

Congratulazioni per aver acquistato il rasaerba AMBROGIO. L'aver scelto questo prodotto potrà soddisfare le vostre esigenze e aspettative. Questo progetto nasce da ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Azienda certificata UNI EN ISO 9001) software house che, dal 1982, ha consolidato la propria attività e la propria presenza sul mercato internazionale. Le soluzioni applicative del software abbinata al settore industriale di automazione, fanno nascere prodotti nuovi che ottimizzano le procedure di lavoro. È così che è nato, dai laboratori di ricerca, AMBROGIO.

Congratulations for having purchased the AMBROGIO lawn mower. This choice will surely meet your needs and expectations. This product is the result of research at the ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (certified UNI EN ISO 9001) software house that, since 1982, has been consolidating its role on the international market. Innovative software solutions applied to the industrial automation sector introduce new products that optimise working procedures. AMBROGIO was developed on the basis of this research.

Tous nos compliments pour avoir acheté la tondeuse à gazon AMBROGIO. Vous avez choisi un produit qui répondra à vos besoins et à vos attentes. Ce projet naît au ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Entreprise certifiée UNI EN ISO 9001) software house qui, depuis 1982, a consolidé son activité et sa présence sur le marché international. Les solutions d'application du logiciel, jumelées au secteur industriel d'automatisation, ont permis la naissance de nouveaux produits qui optimisent les procédures de travail. C'est ainsi que, dans nos laboratoires de recherche, est né AMBROGIO.

Wir gratulieren zum Kauf des Rasenmähers AMBROGIO. Ihre Bedürfnisse und Erwartungen werden durch die Wahl dieses Produkts mit Sicherheit erfüllt. Die Firma ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (mit UNI EN ISO 9001 ausgezeichnete Betrieb) Software House, die ihre Produktion seit 1982 festigt und damit auf dem internationalen Markt vertreten ist, zeichnet für dieses Produkt verantwortlich. Die angewandten Softwarelösungen führen in Kombination mit der industriellen Automatisierung zur Entstehung neuer Produkte für eine Optimierung von Arbeitsprozessen. Auf diese Weise entstand in den Forschungslabors AMBROGIO.

Felicidades por haber adquirido la cortadora de césped AMBROGIO. Podrá satisfacer sus exigencias y expectativas al haber elegido este producto. Este producto nace de ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Empresa certificada UNI EN ISO 9001) software house que, desde 1982, ha consolidado su propia actividad y su propia presencia en el mercado internacional. Las soluciones de aplicación del software combinadas con el sector industrial de automatizando, hacen nacer nuevos productos que optimizan los procedimientos de trabajo. Es así que ha nacido, en los laboratorios de investigación, AMBROGIO.

Wij wensen u van harte geluk met de aanschaf van uw AMBROGIO. Wij zijn er zeker van dat deze machine voldoet aan al uw verwachtingen en vereisten. AMBROGIO is een project van ZUCCHETTI (met UNI EN ISO 9001 certificaties), een softwarebedrijf dat sinds 1982 met haar activiteiten een eigen plaats verwierf op de internationale markt. De combinatie van de oplossingen die worden geboden door softwaretoepassingen en de industriële automatisering resulteert in nieuwe producten om de bedrijfsprocessen te optimaliseren. Zo ontstond in onze onderzoekscentra AMBROGIO.

Manuale d'uso

Rasaerba Robot

Italiano

I

User's manual

Lawn Mower Robot

English

GB

Manuel d'utilisation

Tondeuse à gazon Robot

Français

F

Bedienungshandbuch

Rasenmähroboter

Deutsch

D

Manual de uso

Cortadora de césped Robot

Español

E

Gebruiksaanwijzingen

Grasmaaimachine

Nederlands

NL

Dichiarazione di conformità (98/37 CE allegato II punto A)
ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via dell'Olmo 99 A/B
Terranuova B.ni (AR) ITALIA, dichiara che la macchina,
identificabile dai dati riportati in calce, da utilizzare per rasare
prati in ambienti domestici e non, è conforme alle direttive:
98/37 CE - 78/23 CEE - 89/336 CEE. Per queste ultime
sono compresi i successivi emendamenti.

Konformitätsbestätigung (98/37 CE Beilage II Punkt A)
Die Firma ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A., Via dell'Olmo 99
A/B Terranuova B.ni (AR) ITALIEN, erklärt, daß die mit den
unten angegebenen Daten gekennzeichnete Maschine, die
dazu bestimmt ist, zum Mähen von Rasenflächen in Wohn- und
anderer Umgebung eingesetzt zu werden, folgenden
Richtlinien entspricht: 98/37 CE - 78/23 CEE - 89/336 CEE.
Letztere schließen nachfolgende Abänderungen mit ein.

Declaration of conformity (98/37 CE annex II paragraph A)
ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A., Via dell'Olmo 99 A/B
Terranuova B.ni (AR) ITALY, declares that the machine,
identified by the data included hereafter, to be used for lawn
mowing in household and other environments, complies with
directives: 98/37 EC - 78/23 EEC - 89/336 EEC and
amendments thereto.

Declaración de conformidad (98/37 CE anexo II punto A)
ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via dell'Olmo 99 A/B
Terranuova B.ni (AR) ITALIA, declara que la máquina, que se
puede identificar por los datos al pie de la página, y que tiene
como uso cortar prados tanto en ambientes domésticos como
no domésticos, es conforme a las directivas: 98/37 CE - 78/
23 CEE - 89/336 CEE. Para estas últimas están incluidas las
enmiendas sucesivas.

