanıp sönene kadar **"MOD SEÇİM"** düğmesine basın. Seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler yanıp söner.
3. "**ONAY**" düğmesine basın. Seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler, işlemin onaylandığını bildirmek için sabit yanar.

4. Kapağı kapatın.
5. Çim biçme robotu ayarlanan moda göre çalışmaya başlayacaktır.

NOT: **"ONAY"** düğmesine bastıktan sonra, **"MOD SEÇİMİ"** düğmesine basarsanız, seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler yeniden yanıp sönmeye başlayarak, az önce seçilmiş olan fonksiyonun onaylanmasını isterler. **"ONAY"** düğmesine basın. Simgeler yeniden sabit yanmaya dönerler.



DİKKAT:
Kapak robot çalışırken veya başlangıç noktasındayken açılırsa, seçilen fonksiyonlarla ilgili simgeler kapak geri kapatılmadan önce işlemin onaylanması gerektiğini bildirmek için yanıp sönerler. Kapak "ONAY" düğmesine basılmadan kapatılırsa, robot kullanıcı tarafından yeni bir komut verilene kadar hiçbir işlem yapmaz.

NOT: Robotun bataryası tükenirse, batarya simgesi kırmızı renkte yanıp sönerek, seçilen eylemi yapmanın olanaksız olduğunu bildirir.

NOT: Çim biçme robotu yalnızca kapak kapatıldıktan sonra çalışmaya başlar.

4.4.5 Bluetooth® durumunun görüntülenmesi - Bluetooth® Düğmesi

Çim biçme robotu, harici mobil cihazlarla Bluetooth® bağlantısını otomatik olarak yönetir. Bluetooth® bağlantısı çim biçme robotu açık olduğunda her an kullanılabilir durumdadır. Çim biçme robotuna Bluetooth® ile her seferinde yalnızca bir mobil cihaz bağlanabilir. Çim biçme robotu uygulama kapatıldığında cihazla olan bağlantısını kendiliğinden keser. "**BLUETOOTH®**" düğmesi arıza tespiti faaliyetleri için yalnızca servis merkezi tarafından kullanılır.

NOT: Cihazı Bluetooth® üzerinden çim biçme robotuyla eşleştirmek için bkz. Par. 3.5.3 "Pairing".

4.4.6 Alarm durumlarının görüntülenmesi - Alarm simgesi

"ALARM" ışıklı simgesi çalışmasında bir sorun olduğunu bildirir.

Prosedür:
1. Kapağı açmak ve kumanda konsoluna ulaşmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın.
2. Kırmızı ışıklı simgeden alarm durumunu kontrol edin; sabit yanıyor veya yanıp sönüyor olabilir.
3. Sorunu giderdikten sonra, **"ON/OFF (AÇMA/KAPAMA)"** tuşuyla çim biçme robotunu kapatın birkaç saniye bekleyin ve ardından **"ON/OFF (AÇMA/KAPAMA)"** tuşuyla çim biçme robotunu yeniden açın. Sorun devam ederse, bir servis merkeziyle iletişime geçin.

NOT: Sorunlarla ilgili ayrıntılı bilgiler Uygulama aracılığıyla görüntülenebilir.

NOT: Bazı hata türleri Uygulama üzerinden uzaktan sıfırlanabilir.

NOT: Bazı hata türleri uzaktan sıfırlanamaz ancak EN-50636 sayılı Avrupa Güvenli Yönetmeliğine uygun şekilde çim biçme robotunun tuş takımı kullanılarak sıfırlanması zorunludur.

4.5 BATARYANIN ŞARJ EDİLMESİ

NOT: Şarj işlemi yalnızca batarya şarj cihazı kullanılarak yapılmalıdır (Res. 4.A). Diğer şarj sistemleri, bataryaya telafi edilemez şekilde hasar verebilirler.

NOT: Önerilen şarj sıcaklığı 4-40°C düzeyindedir.

4.5.1 Batarya şarj durumunun görüntülenmesi - Batarya simgesi

"BATARYA" ışıklı simgesi bataryanın şarj durumunun görüntülenmesini sağlar.

Prosedür:
1. Kapağı açmak ve kumanda konsoluna ulaşmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın.
2. Bataryanın şarj durumunu ışıklı simge aracılığıyla kontrol edin:
   - Mavi simge: Batarya doludur (şarj seviyesi > %40).
   - Kırmızı simge: Batarya tükenmektedir (şarj seviyesi %15-40).
   - Yanıp sönen kırmızı simge: Batarya tükenmiştir (şarj seviyesi < %15).
3. Çim biçme robotu şarj sırasındayken ışıklı simge (Res. 3.O) mavi renkte yanıp söner.

NOT: Bir kumandaya basıldığında batarya simgesi (Res. 3.O) kırmızı renkte hızlı yanıp sönüyorsa, işlem gerçekleştirilemez ve bataryaların elle şarj edilmesi gerekir (bkz. Par. 4.5.3).

4.5.2 Makinenin içindeyken bataryaların şarj edilmesi

"BATARYANIN ŞARJ EDİLMESİ" prosedürü, çim biçme robotunun elle şarj edilmesine olanak tanır:
1. Çim biçme robotunu bir elektrik prizinin yakınına yerleştirin.
2. Kapağı (Res. 3.A) açmak ve kumanda konsoluna (Res. 3.B) erişmek için **"DURDUR"** düğmesine (Res. 2.D) basın.
3. Anahtarı çıkarın (Res. 3.C).
4. Ürünle birlikte temin edilen batarya şarj cihazını (Res. 4.A) ilgili konektörün süngü tipi özel sabitleme aparatıyla şarj bağlantı noktasına (Res. 9.A) bağlayın.
5. Fişini takarak batarya şarj cihazını şebeke elektrik prizine bağlayın (Res. 9.B).
6. "**BATARYA**" ışıklı simgesi (Res. 3.O) mavi renkte yanıp söner ve çim biçme robotu şarj edilir.
7. Kapağı kapatın (Res. 3.A).
8. Bataryalar tamamen şarj olana kadar çim biçme robotunu şarjda bırakın.
9. Tamamen şarj olduktan sonra, şarj cihazını şarj bağlantı noktasından ayırın.
   - Konektörün bileziğini saat yönünün tersine çevirin (Res. 9.C);
   - Konektörü çıkarın (Res. 9.D).

Şarj sırasında bataryanın sinyal led lambaları (Res. 3.O) kademeli şekilde yanıp söner. Her bir şarj seviyesine ulaşıldığında ilgili LED lamba sabit şekilde yanarken geri kalanlar yanıp sönmeye devam ederler.

NOT: Bataryaların kışın depoya kaldırılmadan önceki şarjı Par. 6.2'de belirtilenlere göre yapılmalıdır.

4.5.3 Bataryaların makine dışında güvenli şartlarda şarj edilmesi

Batarya, makineyi şarj etmek için kullanılan batarya şarj cihazı aracılığıyla bağımsız şekilde de şarj edilebilir:
1. Bataryayı makinede çıkarın (Res. 11.E);
2. Bataryayı kuru, güvenli ve dengeli bir yere yerleştirin;
3. Lastik korum tapasını konektörden çıkarın;
4. Fişini takarak batarya şarj cihazını şebeke elektrik prizine bağlayın;
5. Ürünle birlikte temin edilen batarya şarj cihazını, ilgili konektörün süngü tipi özel sabitleme aparatıyla şarj bağlantı noktasına bağlayın. Bataryanın kullanım kılavuzunu referans alın.

NOT: Şarj sırasında makinenin tüm fonksiyonları devre dışı bırakılır.