Déclaration de conformité (98/37 CE annexe II paragraphe A)
ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via dell'Olmo 99 A/B
Terranuova B.ni (AR) ITALIE, déclare que la machine,
identifiable par les données rapportées plus bas, servant à
tondre les pelouses en milieu domestique et non, est conforme
aux directives : 98/37 CE - 78/23 CEE - 89/336 CEE. Pour
ces dernières, sont inclus les amendements additionnels.

Verklaring van overeenstemming (98/37 EG bijlage II punt A)
ZUCCHETTI Via dell'Olmo 99 A/B Terranuova B.ni (AR) ITALIA,
verklaart dat de machine waarvan de identificatiegegevens
hiernaast worden vermeld en die bedoeld is om gras te maaien
in huishoudelijke en andere omgevingen, voldoet aan de
richtlijnen: 98/37 EG - 78/23 EEG - 89/336 EEG. In de
laatste richtlijnen zijn ook de latere wijzigingen inbegrepen.

Modello/serie - Model/Series
Modèle/série - Modell/Serie
Modelo/serie - Model/serie

Bernini Fabrizio
(Amministratore delegato) - (Managing director)
(Administrateur délégué) - (Geschäftsführer)
(Administrador delegado) - (Afgevaardigd beheerder)

SOMMARIO

INFORMAZIONI GENERALI	4	USO E FUNZIONAMENTO	29
INFORMAZIONI TECNICHE	5	MANUTENZIONE ORDINARIA	48
INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA	9	GUASTI, CAUSE E RIMEDI	50
INSTALLAZIONE	11	SOSTITUZIONI COMPONENTI	55
REGOLAZIONI	27		

INDICE ANALITICO

A	Altezza taglio, regolazione, 28	Manutenzione programmata, tabella intervalli di, 48
	Apparecchiatura e costruttore, identificazione, 4	Manutenzione, raccomandazioni per la, 48
	Apparecchiatura, descrizione generale, 5	Modalità di programmazione, 31
	Aree di lavoro (principali e secondarie), preparazione e delimitazione, 14	Modalità di richiesta assistenza, 5
	Arresto automatico del robot, 39	N
	Arresto e avviamento manuale del robot (in aree chiuse), 40	Norme per la sicurezza, 9
	Arresto in sicurezza del robot, 39	P
	Assistenza, modalità di richiesta, 5	Pianificazione installazione impianto, 12
	Avviamento ciclo automatico, 38	Predisposizione di rientro veloce del robot alla stazione di ricarica, 19
	Avviamento e arresto manuale del robot (in aree chiuse), 40	Preparazione e delimitazione aree di lavoro (principali e secondarie), 14
	Avviamento robot senza filo perimetrale, 41	Programmazione, modalità, 31
B		Pulizia robot, 49
	Batterie, installazione e collegamento, 23	R
	Batterie, ricarica al primo uso, 27	Raccomandazioni per l'uso, 29
	Batterie, sostituzione, 56	Raccomandazioni per la manutenzione, 48
C		Raccomandazioni per la sostituzione parti, 55
	Ciclo automatico, avviamento, 38	Raccomandazioni per le regolazioni, 27
	Collegamento batterie, installazione, 23	Regolazione altezza taglio, 28
	Comandi robot, descrizione, 30	Regolazione sensore pioggia, 29
	Consigli per l'uso, 48	Regolazioni, raccomandazioni per le, 27
	Costruttore e apparecchiatura, identificazione, 4	Ricarica batterie al primo uso, 27
D		Ricarica batterie per inattività prolungata, 44
	Dati tecnici, 7	Ricerca guasti, 50
	Descrizione comandi robot, 30	Richiesta assistenza, modalità di, 5
	Descrizione del telecomando, 31	rientro veloce del robot alla stazione di ricarica, predisposizione, 19
	Descrizione generale apparecchiatura, 5	Rimessa in servizio, inattività prolungata, 42
	Disimballo e imballo, 11	Robot senza filo perimetrale, avviamento, 41
	Dismissione robot, 62	Robot, dismissione, 62
F		Robot, pulizia, 49
	Filo perimetrale, Installazione, 17	S
G		Scopo del manuale, 4
	Gruppo alimentatore-trasmettitore e stazione di ricarica, installazione, 20	Segnali di sicurezza, 11
	Guasti, ricerca, 50	Sensore pioggia, regolazione, 29
I		Sicurezza per l'uomo e l'ambiente in fase di smaltimento, 10
	Identificazione costruttore e apparecchiatura, 4	Sicurezza, norme per la, 9
	Imballo e disimballo, 11	Sostituzione batterie, 56
	impianto, Pianificazione installazione, 12	Sostituzione batterie telecomando, 62
	Inattività prolungata e rimessa in servizio, 42	Sostituzione lama, 61
	Inattività prolungata, ricarica batterie, 44	Sostituzione parti, raccomandazioni per la, 55
	Inserimento password, Password, inserimento, 42	Stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore, installazione, 20
	Installazione e collegamento batterie, 23	T
	Installazione filo perimetrale, 17	Tabella intervalli di manutenzione programmata, 48
	Installazione lama, 23	Telecomando, descrizione, 31
	Installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore, 20	Telecomando, sostituzione batterie, 62
L		U
	Lama, installazione, 23	Uso, consigli per, 48
	Lama, sostituzione, 61	Uso, raccomandazioni per, 29
M		V
	Manuale, scopo del, 4	Visualizzazione display in fase di lavoro, 42

È vietata la riproduzione, anche parziale, di questo documento senza l'autorizzazione scritta del costruttore. Egli è impegnato in una politica di continuo miglioramento e si riserva il diritto di modificare questo documento senza l'obbligo di preavviso purché ciò non costituisca rischi per la sicurezza. © 2005 - Autore dei testi, dell'illustrazioni e dell'impressione: IDM esperti in comunicazione tecnica - Forlì - I testi possono essere riprodotti, integralmente o parzialmente, purché venga citato l'autore.

SCOPO DEL MANUALE

Questo manuale, che è parte integrante dell'apparecchiatura, è stato realizzato dal costruttore per fornire le informazioni necessarie a coloro che sono autorizzati ad interagire con essa nell'arco della sua vita prevista.

Oltre ad adottare una buona tecnica di utilizzo, i destinatari delle informazioni devono leggerle attentamente ed applicarle in modo rigoroso.

Queste informazioni sono fornite dal Costruttore nella propria lingua originale (italiano) e possono essere tradotte in altre lingue per soddisfare le esigenze legislative e/o commerciali.

Un po' di tempo dedicato alla lettura di tali informazioni permetterà di evitare rischi alla salute e alla sicurezza delle persone e danni economici.

Conservare questo manuale per tutta la durata di vita dell'apparecchiatura in un luogo noto e facilmente accessibile, per averlo sempre a disposizione nel momento in cui è necessario consultarlo.

Il costruttore si riserva il diritto di apportare modifiche senza l'obbligo di fornire preventivamente alcuna comunicazione.

Per evidenziare alcune parti di testo di rilevante importanza o per indicare alcune specifiche importanti, sono stati adottati alcuni simboli il cui significato viene di seguito descritto.



Pericolo - Attenzione

Indica situazioni di grave pericolo che, se trascurate, possono mettere seriamente a rischio la salute e la sicurezza delle persone.



Cautela - Avvertenza

Indica che è necessario adottare comportamenti adeguati per non mettere a rischio la salute e la sicurezza delle persone e non provocare danni economici.



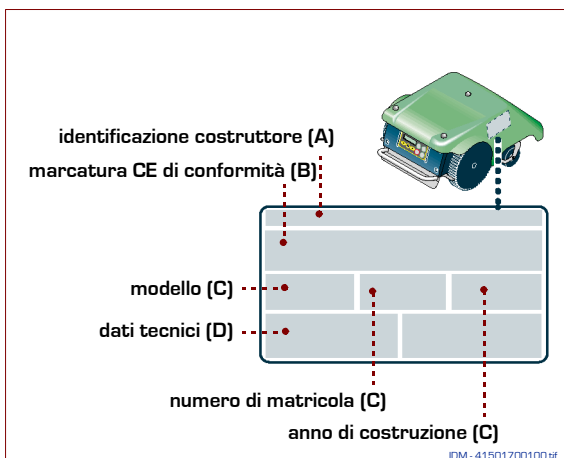
Importante

Indica informazioni tecniche di particolare importanza da non trascurare.

IDENTIFICAZIONE COSTRUTTORE E APPARECCHIATURA

La targhetta di identificazione raffigurata è applicata direttamente sull'apparecchiatura. In essa sono riportati i riferimenti e tutte le indicazioni indispensabili alla sicurezza di esercizio.

- A)** Identificazione costruttore
- B)** Marcatura CE di conformità
- C)** Modello/numero di matricola/anno di costruzione.
- D)** Dati tecnici



MODALITÀ DI RICHIESTA ASSISTENZA

Per qualsiasi esigenza rivolgersi al Servizio Assistenza del costruttore o ad uno dei centri autorizzati. Per ogni richiesta di assistenza tecnica, indicare i dati ri-

portati sulla targhetta di identificazione, le ore approssimative di utilizzo ed il tipo di difetto riscontrato.

INFORMAZIONI TECNICHE

DESCRIZIONE GENERALE APPARECCHIATURA

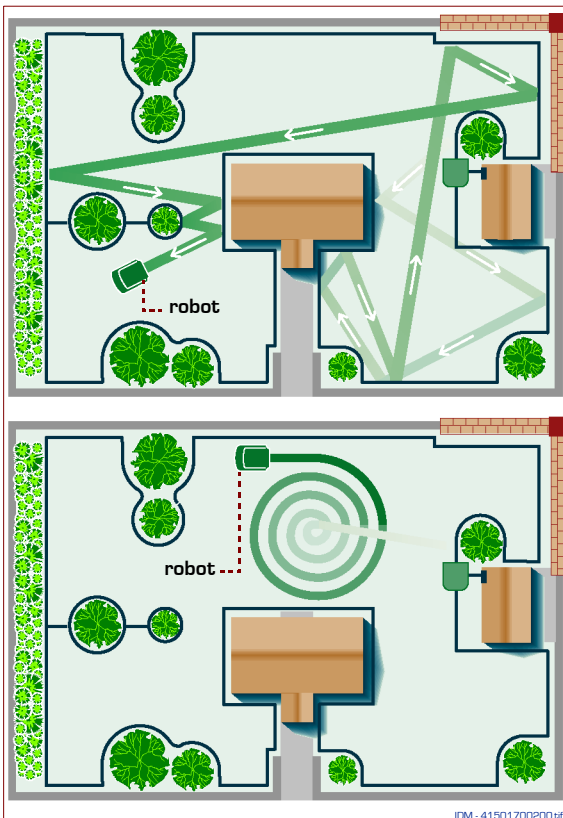
L'apparecchiatura Ambrogio Line 200 è un robot progettato e costruito per rasare automaticamente l'erba di giardini e prati di abitazioni in qualsiasi orario del giorno. E' piccola, compatta, silenziosa, impermeabile e facilmente trasportabile.

in funzione delle diverse caratteristiche della superficie da rasare, il robot può essere programmato in modo da lavorare su più aree: una principale e in aggiunta una o due aree secondarie.

In fase di esercizio, il robot effettua la rasatura dell'area delimitata dal filo perimetrale e/o da barriere (staccionate, muri, ecc.).