UYARI:
Makineye üzerindeyken tek bataryayı şarj etmeyin.

NOT: Çim biçme robotunun bataryaları bozulabilir bir parçalardır ve şarj kapasitesi zamanla azalır, bu da çim biçme robotunun çalışmasını tehlikeye atmadan çalışma süresini kısaltır.

4.6 BATARYALARIN MAKİNEYE TAKILMASI VE MAKİNEDEN ÇIKARILMASI

UYARI:
Çim biçme robotunu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8).

4.6.1 Bataryaların takılması

1. Batarya kaputunu açın (Res. 10). Batarya kaputu açıldığında makine otomatik olarak kapanır.
2. Bataryayı yuvaya yerleştirin (Res. 11.A).
3. Konektörü makineye bağlayarak, sonuna kadar bastırın (Res. 11.B).
4. Batarya kaputunu kapatın (Res. 10).
5. Çalışmak için makineyi yeniden başlatın.

4.6.2 Bataryaların çıkarılması

1. Batarya kaputunu açın (Res. 10).
2. Konektörün bileziğini saat yönünün tersine çevirin (Res. 11.C).
3. Konektörü çıkarın (Res. 11.D).
4. Bataryayı yuvasından çıkarın (Res. 11.E).
5. Batarya kaputunu kapatın (Res. 10).

4.7 KESİM YÜKSEKLİĞİNİN AYARLANMASI

"KESİM YÜKSEKLİĞİ AYARI" prosedüründe kesim bıçaklarının yüksekliklerinin nasıl ayarlanacağı. Kesim yüksekliğini ayarlamak için uygulamadaki rehberli prosedürü uygulayın.

UYARI:
Kesim yüksekliğinin ayarlanması sırasında cihaza dokunmayın.

UYARI:
Bıçak yüksekliği ayarlama sisteminin düzgün çalışmasını sağlamak için, bıçakların ve bıçak motoru korumasının körüğünün yakınlarında çim artıkları veya pislik birikmediğinden emin olun.

4.8 KAMERA MODÜLÜ, LİDAR SENSÖR MODÜLÜ VE ULTRASON MODÜLÜ

Kamera modülü (Res. 22.A), lidar modülü ve ultrason modülü (bkz. Par. 2.2) ile çim biçme robotu çalışma alanının içinde bulunan engelleri ve kesim alanının kenarını algılayabilir, böylece çalışma alanında bulunabilecek engellerden kaçınır ve gezinti performansını iyileştirir (Res. 22).

Prosedür:

1. Kamera modülü, lidar modülü ve ultrason modülünün çalışma parametrelerini ayarlamak ve aksesuar fonksiyonlarını etkinleştirmek için "STIGA.GO" uygulamasındaki sihirbazı izleyin.

NOT: Gizliliğin korunması için kamera modülünün çalışması sırasında çektiği resim ve videolar çim biçme robotu tarafından gerçek zamanlı işlenir ve çim biçme robotunun içindeki bellekte hafızaya alınmaz.

NOT: Engelleri ve çalışma alanının sınırlarını tanıma performansı pek çok etmene bağlıdır: nesnenin şekli ve boyutları, aydınlatma durumu, lenslerin temizliği ve yıpranma durumları, bitki tabakasının türü, hava şartları, vb.

NOT: Bitki tabakasının yüksekliği çok fazlaysa, kamera modülü bitkileri engel olarak yorumlayabilir. Çim biçme robotu çimin yüksekliği nedeniyle sürekli durmaya veya yön değiştirmeye devam ediyorsa, geleneksel bir çim biçme makinesi kullanarak çimin yüksekliğini azaltmak gerekir.

NOT: Görüntü sisteminin net çalışmasını sağlamak için kamera modülünün merceğini daima temiz tutun.

UYARI:
Örneğin yüksek ve yoğun çim olduğu durumlardaki gibi engel bitkilerle sarılmış veya örtülmüşse, kamera modülü nesneleri algılayamayabilir.

UYARI:
Görüşle ilgili hasarları önlemek için kamera modülünün LED aydınlatma cihazına doğrudan bakmayın.

4.9 REFERANS UYDU İSTASYONUNUN ÇALIŞMASI - DURUM GÖSTERGESİ İKAZ LAMBASI (VARSA)

Referans Uydu İstasyonunda alt kısımda (Res. 21), aşağıda belirtildiği gibi yanan ikaz lambası (R) bulunur:

- İkaz lambası söner: Referans İstasyon kapatılmış veya ışık uygulama aracılığıyla devre dışı bırakılmıştır.
- İkaz lambası yeşil renkte yanıp söner: uydu taraması devam ediyor, istasyonun hazır olması için birkaç dakika bekleyin. Bu aşamada sanal bir çevre kaydedilemez veya çim biçme robotu çalıştırılamaz. Işık uzun süre (30 dakikadan fazla) yanıp sönmeye devam ederse, İstasyon doğru şekilde kurulmamıştır. Par. 3.4.2'de açıklanan talimatları izleyerek İstasyonu yeniden kurun.
- İkaz lambası yeşil renkte sabit yanar: Referans İstasyon kullanıma hazırdır. Sanal bir çevre kaydedilebilir veya çim biçme robotu çalıştırılabilir.
- İkaz lambası sarı renkte yanıp söner: Referans İstasyon hücresel ağa bağlı değil. Sanal bir çevre kaydedilemez veya çim biçme robotu çalıştırılamaz. Uygulama aracılığıyla ürün Eşleştirme aşamasını tamamladığınızdan emin olun (bkz. Par. 3.5). Sorun devam ederse, Referans İstasyonu yeniden başlatın (elektrik şebekesi bağlantısını kesin ve 30 saniye sonra yeniden bağlayın).

Sorun devam ederse, bir Servis Merkeziyle iletişime geçin.

- İkaz lambası kırmızı renkte yanıp söner: Referans İstasyonda bir arıza var. Yetkili Servis Merkeziyle bağlantı kurun.

5. BAKIM

UYARI:
Sadece orijinal yedek parçalar kullanın.

UYARI:
Kurulu emniyet cihazlarında tadilat, kurcalama, devre dışı bırakma, iptal etme gibi işlemler yapmayın.

UYARI:
Ellerde ve ayaklarda kesilme tehlikesi.
Kazaları önlemek için koruyucu eldiven ve koruyucu ayakkabı kullanın.

UYARI:
Gözlere toz kaçma tehlikesi.
Gözlere toz kaçma tehlikesini önlemek için koruyucu gözlük takın.

DİKKAT:
Aşırı su kullanmak zarar görecekleri şekilde elektrikli bileşenlere su sızmasına neden olabilir.

YASAK:
Basınçlı su jetleri kullanmayın.

YASAK:
Elektrikli ve elektronik bileşenlere geri dönüşü olmayan şekilde zarar vermemek için, çim biçme robotunu kısmen veya tamamen suya daldırmayın.

YASAK:
Elektrikli ve elektronik bileşenlere zarar vermemek için çim biçme robotunun iç aksamını yıkamayın.

YASAK:
Boyalı yüzeylere ve plastik aksama zarar vermemek için çözücüler veya benzin kullanmayın.

YASAK:
Kamera modülünün lensini ve genel olarak sensörleri temizlemek için yalnızca hafifçe ıslatılmış yumuşak bir bez kullanın. Hangi durumda olursa olsun, fırçalar, kazıyıcılar, aşındırıcı süngerler veya kimyasal çözücüler kullanmayın.

5.1 PROGRAMLI BAKIM

Daha iyi ve daha uzun süre çalışması için ürünün düzenli olarak temizlendiğinden ve yıpranan parçaların değiştirildiğinden emin olun.
İşlemleri tabloda belirtilen sıklıkta yapın.

SIKLIK	BİLEŞEN	İŞLEM TİPİ	BAŞVURU
Her kullanımdan önce ve en az her 8 çalışma saatinde bir	Bıçak	Kesim düzeninin bıçağını temizleyin ve verimini kontrol edin.	Bkz. Par. 5.3
		Kesim düzeninin bıçağı bir darbe sonucu bükülmüşse veya aşınmışsa, değiştirin.	Yetkili servis merkezine başvurun
	Şarj kontakları	Temizleyin, muhtemel oksitlenmeleri giderin.	Bkz. Par. 5.3
	Kamera ve sensör modülü	Lensi temizleyin	Bkz. Par. 5.3
Her ay veya her 100 saatlik kesim sonrasında	Çim biçme robotu	Temizlik yapın	Bkz. Par. 5.3
	Güç kabloları	Yıpranma ve bozulmaları kontrol edin, gerekirse değiştirin	Yetkili servis merkezine başvurun
Biçme mevsimi sonunda veya çim biçme robotu kullanılmıyorsa üç ayda bir	Bataryalar	Bataryaları depoya kaldırmadan önce şarj edin	Bkz. Par. 5.4

Çim biçme robotunu iyi çalışır durumda tutmak için yılda bir yetkili servis merkezinde kapsamlı bakım yapılması gerekir.
Kapsamlı bakımda aralarında aşağıdakilerin bulunduğu bir dizi kontrol yapılır:
- Çim biçme robotunun iç ve dış temizliği.
- Çim biçme robotunun durumunun genel kontrolü.
- Yıpranan parçaların değiştirilmesi.
- Bataryaların durumunun kontrolü.
- Sıkma torklarının kontrolü.
- Çarpma ve kaldırma kinematik sistemleri ile bunların koruma körüklerinin kontrolü, gerektiğinde değiştirilmesi.
- Su sızmasına karşı koruma özelliklerini sürdürmek için bıçak motorunun koruma lastiğindeki körüklerin kontrolü, gerektiğinde değiştirilmesi.
- Su sızmasına karşı koruma özelliklerini sürdürmek için batarya bölmesinin kapatma contalarının değiştirilmesi.

NOT: Yıllık kapsamlı bakım yapılmamasından kaynaklanan muhtemel arızalar garanti kapsamında değildir.

5.2 KESİM DÜZENİNİN BAKIMI

UYARI:
Kontak anahtarını çıkarmadan ve kesim düzeni tamamen durmadan kesim düzenine dokunmayın. Anahtar çıkarılmış olsa dahi kesim düzeninin hareket edebileceğine dikkat edin (bataryalı modellerde).

DİKKAT:
Kesim düzenleri ile ilgili tüm işlemler (sökme, bileme, balans, onarım, tekrar monte etme ve/veya değiştirme) güvenlik nedeniyle özel aletlerin kullanımının yanı sıra özel uzmanlık gerektiren önemli işlerdir, bu yüzden her zaman Uzman Servis tarafından gerçekleştirilmeleri gerekir.

DİKKAT:
Dengesini korumak için hasar görmüş, bükülmüş veya aşınmış kesim düzenini kendi vidalarıyla birlikte daima bütün halde değiştirin.

ÖNEMLİ *Daima "Teknik Veriler" tablosunda veya "Talep üzerine tedarik edilen aksesuarlar" bölümünde verilen kodu taşıyan orijinal kesim düzenlerini kullanın.*

5.3 TEMİZLİK

5.3.1 Ürünün temizlenmesi

UYARI:
Ellerde ve ayaklarda kesilme tehlikesi.
Kazaları önlemek için koruyucu eldiven ve koruyucu ayakkabı kullanın.

UYARI:
Gözlere toz kaçma tehlikesi.
Gözlere toz kaçma tehlikesini önlemek için koruyucu gözlük takın.

• Gereklilikler ve Zorunluluklar:

- Sünger
- Nötr sabun
- Fırça
- Su
- Kuru bez
- Eldiven
- Gözlük



ELDİVEN ZORUNLULUĞU:
Ellerde kesilme tehlikesini önlemek için koruyucu eldiven takın.



GÖZLÜK ZORUNLULUĞU:
Gözlere toz kaçma tehlikesini önlemek için koruyucu gözlük takın.

• Genel talimatlar:

Her kullanımdan sonra aşağıdaki talimatlara dikkat ederek temizlik yapın: (Res. 12)

- Su jetleri kullanmayın ve bataryalar ile elektrikli komponentlerin ıslanmasını önleyin.
- Şasinin içinde biriken çim döküntülerini ve çamuru temizleyin.
- Hava girişlerinde kalıntı bulunmadığından daima emin olun.

- Şasiyi temizlemek için aşındırıcı sıvılar kullanmayın.
- Yangın tehlikesini azaltmak için, makineyi çim, yaprak ve gres fazlası kalıntılarından arındırın.
- Kaputu kaldırın ve bataryaların üstünde biriken pislik veya çim artıklarını basınçlı havayla temizleyin.

• Prosedür:

1. Çim biçme robotunu durdurmak için **"STOP (DURDUR)"** düğmesine basın ve koruma kapağını açın.
2. Elektrik şebekesinden ayırın.
3. Çim biçme robotunu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8).
4. Çim biçme robotunun dış yüzeylerini sabunlu ılık suyla ıslattığınız bir süngerle temizleyin.
5. Kamera modülünün lensini, lidar modülünü ve ultrason modülünü yumuşak bezle temizleyin, cam yüzeyi çizmemeye dikkat edin.



DİKKAT:
Aşırı su kullanmak zarar görecekleri şekilde elektrikli bileşenlere su sızmasına neden olabilir.



DİKKAT:
Kurulu emniyet cihazlarında tadilat, kurcalama, devre dışı bırakma, iptal etme gibi işlemler yapmayın.



YASAK:
Basınçlı su jetleri kullanmayın.



YASAK:
Elektrikli ve elektronik bileşenlere geri dönüşü olmayan şekilde zarar vermemek için, çim biçme robotunu kısmen veya tamamen suya daldırmayın.



YASAK:
Elektrikli ve elektronik bileşenlere zarar vermemek için çim biçme robotunun iç aksamını yıkamayın.



YASAK:
Boyalı yüzeylere ve plastik aksama zarar vermemek için çözücüler veya benzin kullanmayın.



YASAK:
Kamera modülünün merceğini, lidar ve ultrason sensörlerini temizlerken hangi durumda olursa olsun fırça, kazıyıcı, aşındırıcı sünger veya kimyasal çözücüler kullanmayın; bunlar cam yüzeyi çizerek zarar verebilir.

6. Tahrik tekerleklerindeki çamuru ve pislikleri giderin.
7. Çim biçme robotunun ön kısmını temizleyin (kesim bıçağı bölgesi, ön ve arka tekerlekler). Çim biçme robotunun düzgün çalışmasını engelleyebilecek tortuları ve/veya artıkları çıkarmak için uygun bir fırça kullanın. Temizlik işlemini nemli süngerle tamamlayın.
8. Bataryaların şarj konektörünü temizleyin.

5.4 BATARYALARIN KIŞ BAKIMI VE DEPOLANMASI

Prosedür:

1. Çim biçme robotunu şarj edin (bkz. Par. 5.3).
2. Çim biçme robotunu yatay konumda kuru ve donmaya karşı korunaklı bir yerde saklayın, kapatıldığından ve emniyet anahtarının çim biçme robotundan çıkarıldığından emin olun.
3. Referans şarj istasyonunun (varsa) elektrik şebekesiyle olan bağlantısını kesin.