Quando il robot rileva il filo perimetrale o incontra un ostacolo cambia traiettoria in modo casuale e riparte nella nuova direzione.

In base al principio di funzionamento ("random"), il robot effettua la rasatura automatica e completa del prato delimitato (vedi figura).



IDM - 41501700200.0f

La superficie di prato che il robot può rasare dipende da una serie di fattori.

- modello del robot e tipo di batterie installate
- caratteristiche dell'area (perimetri irregolari, superficie non uniforme, frazionamento dell'area, ecc.)
- caratteristiche del prato (tipo e altezza dell'erba, umidità, ecc.)

- condizioni della lama (con affilatura efficiente, priva di residui e incrostazioni, ecc)

Il robot Ambrogio Line 200 è prodotto nelle versioni BASIC, DELUXE ed EVOLUTION.

Versione BASIC: modello base che può rasare superfici fino a 1500 m². Su richiesta, può essere equipaggiato con due batterie al piombo o con una al litio.

Versione DELUXE: modello in grado di rasare superfici fino a 2600 m². Su richiesta, può essere equipaggiato con due batterie al litio, che permettono di rasare superfici fino a 3000 m².

Versione EVOLUTION: modello in grado di rasare superfici fino a 3000 m². E' equipaggiato con due batterie al litio, telecomando e sensore per rilevare il "prato rasato".

Tutti i modelli sono dotati di un sensore che, in caso di pioggia, arresta la lama e fa rientrare il robot nella stazione di ricarica.

Su richiesta, i modelli possono essere equipaggiati con trasmettitore potenziato, filtro interferenze elettromagnetiche, box protezione alimentazione e di allarme elettronico.

Per maggiori dettagli consultare la tabella dei dati tecnici.

Ogni robot viene fornito con password di riconoscimento in modo da impedirne l'uso in caso di furto.

All'atto dell'acquisto, la password inserita dal costruttore è composta da quattro numeri (0000).

Per personalizzare la password vedi "Modalità di programmazione" (funzione "Password").

Organi principali

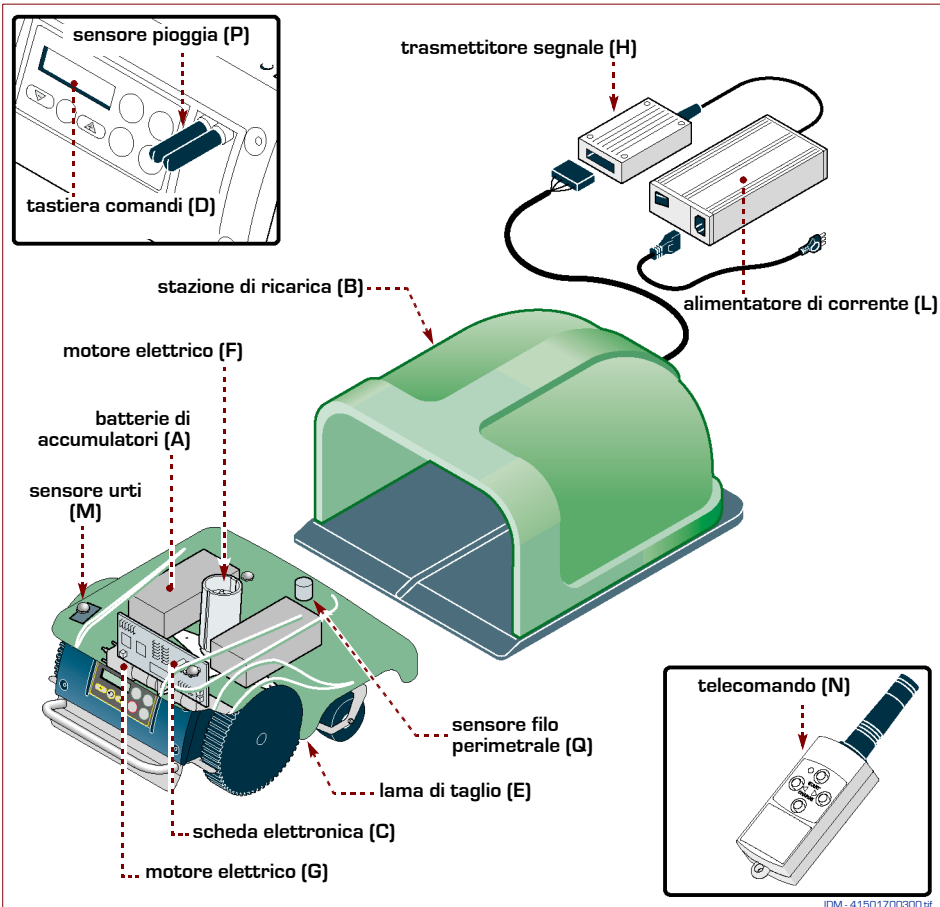
- **Batterie di accumulatori (A):** alimentano i motori della lama e di azionamento ruote.
Il robot viene fornito con batterie al piombo, o con una o due batterie al litio che garantiscono una maggior durata di esercizio.
- **Stazione di ricarica (B):** serve per caricare o mantenere in carica le batterie (A).
- **Scheda elettronica (C):** controlla le funzioni automatiche del robot.
- **Tastiera comandi (D):** serve per impostare e visualizzare le modalità di funzionamento del robot.
- **Lama taglio (E):** effettua la rasatura del prato.
- **Motore elettrico (F):** aziona la lama taglio (E).
- **Motore elettrico (G):** uno aziona il gruppo trasmissione ruota destra mentre l'altro quello della ruota sinistra.
- **Trasmettitore (H):** trasmette il segnale al filo perimetrale.
- **Alimentatore (L):** alimenta, in bassa tensione, la corrente delle batterie.