NOT: Kış aylarında uydu referans istasyonunu kurulum alanından çıkarmak isterseniz, yeniden monte edildiğinde konumlarının tamamen aynı kalmasını sağlamalısınız. Referans uydu istasyonu kuruluysa ve sanal sınırların, geçiş güzergahlarının ve uzak durulacak bölgelerin Uygulama aracılığıyla programlanmasından sonra yeri değiştirilmişse, yeniden programlama yapmak gerekir.

5.5 BATARYALARIN DEĞİŞTİRİLMESİ

Bataryanın ömrü, biçme mevsiminin uzunluğuna ve çim biçme robotunun her gün kaç saat kullanıldığına bağlıdır. Uzun bir biçme mevsimi veya çok uzun saatler kullanmak bataryanın daha sık değiştirilmesini gerektirir.
Batarya yalnızca STIGA TEKNİK SERVİS PERSONELİ tarafından değiştirilebilir.
Bataryaların değiştirilmesi gerekirse, bir servis merkezine veya satıcınıza başvurun.

NOT: Çim biçme robotunun bataryaları bozulabilir bir parçalardır ve şarj kapasitesi zamanla azalır, bu da çim biçme robotunun çalışmasını tehlikeye atmadan çalışma süresini kısaltır.

6. TAŞIMA, DEPOYA KALDIRMA VE BERTARAF

6.1 TAŞIMA



ZORUNLULUK:
Çim biçme robotu kaldırılmadan veya taşınmadan önce emniyetli koşullarda kapatılmalıdır.



DİKKAT:
Cihaza zarar verebilecek oyuncaklar, aletler, dallar, giysiler veya başka eşyaların çayırın üzerinde bulunmadığını kontrol edin.

NOT: Uzun mesafelerde taşıma yapmak için orijinal ambalajının kullanılması tavsiye edilir.

Prosedür:
Makineyi el yordamıyla taşıyacağınız zaman aşağıdakilerin yapılması gerekir:
1. Çim biçme robotunu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8).
2. Çim biçme robotunu şarj edin (bkz. Par. 5.3.1).
3. Kesim düzenleri bileşiğini maksimum yükseklik pozisyonuna getirin.
4. Makineyi kapatın ve kontak anahtarını çıkarın.
5. Düz zeminde olduğunuzdan emin olun.
6. Bölüm 2.9'e başvurarak çekişi devre dışı bırakın (Res. 1.L).
7. Makineyi hareket ettirmek için arka bağlama kollarını kullanın (Res. 14).



UYARI:
Makineyi kaldırmak için bu noktaları kullanmayın.

Makineyi bir araç veya römork üzerinde taşırken:
1. Genişliği, uzunluğu ve sağlamlığı makinenin ağırlığına ve ebatlarına uygun erişim rampaları kullanın.
2. Uygulamayla kesim plakasını azami kesim yüksekliğine kaldırın.
3. Şarj olduktan sonra anahtarı çıkararak makineyi kapatın.
4. Öndeki iki kancayı ve arkadaki iki kancayı kullanarak makineyi araca sabitleyin (Res. 13). Makineyi zarar görebilecek elemanlara sabitlemeyin.

GÜVENLİK TALİMATI:
Taşıma veya nakliye işleminin güvenli koşullarda yapılamayacağını düşünürseniz, Servis Merkezine başvurun.

6.2 DEPOYA KALDIRMA

Çim biçme robotu, temizlik ve bataryada kış şarjı uygulaması yapıldıktan sonra, güvenlik anahtarı çıkarılarak, kuru ve donmaya karşı korunaklı bir yerde, yatay konumda saklanmalıdır. Atıl bekleyeceği süre boyunca referans uydu istasyonunun (varsa) elektrik şebekesiyle olan bağlantısını kesin.

Makinenin 30 günden uzun bir süre kaldırılması gerektiğinde:
- Makineyi soğumaya bırakın.
- Bataryaların kablolarını ayırın ve bunları kuru, serin bir yerde saklayın.
- Makineyi iyice temizleyin.
- Makinenin hasar görmemiş olduğundan emin olun.

Gerekirse, yetkili servis merkeziyle bağlantı kurun.

Makineyi yeniden çalıştıracağınız zaman:
- Bölüm 4.2 içinde açıklandığı gibi makineyi hazırlayın.

6.3 BERTARAF

Prosedür:
1. Ürünün ambalajını mevcut toplama konteynerlerinde sürdürülebilir şekilde veya toplama yetkisine sahip özel merkezlerde bertaraf edin.
2. Çim biçme robotunu yerel yasa ve yönetmeliklerin gereklerine uygun şekilde bertaraf edin.
3. Çim biçme robotu AEEE (Atık Elektrikli ve Elektronik Ekipman) olarak sınıflandırıldığından, geri dönüşüm e bertarafı konusunda özel kuruluşlara başvurun.
4. Eskiyen veya tükenen bataryaları mevcut toplama konteynerlerinde sürdürülebilir şekilde veya toplama yetkisine sahip özel merkezlerde bertaraf edin.

7. SORUNLARIN GİDERİLMESİ

UYARI:
Çim biçme robotunu durdurun ve emniyetli duruma getirin (bkz. Par. 2.8).

Çalışma sırasında ortaya çıkabilecek başlıca sorunların listesi aşağıda verilmiştir.

NOT: Sorunların giderilmesiyle ilgili diğer tavsiye ve prosedürleri Stigo.GO uygulamasında bulabilirsiniz.

SORUN	NEDENLER	ÇÖZÜMLER
Anormal titreşim. Çim biçme robotu gürültülü çalışıyor.	Kesim düzeni hasar görmüş	Hasarlı bileşenleri değiştirin (bkz. Par. 5.1).
	Kesim düzeni artıklarla (bantlar, kordonlar, plastik parçaları, vb.) kilitlenmiş.	Çim biçme robotunu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8). Kesim düzeninin kilidini açın.
	Çim biçme robotu engeller (düşmüş dallar, unutulmuş eşyalar, vb.) varken çalıştırılmış.	Çim biçme robotunu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8). Engelleri kaldırın ve çim biçme robotunu yeniden başlatın.
	Elektrik motoru arızalı.	Motoru değiştirin, bir servis merkezine başvurun.
	Çim çok uzun.	Kesim yüksekliğini arttırın (bkz. Par. 4.7).
Tuş takımında Warning (Uyarı) simgesi yanıyor.	Bir Sorun/Arıza durumunu bildirir.	Daha fazla bilgi için uygulamaya bakın.
Çim biçme robotu çalışma alanında geçici olarak duruyor.	GPS sinyali zayıf	Sorun devam ederse, bir servis merkeziyle iletişime geçin.

SORUN	NEDENLER	ÇÖZÜMLER
Çalışma alanı tam olarak biçilmiyor.	Kesim düzeninde tortular ve/veya artıklar var.	Robotu emniyetli durumda kapatın (bkz. Par. 2.8). Kesim düzenini temizleyin.
	Çalışma bölgesinin alanı çim biçme robotunun kapasitesine göre çok büyük.	Çalışma alanını küçültün (bkz. Teknik Bilgiler Böl. 8).
	Bataryalar ömürlerini tamamlıyor.	Bataryaları orijinal yedek parçalarla değiştirin (bkz. Par. 5.5).
	Bataryalar tam olarak şarj edilmiyor.	Kontak noktalarındaki muhtemel oksitlenmeleri temizleyip, giderin (bkz. Par. 5.3). Bataryaları şarj edin.

8. TEKNİK BİLGİLER

ÖZELLİKLER	SRHB01 modeli (ürün etiketine bakın)	
Boyutlar (B x A x P) [mm]	1012 x 725 x 1442 kesme tablası olmayan robot	
	1012 x 725 x 2300 kesme tablası olan robot	
Çim biçme robotunun ağırlığı [kg]	330 (6 batarya ve kesme tablası dikkate alınarak)	
Kesim yüksekliği (Min-Maks) [mm]	20 - 95	
Kesim hızı [dev/dak]	3800	
Hareket hızı [km/sa]	5	
Azami eğim	%27	
Çevre boyunca azami eğim	%20	
Kesim düzeni tipi	3 adet kesim bıçağı	
Ölçülen ses gücü seviyesi [dB (A)]	98.68	
Gürültü emisyonlarının belirsizliği [dB (A)]	0.83	
Garanti edilen ses gücü seviyesi [dB (A)]	100	
Kesim düzeninin kodu	182004385/0	
Çim biçme robotunun IP sınıflandırması	IP64	
Çim biçme robotunun çalışma ortamı sıcaklığı [°C]	0 ÷ 50	
Batarya modeli	Tip: BT 40 Li 56 (*) Model: 40 Ah ePower Pro Batarya P/N: 382033301/1 (279000004/ST1) Hücre tipi: 14S8P	
Batarya şarj cihazı: Model: 18 A - AB Fişli P/N:182050000/0 (279010104/ST1)	V (Giriş)	100-240 VAC
	V (Çıkış)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 EU
Azami şarj süresi (tek batarya)	sa (@ V)	~ 2,5 (220)
Azami şarj süresi (iki batarya)	sa (@ V)	~ 4,5 (220)
Batarya şarj cihazı: Model: 18 A - İngiltere Fişli P/N:182050003/0 (279010104/UKS)	V (Giriş)	100-240 VAC
	V (Çıkış)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	18
	W	1044 UK
Azami şarj süresi (tek batarya)	sa (@ V)	~ 2,5 (220)
Azami şarj süresi (iki batarya)	sa (@ V)	~ 4,5 (220)

ÖZELLİKLER	SRHB01 modeli (ürün etiketine bakın)	
Batarya şarj cihazı: Model: 30 A - AB Fişli P/N:182050001/0 (279010204/ST1)	V (Giriş)	200-240 VAC
	V (Çıkış)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 EU
Azami şarj süresi (tek batarya)	sa (@ V)	~ 1,5 (220)
Azami şarj süresi (iki batarya)	sa (@ V)	~ 3 (220)
Batarya şarj cihazı: Model: 30 A - İngiltere Fişli P/N:182050004/0 (279010204/UKS)	V (Giriş)	200-240 VAC
	V (Çıkış)	58,8 VDC
	Hz	50/60
	A	30
	W	1740 UK
Azami şarj süresi (tek batarya)	sa (@ V)	~ 1,5 (220)
Azami şarj süresi (iki batarya)	sa (@ V)	~ 3 (220)
Bağlantı özellikleri	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigasyon teknolojisi	AGS, GNSS-RTK	

ÖZELLİKLER	SRHB01 modeli
Güç sınıfı RF Modülleri	Bluetooth LE Çıkış gücü - 9 dBm; 2G GSM / E-GSM - Sınıf 4 - 33 dBm; 2G DCS / PCS - Sınıf 1 - 30 dBm; 2G GSM / E-GSM - Sınıf E2 - 27 dBm; 2G DCS / PCS - Sınıf E2 - 26 dBm; 4G - Sınıf 3 - 23dBm
Frekans aralığı - Bluetooth®	Bluetooth LE - Frekans aralığı 2400 - 2483,5 MHz
Frekans aralığı - 2G	GSM 850 MHz; E-GSM 900 MHz; DCS 1800 MHz; PCS 1900 MHz
Frekans aralığı - 4G	Bant 1 (2100 MHz); Bant 2 (1900 MHz); Bant 3 (1800 MHz); Bant 4 (2100 MHz); Bant 5 (850 MHz); Bant 7 (2600 MHz); Bant 8 (900 MHz); Bant 12 (700 MHz); Bant 13 (750 MHz); Bant 17 (700 MHz); Bant 18 (850 MHz); Bant 19 (850 MHz); Bant 20 (800 MHz); Bant 26 (850 MHz); Bant 28 (800 MHz); Bant 34 (2000 MHz); Bant 38 (2500 MHz); Bant 39 (1900 MHz); Bant 40 (2300 MHz); Bant 41 (2500 MHz); Bant 66 (2100 MHz).
Frekans aralığı - Wi-Fi	Wi-fi - Frekans aralığı 2412 - 2484 MHz Azami çekiş gücü < 20dBm

Bluetooth® marka işareti ve logosu, Bluetooth SIG, inc. şirketine ait tescilli ticari markalardır ve bu markaların STIGA tarafından her türlü kullanımı lisans kapsamındadır.

9. TALEP ÜZERİNE TEDARİK EDİLEN AKSESUARLAR

NOT: Aşağıdaki aksesuarlar bağımsız sürüşte kullanılamaz. Yalnızca uzaktan kumanda ile kullanılmaları gerekir.

1	Römork	✓
2	Yaprak ve çim toplayıcı	✓
3	Gübreleyici	✓
4	Plastik rulo	✓
5	Elektrikli kesim düzeni (güverte) tertibatının kodu	110CE E QF

10.GARANTİ

10.1 GARANTİ KAPSAMI

Garanti süresi boyunca Satıcınız veya bir uzman Merkez tarafından kesinleştirilen her türlü malzeme ve imalat kalitesi kusuru garanti kapsamındadır.
Garanti uygulaması, kusurlu olduğu kabul edilen bileşenin onarımı veya değiştirilmesiyle sınırlıdır.
Güvenlik cihazlarının bakım, servis ve kontrol görmesi için makinenin yılda bir kez yetkili teknik servise götürülmesi gerekir.
Garanti uygulaması makinede düzenli bakım yapılmasına tabidir.

Aşağıdakilerden kaynaklı hasarlar garanti kapsamı dışındadır:

- Ürünle birlikte gelen belgelere (Kullanım Kılavuzu) aşina olunmaması.
- Dikkatsizlik, ihmalkârlık.
- Dış etkenler (yıldırım, darbeler, makinenin içinde yabancı cisimlerin bulunması) veya kazalar.
- Makinenin üretici tarafından izin verilmeyen veya uygunsuz şekilde kullanılması ve monte edilmesi.
- Bakım yapılmaması.
- Makinede tadilat yapılması.
- Orijinal olmayan yedek parçaların (uyarlanabilen parçaların) kullanılması.
- İmalatçı tarafından temin edilmeyen veya onaylanmayan aksesuarların (ör. kesim düzeni) kullanılması.

Garanti ayrıca aşağıda belirtilen durumları kapsamaz:

- Bakım işlemleri (kullanım kılavuzunda açıklanmaktadır).
- Kesim düzenleri ve tekerlekler gibi sarf malzemelerinin normal aşınması.
- Normal yıpranma.
- Kullanılmasına bağlı olarak makinede meydana gelen estetik bozulmalar.
- Kesim düzenlerinin destekleri.
- Kullanıcı kılavuzuna uygun olmayan bir kurulumdan kaynaklı hasarlar.
- Sanal sınırlar, geçiş güzergahları ve uzak durulacak bölgelerin doğru programlanmamasından kaynaklanan hasarlar.
- Yüksek basınçlı yıkama makinelerinin kullanılması veya örneğin sağanak yağıştan sonra oluşan su göletleri gibi suya daldırılmasından kaynaklı su sızıntılarının neden olduğu hasarlar.
- Bataryanın hatalı saklanmasından veya uygunsuz kullanılmasından kaynaklı hasarlar.
- Orijinal olmayan bataryaların kullanılmasından kaynaklı hasarlar.
- Örneğin makine durdurulduğunda bahçede yapılan tüm bakım çalışmalarında kullanıcının tesisine yolculuk, makinenin Satıcıya taşınması, alet kiralama veya dışarıdan şirketi arama gibi, garanti kapsamındaki onarımla ilgili her türlü ilave maliyet.