Importante

L'alimentatore (L) varia in base al tipo di batterie installate (batterie al piombo o al litio).

- **Sensore urti (M):** rileva l'urto del robot contro un ostacolo e abilita il cambiamento di traiettoria in modo casuale.
- **Telecomando (N):** serve per controllare a distanza le funzioni del robot.
- **Sensore pioggia (P):** rileva la pioggia e abilita il rientro del robot nella stazione di ricarica (B).
- **Sensore (Q):** rileva il filo perimetrale e abilita il cambiamento di traiettoria del robot in modo casuale.



IDM - 41501700300.itf

DATI TECNICI

Descrizione		Modello		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Lama a 4 taglienti	(mm)	220	290	290
Velocità taglio	(m/min)	25	25	25
Altezza taglio	(mm)	20-60	20-60	20-60
Pendenza massima della superficie da rasare		27° In base alle condizioni del manto erboso.		
Motori elettrici	(V)	cc [24V]	cc [24V]	cc [24V]
Dimensioni (basexaltezzaxprofondità)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Peso robot (senza batteria)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Temperatura ambientale di esercizio	Max	40°	40°	40°

Descrizione		Modello		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Tipo di ricarica accumulatori di batterie				
Accumulatori di batterie (al piombo)	[V/A]	27,6V - 4A	-	
Accumulatori di batterie (al litio)	[V/A]	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Massima superficie che può essere rasata				
Robot con due batterie al piombo (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Robot con una batteria al litio (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Robot con due batterie al litio (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Caratteristiche elettriche				
Alimentatore (per batteria al piombo)		Classe 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusibile 5x20 4A F (interno) 27,6 Vac Fusibile 5x20 10A F (sostituibile) Selettore 115-230 Vac		
Alimentatore (per batteria al litio)		Classe 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusibile 5x20 4A F (interno) 29,3 Vac Fusibile 5x20 10A F (sostituibile) Selettore 115-230 Vac		
Sezione filo perimetrale (da interrare)	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Lunghezza massima filo perimetrale (indicativa, calcolata sulla base di un perimetro regolare)	(m)	600	600	600
Dotazione				
Segnale perimetrale sinusoidale (brevettato)		di serie	di serie	di serie
Sensore pioggia		di serie	di serie	di serie
Spirale intelligente		non disponibile	di serie	di serie
Modulazione lama		non disponibile	di serie	di serie
Sensore prato rasato - Autoprogrammazione (brevettato)		non disponibile	non disponibile	di serie
Telecomando		a richiesta	a richiesta	di serie
Allarme		a richiesta	a richiesta	di serie
Kit per lavorare con pendenze superiori a 27° ⁽¹⁾		a richiesta	a richiesta	di serie
Filo perimetrale	(m)	100	150	150
Chiodi di fissaggio	(n°)	100	200	200
Trasmettitore potenziato		a richiesta	a richiesta	a richiesta

C1450700.fm

Descrizione		Modello		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Filtro interferenze elettromagnetiche		a richiesta	a richiesta	a richiesta
Box protezione alimentazione		a richiesta	a richiesta	a richiesta
Kit ricarica batterie (periodo invernale o di inattività prolungata)		a richiesta	a richiesta	a richiesta
Ruote con battistrada "chiodato"		a richiesta	a richiesta	a richiesta
Ruote con profilo battistrada "ad artigli"		a richiesta	a richiesta	a richiesta

(1) Se le condizioni del terreno sono adeguate (compatto, privo di eccessivi avvallamenti, ecc.), il kit permette al robot di lavorare (entro certi limiti) oltre le pendenze massime ammissibili.

INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA

NORME PER LA SICUREZZA

- Il costruttore, in fase di progettazione e costruzione, ha posto particolare attenzione agli aspetti che possono provocare rischi alla sicurezza e alla salute delle persone che interagiscono con l'apparecchiatura. Oltre al rispetto delle leggi vigenti in materia, egli ha adottato tutte le "regole della buona tecnica di costruzione". Scopo di queste informazioni è quello di sensibilizzare gli utenti a porre particolare attenzione per prevenire qualsiasi rischio. La prudenza è comunque insostituibile. La sicurezza è anche nelle mani di tutti gli operatori che interagiscono con l'apparecchiatura.
- **Al primo uso del robot, si raccomanda di leggere attentamente tutto il manuale e di accertarsi di averlo compreso completamente, in particolare di aver capito tutte le informazioni che riguardano la sicurezza.**
- Leggere attentamente le istruzioni riportate nel manuale in dotazione e quelle applicate direttamente, in particolare rispettare quelle riguardanti la sicurezza. Un po' di tempo dedicato alla lettura risparmierà spiacevoli incidenti; è sempre troppo tardi ricordarsi di quello che si sarebbe dovuto fare quando ciò è già accaduto.
- Eseguire il sollevamento e la movimentazione rispettando le informazioni riportate direttamente sull'imballo, sull'apparecchiatura e nelle istruzioni per l'uso fornite dal costruttore.
- Prestare attenzione al significato dei simboli delle targhette applicate; la loro forma e colore sono significativi ai fini della sicurezza. Mantenerle leggibili e rispettare le informazioni indicate.
- L'uso del rasaerba è consentito solo a persone che ne conoscono il funzionamento e che abbiano letto e compreso quanto descritto nel manuale.
- Utilizzare l'apparecchiatura solo per gli usi previsti dal fabbricante. L'impiego dell'apparecchiatura per usi impropri può recare rischi per la sicurezza e la salute delle persone e danni economici.
- Prima di usare il rasaerba assicurarsi sempre che nel prato non vi siano oggetti (giocattoli, rami, indumenti, ecc.).
- Durante il funzionamento dell'apparecchiatura, assicurarsi che non sussistano rischi, in particolare per i bambini, gli animali domestici e le cose.
- Non introdurre le mani e i piedi sotto l'apparecchiatura quando è in moto, in particolare nella zona delle ruote.