Kullanıcı, kendi ulusal yasalarının koruması altındadır. Kullanıcının kendi ulusal yasalarında öngörülen hakları, bu garantiyi hiçbir şekilde sınırlandırmaz.

11.TİCARİ MARKALAR VE LİSANSLAR

Bluetooth® marka adı ve logosu, Bluetooth SIG, inc. firmasına ait tescilli markalardır ve bu markaların STIGA tarafından her kullanımı lisans kapsamındadır.

DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÁ (Istruzioni Originali)

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

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

a) Tipo / Modello Base	**SRHB01**
c) Numero di serie	**25A••LFR000001 ÷ 99L••LFR999999**
d) Motore	**a batteria**

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

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

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

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A15:2021
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4
ETSI EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETSI EN 301 908-1 V15.1.1
ETSI EN 301 908-13 V13.1.1
ETSI EN 303 413 V1.1.1

EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN IEC 55014-1:2021
EN IEC 55014-2:2021
EN 62233:2008
EN 62311:2020
EN ISO 5395-1:2013+A1:2018
EN ISO 5395-3:2013+A1:2017+A2:2018
EN IEC 63000:2018

g) Livello di potenza sonora misurato:	98,68	dB (A)
h) Livello di potenza sonora garantito:	100	dB (A)
i) Ampiezza di taglio:	110	cm

n) Persona autorizzata a costituire il FascicoloTecnico: 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

CE

UK DECLARATION OF CONFORMITY

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

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

a) Homologation type:	**SRHB01**
c) Serial number	**25A••LFR000001 ÷ 99L••LFR999999**
d) Engine	**battery-operated**

3. Conforms to UK Regulations:

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

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

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019 / A15:2021
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020 / A3:2021
ETSI EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4
ETSI EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETSI EN 301 908-1 V15.1.1
ETSI EN 301 908-13 V13.1.1
ETSI EN 303 413 V1.1.1

EN IEC 61000-3-2:2019 / A1:2021
EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN IEC 55014-1:2021
EN IEC 55014-2:2021
EN 62233:2008
EN 62311:2020
EN ISO 5395-1:2013 + A1:2018
EN ISO 5395-3:2013 + A1:2017 + A2:2018
EN IEC 63000:2018

g) Measured sound power level:	98,68	dB (A)
h) Guaranteed sound power level:	100	dB (A)
i) 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 Stansted Courtyard, Parsonage Road, Takeley,
Bishop's Stortford, Essex,England,CM22 6PU,
United Kingdom

UK CA

EXAMPLE

BG (Превод на оригиналните инструкции)
ЕО декларация за съответствие
(Директива Машини 2006/42/ЕО, Приложение II, част А)
1. Дружеството
2. На собствена отговорност декларира,че машината:
роботизирана косачна за трева
а) Вид / Базисен модел
c) Сериен номер
d) Мотор: акумулатор
3. Е в съответствие със спецификата на директивите:
4. Позоваване на хармонизирани стандарти и/или технически стандарти
g) Ниво на измерена акустична мощност
h) Гарантирано ниво на акустична мощност
i) Ширина на рязане
n) Лице, упълномощено да състави Техническата Документация:
o) Място и дата

BS (Prijevod originalnih uputa)
EZ izjava o sukladnosti
(Direktiva o mašinama 2006/42/EZ, Prilog II, deo A)
1. Firma
2. Daje izjavu pod vlastitom odgovornošću da je mašina:
robotska kosilica
a) Tip / Osnovni model
c) Serijski broj
d) Motor: akumulator
3. Sukladna s osnovnim zahtjevima direktive:
4. Pozivanje na usklađene standarde i/ili tehničke standarde
g) Izmjereni nivo zvučne snage
h) Garantovani nivo zvučne snage
i) Širina rezanja
n) Osoba ovlaštena za izradu tehničke brošure:
o) Mjesto i datum

CS (Překlad původního návodu k používání)
ES – Prohlášení o shodě
(Směrnice o Strojních zařízeních 2006/42/ES, Příloha II, část A)
1. Společnost
2. Prohlašuje na vlastní odpovědnost, že stroj: **Robotická sekačka**
a) Typ / Základní model
c) Výrobní číslo
d) Motor: akumulátor
3. Je ve shodě s nařízeními směrnic:
4. Odkazy na Harmonizované normy a/nebo technické normy
g) Naměřená úroveň akustického výkonu
h) Zaručená úroveň akustického výkonu
i) Šířka řezání
n) Osoba autorizovaná pro vytvoření Technického spisu:
o) Místo a Datum

DA (Oversættelse af den originale brugsanvisning)
EF-overensstemmelseserklæring
(Maskindirektiv 2006/42/EF, bilag II, del A)
1. Firmaet
2. Erklærer på eget ansvar, at maskinen:
Robotplæneklipper
a) Type / Model
c) Serienummer
d) Motor: batteri
3. Er i overensstemmelse med specifikationerne ifølge direktiverne:
4. Henvisning til harmoniserede standarder og/eller tekniske standarder
g) Målt lydeffektniveau
h) Garanteret lydeffektniveau
i) Klippebredde
n) Person, der har bemyndigelse til at udarbejde det tekniske dossier:
o) Sted og dato

DE (Übersetzung der Originalbetriebsanleitung)
EG-Konformitätserklärung
(Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil A)
1. Die Gesellschaft
2. Erklärt auf eigene Verantwortung, dass die Maschine:
Mähroboter
a) Typ / Basismodell
c) Seriennummer
d) Motor: Batterie
3. Den Anforderungen der folgenden Richtlinien entspricht:
4. Bezugnahme auf die harmonisierten Normen und/oder technische Normen
g) Gemessener Schallleistungspegel
h) Garantierter Schallleistungspegel
i) Schnittbreite
n) Zur Verfassung der technischen Unterlagen befugte Person:
o) Ort und Datum

EL (Μετάφραση του πρωτοτύπου των οδηγιών χρήσης)
ΕΚ-Δήλωση συμμόρφωσης (Οδηγία Μηχανών 2006/42/CE, Παράρτημα ΙΙ, μέρος Α)
1. Η Εταιρία
2. Δηλώνει υπεύθυνα ότι η μηχανή: **ρομποτική χλοοκοπτική μηχανή**
a) Τύπος / Βασικό Μοντέλο
c) Αριθμός μητρώου
d) Κινητήρας: μπαταρία
3. Συμμορφώνεται με τις προδιαγραφές της οδηγίας:
4. Αναφορά σε εναρμονισμένα πρότυπα ή/και τεχνικά πρότυπα
g) Στάθμη μέτρησης ακουστικής ισχύος
h) Στάθμη εγγυημένης ακουστικής ισχύος
i) Πλάτος κοπής
n) Εξουσιοδοτημένο άτομο για την κατάρτιση του Τεχνικού Φυλλαδίου:
o) Τόπος και Χρόνος