- Non manomettere, non eludere, non eliminare o bypassare i dispositivi di sicurezza installati. Il mancato rispetto di questo requisito può recare rischi gravi per la sicurezza e la salute delle persone.
- Mantenere il rasaerba in condizioni di massima efficienza effettuando le operazioni di manutenzione previste dal costruttore. Una buona manutenzione consentirà di ottenere le migliori prestazioni e una più lunga durata di esercizio.
- Prima di eseguire gli interventi di manutenzione e regolazione che possono essere eseguiti anche dall'utilizzatore con un minimo di competenza tecnica, scollegare l'alimentazione elettrica. Egli dovrà comunque predisporre tutte le condizioni di sicurezza necessarie, in particolare quando si interviene nella parte inferiore del rasaerba, seguendo le procedure indicate dal costruttore.
- Usare le protezioni individuali previste dal Costruttore, in particolare, quando si interviene nelle lame e nel disco di taglio usare i guanti di protezione.
- **Prima di sostituire le batterie smontare sempre la lama.**
- **Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non lavare il robot con getti d'acqua ad elevata pressione e non immergerlo, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.**
- Gli operatori, che effettuano interventi di riparazione durante l'arco di vita prevista del robot, devono possedere precise competenze tecniche, particolari capacità ed esperienze acquisite e riconosciute nel settore specifico. La mancanza di questi requisiti può causare danni alla sicurezza e alla salute delle persone.
- Tutti gli interventi che si devono eseguire nella base di ricarica (opzionale), devono essere effettuati con la spina di alimentazione disinserita.
- Sostituire i particolari troppo usurati utilizzando i ricambi originali per assicurare la funzionalità ed il livello di sicurezza previsto.

SICUREZZA PER L'UOMO E L'AMBIENTE IN FASE DI SMALTIMENTO

Non disperdere materiale inquinante nell'ambiente. Effettuare lo smaltimento nel rispetto delle leggi vigenti in materia.

In riferimento alla direttiva RAEE (Rifiuti Apparecchiature Elettriche Elettroniche), l'utilizzatore, in fase di dismissione, deve separare i componenti elettrici ed elettronici e smaltirli negli appositi centri di raccolta autorizzati, oppure riconsegnarli ancora installati al venditore all'atto di un nuovo acquisto.

Tutti i componenti, che devono essere separati e smaltiti in modo specifico, sono contrassegnati da un apposito segnale.

Lo smaltimento abusivo dei Rifiuti Apparecchiature Elettriche Elettroniche (RAEE)

è punito con sanzioni regolate dalle leggi vigenti nel territorio in cui viene accertata l'infrazione.

In attuazione alle direttive europee (2002/95/CE, 2002/96/CE, 2003/108/CE) in territorio italiano, ad esempio, è stato emanato un decreto legislativo [n. 151 del 25 luglio 2005] che prevede una sanzione amministrativa pecuniaria di € 2000÷5000.



Pericolo - Attenzione

I Rifiuti di Apparecchiature Elettriche ed Elettroniche possono contenere sostanze pericolose con effetti potenzialmente nocivi sull'ambiente e sulla salute delle persone. Si raccomanda di effettuare lo smaltimento in modo corretto.



Segnale di pericolo: indica di non avvicinarsi alle lame quando il rasaerba è in funzione.



Segnale di sicurezza: indica di leggere attentamente il manuale prima di usare il rasaerba.

INSTALLAZIONE

IMBALLO E DISIMBALLO

L'apparecchiatura viene consegnata opportunamente imballata. In fase di disimballo, estrarla con cautela e controllare l'integrità dei componenti.

Sull'imballo sono riportate tutte le informazioni necessarie ad effettuare la movimentazione.

Contenuto imballo

- Robot **(A)**;
- Alimentatore corrente **(B)**
- Cavo di alimentazione **(C)**
- Stazione di ricarica **(D)**
- Trasmettitore **(E)**
- Matassa di filo perimetrale **(F)**
- Chiodi **(G)** per fissaggio filo
- Manuale d'uso **(H)**
- Batterie di accumulatori al litio o al piombo **(L)**: la quantità delle batterie può variare in funzione dell'ordine di acquisto.
- Lama **(M)**

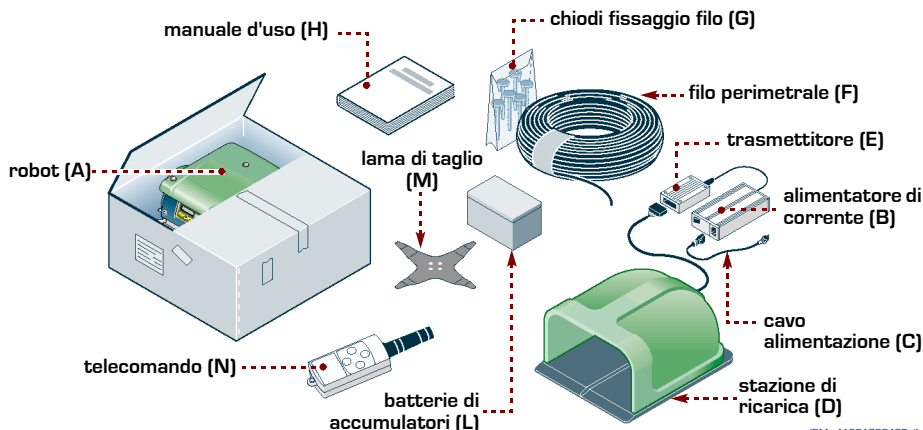
- Telecomando **(N)** (solo per alcune versioni, vedi "Dati tecnici").