EN (Translation of the original instruction)
EC Declaration of Conformity
(Machine Directive 2006/42/EC, Annex II, part A)
1. The Company
2. Hereby declares under its own responsibility that the machine: **Robotic lawnmower**
a) Type / Base Model
c) Serial number
d) Engine: battery-operated
3. Conforms to directive specifications:
4. Reference to harmonised standards and/or to technical standards:
g) Measured sound power level
h) Guaranteed sound power level
i) Cutting widt
n) Person authorised to create the Technical Folder:
o) Place and Date

ES (Traducción del Manual Original)
Declaración de Conformidad CE
(Directiva Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)
1. La Empresa
2. Declara bajo su propia responsabilidad que la máquina: **Robot cortacésped**
a) Tipo / Modelo Base
c) Matrícula
d) Motor: batería
3. Cumple con las especificaciones de las directivas:
4. Referencia a las Normas armonizadas y/o normas técnicas
g) Nivel de potencia sonora medido
h) Nivel de potencia sonora garantizado
i) Amplitud de corte
n) Persona autorizada a realizar el Manual Técnico:
o) Lugar y Fecha

ET (Algupärase kasutusjuhendi tõige)
EU vastavusdeklaratsioon
(Masinadirektiiv 2006/42/EÜ, Lisa II, osa A)
1. Firma
2. Kinnitab omal vastutusel, et masin:
Robotniiduk
a) Tüüp / Põhimudel
c) Mat ikkel
d) Mootor: aku
3. Vastab direktiivide nõuetele:
4. Viide ühtsustatud standarditele ja/või tehnilistele standarditele
g) Mõõdetud helivõimsuse tase
h) Garanteeritud helivõimsuse tase
i) Lõikelaius
n) Tehnilise Lehe autoriseeritud koostaja:
o) Koht ja Kuupäev

FI (Alkuperäisten ohjeiden käännös)
EY-VAATIMUSTENMUKAISUUSVAKUUTUS
(Konedirektiivi 2006/42/EY, Liite II, osa A)
1. Yritys
2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että
kone: **Robottiruohonleikkuri**
a) Tyyppi / Perusmalli
c) Sarjanumero
d) Moottori: akku
3. On yhdenmukainen seuraavien direktiivien asettamien vaatimusten kanssa:
4. Viittaa harmonisoituihin standardeihin ja/tai tekniisiin standardeihin
g) Mitattu äänitehotaso
h) Taattu äänitehotaso
i) Leikkuuleveys
n) Teknisten asiakirjojen laatimiseen valtuutettu henkilö:
o) Paikka ja päivämäärä

FR (Traduction de la notice originale)
Déclaration CE de Conformité
(Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, partie A)
1. La Société
2. Déclare sous sa propre responsabilité que la machine: **Robot-tondeuse**
a) Type / Modèle de Base
c) Série
d) Moteur: accu
3. Est conforme aux prescriptions des directives:
4. Renvoi aux Normes harmonisées et/ou à des normes techniques
g) Niveau de puissance sonore mesuré
h) Niveau de puissance sonore garanti
i) Largeur de coupe
n) Personne habilitée à établir le Dossier Technique:
o) Lieu et Date

HR (Prijevod originalnih uputa)
EK Izjava o sukladnosti
(Direktiva 2006/42/EZ o strojevima, dodatak II, dio A)
1. Tvrtka
2. Pod vlastitom odgovornošću izjavljuje da je stroj: **Robotska kosilica**
a) Vrsta / Osnovni model
c) Matični broj
d) Motor: baterija
3. Sukladan s temeljnim zahtjevima direktiva:
4. Primijenjene su slijedeće harmonizirane norme i/ili tehničke norme:
g) Izmjerena razina zvučne snage
h) Zajamčena razina zvučne snage
i) Širina rezanja
n) Osoba ovlaštena za pravljenje Tehničke datoteke:
o) Mjesto i datum

HU (Eredeti használati utasítás fordítása)
EK-megfelelőségi nyilatkozata
(2006/42/EK gépirányelv, II. melléklet "A" rész)
1. Alulírott Vállalat
2. Felelősségének teljes tudatában kijelenti, hogy az alábbi gép: **Robotfűnyíró**
a) Tipus / Alaptipus
c) Gyártási szám
d) Motor: akkumulátor
3. Megfelel az alábbi irányelvek előírásainak:
4. Hivatkozás a harmonizált szabványokra és/vagy műszaki szabványokra
g) Mért zajteljesítményszint
h) Garantált zajteljesítményszint
i) Vágási szélesség
n) Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy:
o) Helye és ideje

LT (Originalių instrukcijų vertimas)
ES atitikties deklaracija
(Mašinų direktyva 2006/42/CE, Priedas II, dalis A)
1. Bendrovė
2. Prisiima atsakomybę, kad įrenginys:
Žolės pjovimo robotas
a) Tipas / Bazinis Modelis
c) Serijos numeris
d) Varikliis: baterija
3. Atitinka direktyvose pateiktas specifikacijas:
4. Nuorodą į suderintas Normas ir (arba) techninius normas
g) Išmatuotas garso galios lygis
h) Užtikrinamas garso galios lygis
i) Pjovimo plotis
n) Įgaliotas asmuo sudaryti Techninę Dokumentaciją:
o) Vieta ir Data

LV (Instrukciju tulkojums no oriģinālvalodas)
EK atbilstības deklarācija
(Direktīva 2006/42/EK par mašīnām, pielikums II, daļa A)
1. Uzņēmums
2. Uzņemoties par to pilnu atbildību, paziņo, ka mašīna: **Robotizēta pļaujmašīna**
a) Tips / Bāzes modelis
c) Sērijas numurs
d) Motors: akumulators
3. Atbilst šādu direktīvu prasībām:
4. Atsauce uz harmonizētiem standartiem un/vai tehniskajiem standartiem
g) Izmērītais skaņas intensitātes līmenis
h) Garantētais skaņas intensitātes līmenis
i) Plaušanas platums
n) Pilnvarotais darbinieks, kas sagatavoja tehnisko dokumentāciju:
o) Vieta un datums

MK (Превод на оригиналните упатства)
Декларација за усогласеност со ЕУ
(Директива за машини 2006/42/СЕ, Анекс II, дел А)
1. Компанијата
2. изјавува со целосна лична одговорност дека следната машина: **Роботска косачка за трева**
a) Тип / основен модел
c) етинета
d) Мотор: акумулатор
3. Усогласеност со спецификациите според директивите:
4. Повикување на хармонизирани стандарди и/или технички стандарди
g) измерено ниво на звучна моќност
h) гарантирано ниво на звучна моќност
i) Ширина на сечење
n) овластено лице за составување на Техничката брошура
o) место и датум

NL (Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing)
EG-verklaring van overeenstemming
(Richtlijn Machines 2006/42/CE, Bijlage II, deel A)
1. Het bedrijf
2. Verklaart onder zijn eigen verantwoordelijkheid dat de machine:
Robotmaaier
a) Type / Basismodel
c) Serienummer
d) Motor: accu
3. Voldoet aan de specificaties van de richtlijnen:
4. Verwijzing naar de Geharmoniseerde normen en/of technische normen
g) Gemeten niveau van geluidswermogen
h) Gegarandeerd niveau van geluidsvermogen
i) Snijbreedte
n) Bevoegd persoon voor het opstellen van het Technisch Dossier
o) Plaats en Datum

NO (Oversettelse av orginal bruksanvisning)
EF- Samsvarserklæring
(Maskindirektiv 2006/42/EF, Vedlegg II, del A)
1. Firmaet
2. Erklærer på eget ansvar at maskinen:
Robotgressklipper
a) Type / Modell
c) Serienummer
d) Motor: batteri
3. Oppfyller kravene i direktivene:
4. Henvisning til harmoniserte standarder og/eller tekniske standarder
g) Målt lydeffektnivå
h) Garantert lydeffektnivå
i) Klippebredde
n) Person som har fullmakt til å utferdige teknisk dokumentasjon:
o) Sted og dato

PL (Tłumaczenie instrukcji oryginalnej)
Deklaracja zgodności WE
(Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, Załącznik II, część A)
1. Spółka
2. Oświadcza na własną odpowiedzialność, że maszyna: **Robot do koszenia trawy**
a) Typ / Model podstawowy
c) Numer seryjny
d) Silnik: akumulator
3. Spełnia podstawowe wymogi następujących Dyrektyw:
4. Odniesienie do Norm zharmonizowanych i/lub norm technicznych
g) Zmierzony poziom mocy akustycznej
h) Gwarantowany poziom mocy akustycznej
i) Szerokość cięcia
n) Osoba upoważniona do zredagowania Dokumentacji technicznej:
o) Miejscowość i data

PT (Tradução do manual original)
Declaração CE de Conformidade
(Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)
1. A Empresa
2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: **Robot corta-relva**
a) Tipo / Modelo Base
c) Matrícula
d) Moto: Bateria
3. É conforme às especificações das diretivas:
4. Referência às Normas harmonizadas e/ou normas técnicas
g) Nível medido de potência sonora
h) Nível garantido de potência sonora
i) Amplitude de corte
n) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico
o) Local e Data

RO (Traducerea manualului fabricantului)
CE -Declaratie de Conformitate
(Directiva Mașini 2006/42/CE, Anexa II, partea A)
1. Societatea
2. Declară pe propria răspundere că masina: **Robot mașină de tuns iarba**
a) Tip / Model de bază
c) Număr de serie
d) Motor: baterie
3. Este în conformitate cu specificațiile directivelor:
4. Referință la Standardele armonizate și/sau standardele tehnice
g) Nivel de putere sonoră măsurat
h) Nivel de putere sonoră garantat
i) Lățimea de tăiere
n) Persoană autorizată să întocmească Dosarul Tehnic
o) Locul și Data

RU (Перевод оригинальных инструкций)
Декларация соответствия нормам ЕС
(Директива о машинном оборудовании 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)
1. Предприятие
2. Заявляет под собственную ответственность, что машина:
Робот-газонокосилка
a) Тип / Базовая модель
c) Паспорт
d) Двигатель: батарея сгорания
3. Соответствует требованиям следующих директив:
4. Ссылки на гармонизированные нормы и/или технические стандарты
g) Измеренный уровень звуковой мощности
h) Гарантированный уровень звуковой мощности
i) Амплитуда кошения
n) Лицо, уполномоченное на подготовку технической документации:
o) Место и дата

SK (Preklad pôvodného návodu na použitie)
ES vyhlásenie o zhode
(Smernica o Strojných zariadeniach 2006/42/ES, Príloha II, časť A)
1. Spoločnosť
2. Vyhlasuje na vlastnú zodpovednosť, že stroj: **Robotická kosačka na trávu**
a) Typ / Základný model
c) Výrobné číslo
d) Motor: akumulátor
3. Je v zhode s nariadeniami smerníc:
4. Odkaz na harmonizované predpisy a/alebo technické normy
g) Nameraná úroveň akustického výkonu
h) Zaručená úroveň akustického výkonu
i) Šírka rezu
n) Osoba autorizovaná na vytvorenie Technického spisu:
o) Miesto a Dátum

SL (Prevod izvirnih navodil)
ES izjava o skladnosti
(Direktiva 2006/42/ES, priloga II, del A)
1. Družba
2. Pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: **Robotska kosilnica**
a) Tip / osnovni model
c) Serijska številka
d) Motor: baterija
3. Skladen je z določili direktiv:
4. Sklicevanje na usklajene predpise in/ali tehnične standarde
g) Izmerjen nivo zvočne moči
h) Zagotovljen nivo zvočne moči
i) Obseg košnje
n) Oseba, pooblaščena za sestavo tehnične knjižice:
o) Kraj in datum

SR (Prevod originalnih uputstvai)
EC deklaracija o usaglašenosti
(Direktiva o mašinama 2006/42/EC, Prilog II, deo A)
1. Preduzeće
2. Daje izjavu pod vlastitom odgovornošću da je mašina: **Robot kosačica**
a) Tip / Osnovni model
c) Serijski broj
d) Motor: akumulator
3. U skladu s osnovnim zahtevima direktiva:
4. Pozivanje na usklađene norme i/ili tehničke norme
g) Izmereni nivo zvučne snage
h) Garantovani nivo zvučne snage
i) Širina košenja
n) Osoba ovlašćena za sastavljanje tehničke brošure
o) Mesto i datum

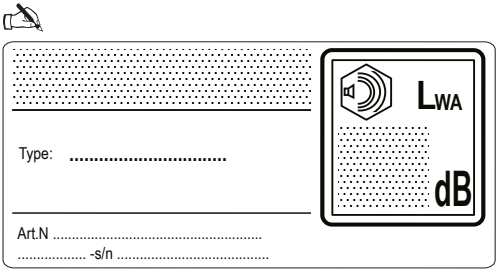
SV (Översättning av bruksanvisning i original)
EG-försäkran om överensstämmelse
(Maskindirektiv 2006/42/EG, bilaga II, de la)
1. Företaget
2. Försäkrar på eget ansvar att maskinen:
Gräsklipparrobot
a) Typ / Basmodell
c) Serienummer
d) Motor: batteri
3. Överensstämmer med föreskrifterna i direktivet
4. Referens till harmoniserade standarder och/eller tekniska standarder
g) Uppmätt ljudeffektnivå
h) Garanterad ljudeffektnivå
i) Skärbredd
n) Auktoriserad person för upprättandet av den tekniska dokumentationen:
o) Ort och datum

TR (Orijinal Talimatların Tercümesi)
AT Uygunluk Beyanı
(2006/42/CE Makine Direktifi, Ek II, bölüm A)
1. Şirket
2. Şahsi sorumluluğu altında aşağıdaki makinenin: **Robot çim biçme makinesi**
a) Tip / Standart model
c) Sicil numarası
d) Motor: batarya
3. Aşağıdaki direktiflerin özelliklerine uygun olduğunu beyan etmektedir:
4. Harmonize standartlara atıf ve/veya teknik standartlara
g) Ölçülen ses güç seviyesi
h) Garanti edilen ses güç seviyesi
i) Kesim genişliği
n) Teknik Dosyayı oluşturmaya yetkili kişi:
o) Yer ve Tarih

FRAME

© by ST. S.p.A.

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 – E' 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 неоторизирано 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 částečné, 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 εγγράφου 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 autorikaitseseadus – 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 naudotojo vadovo turinys ir paveikslėliai skirti tik „ST. S.p.A." ir yra saugomi autorių teisėmis – dokumentą atgaminti ar modifikuoti, visiškai arba iš dalies, yra draudžiama.
LV • Šīs 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 pozmeňovanie tohto dokumentu, a to aj čiastočné, je zakázané.
SL • Vsebine in slike v tem uporabniškem priročniku so izdelane za podjetje ST. S.p.A. in so zaščitene z avtorskimi pravicami – vsakršno nepooblaščeno 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 Kılavuzundaki içerik ve resimler açıkça ST. S.p.A. için üretilmiştir ve telif hakkı ile korunmaktadır – dokümanın izinsiz olarak tamamen ya da kısmen herhangi bir şekilde çoğaltılması ya da değiştirilmesi yasaktır.







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