Importante

L'elenco comprende solo i componenti forniti di serie. Controllare la quantità e l'integrità degli eventuali optional richiesti.

Conservare il materiale di imballo per utilizzi successivi.


IDM - 41501700400.tif

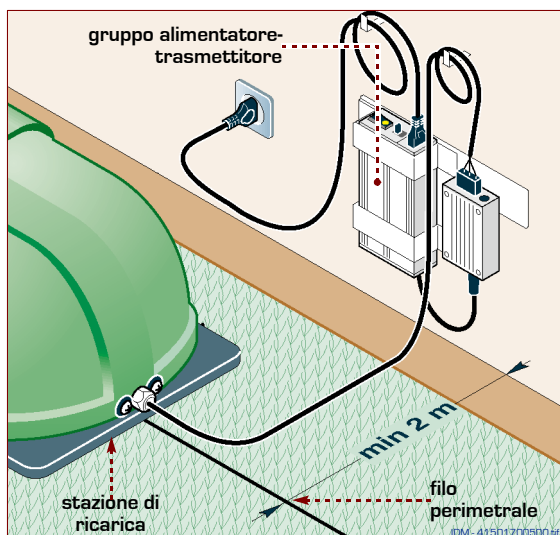
PIANIFICAZIONE INSTALLAZIONE IMPIANTO

L'installazione del robot non comporta interventi di difficile esecuzione, ma richiede un minimo di pianificazione preliminare in modo da definire la zona

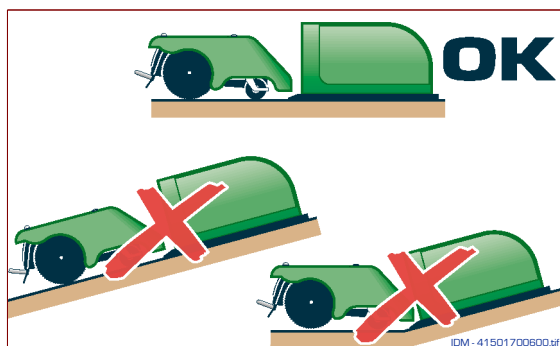
migliore per installare la stazione di ricarica, il gruppo alimentatore-trasmittitore e per tracciare il percorso del filo perimetrale.

Zona installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmittitore

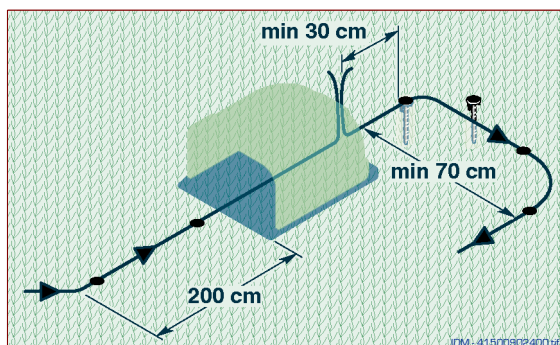
- La stazione di ricarica e il gruppo alimentatore-trasmittitore devono essere installati all'interno dell'area di lavoro principale e vicini tra loro.



- La stazione di ricarica deve essere posizionata su una superficie piana e stabile ed in grado di garantire un buon drenaggio per evitare allagamenti.



- Il tratto di filo in ingresso deve essere rettilineo e perpendicolarmente allineato alla stazione di ricarica per almeno 2 m e il tratto in uscita deve allontanarsi dalla stazione di ricarica per almeno 30 cm; questo consente al robot di entrare correttamente.





Importante

Per consentire al robot di rientrare alla stazione di ricarica, è necessario installarla all'interno dell'area di lavoro di dimensioni maggiori in seguito definita "Area Principale".

- Accertarsi che gli eventuali irrigatori, presenti nella zona di installazione, non dirigano il getto d'acqua all'interno della stazione di ricarica.
- Il gruppo alimentatore-trasmettitore deve essere in una posizione areata, al riparo dagli agenti atmosferici e dalla luce diretta del sole.
- Il gruppo alimentatore-trasmettitore non deve essere in contatto diretto con il suolo o con ambienti umidi.



Cautela - Avvertenza

Per poter 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.



Importante

E' consigliabile installare il gruppo in un armadio per componenti elettrici (da esterno o da interno), ben areato per mantenere un corretto ricircolo d'aria e dotato di chiusura a chiave.



Cautela - Avvertenza

Fare in modo che l'accesso al gruppo alimentatore-trasmettitore sia consentito solo alle persone autorizzate.

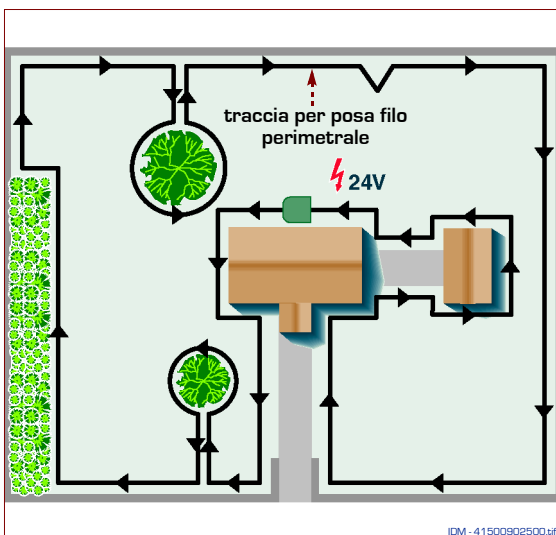
Definizione percorso filo perimetrale

- Controllare tutta la superficie del prato e valutare se è necessario suddividerla in più aree di lavoro separate.
- In fase di posa del filo perimetrale, rispettare il senso di rotazione attorno alle aiuole [antiorario].
- Definire il perimetro dell'area principale, delle eventuali aree secondarie, ed effettuare le operazioni nella sequenza indicata.

1-Preparazione e delimitazione aree di lavoro [principale e secondarie] (vedi pag. 14).

2-Installazione filo perimetrale (vedi pag. 17)

3-Installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore (vedi pag. 20).



PREPARAZIONE E DELIMITAZIONE AREE DI LAVORO (PRINCIPALE E SECONDARIE)

Preparazione del prato da rasare

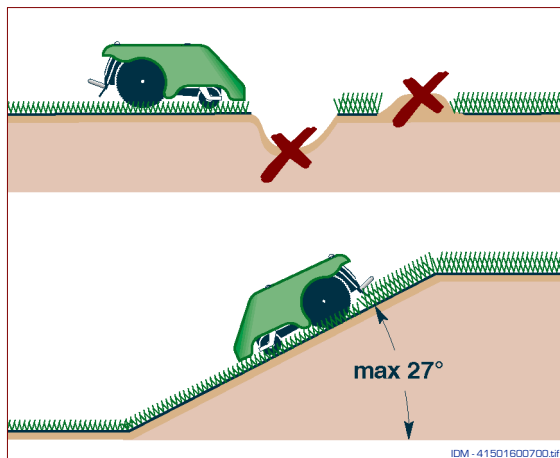
1-Verificare che il prato da rasare sia uniforme e privo di buche, sassi o altri ostacoli. In caso contrario effettuare le necessarie operazioni di bonifica. Qualora non sia possibile eliminare alcuni ostacoli, è necessario contrassegnare le zone interessate in modo adeguato.

2-Verificare che tutte le zone del prato non superino le pendenze ammissibili (vedi "Dati tecnici"). Durante la fase lavorativa in aree inclinate, quando il robot rileva il filo le ruote potrebbero slittare e farlo uscire dall'area perimetrale. Per evitare questo inconveniente, si può installare il "Kit pendenze" e le ruote "Artigliate".



Importante

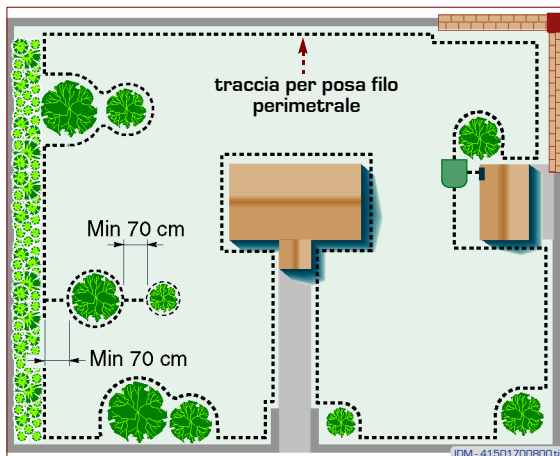
Le zone che presentano pendenze superiori a quelle ammissibili non possono essere rasate con il robot.



In caso di installazione dell'apposito kit, se le condizioni del terreno sono adeguate (compatto, privo di eccessivi avvallamenti, ecc.), il robot può lavorare (entro certi limiti) oltre le pendenze massime ammissibili (vedi figura).

Delimitazione area di lavoro

3-Controllare tutta la superficie del prato e valutare se è necessario suddividerla in più aree di lavoro separate. Prima di iniziare le operazioni di installazione del filo perimetrale, per renderle agevoli e di facile esecuzione, si consiglia di segnalare adeguatamente tutto il percorso con linee rette e di tracciare eventuali linee curve in modo uniforme. L'illustrazione raffigura un esempio di prato con la traccia per l'interramento del filo perimetrale.



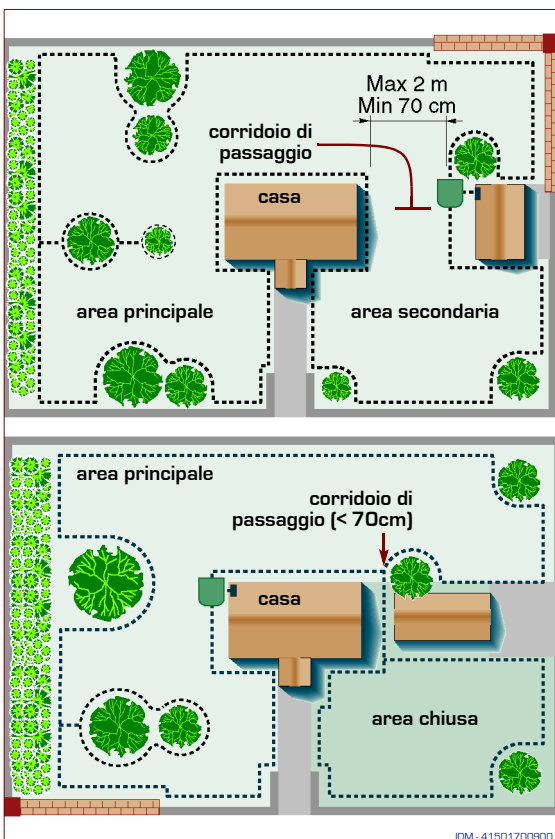
C14501700.tif



Importante

Affinché il robot possa operare, è necessario che la distanza che separa la delimitazione di due elementi sia superiore a 70 cm. Questa distanza è necessaria per consentire il passaggio del robot.

Quando il collegamento tra una superficie e l'altra del prato è rappresentato da un passaggio (corridoio) di larghezza inferiore a 70 cm e non superiore a 2 m, è necessario delimitarla con filo perimetrale in più aree di lavoro collegate tra loro.



ICM - 41501700900

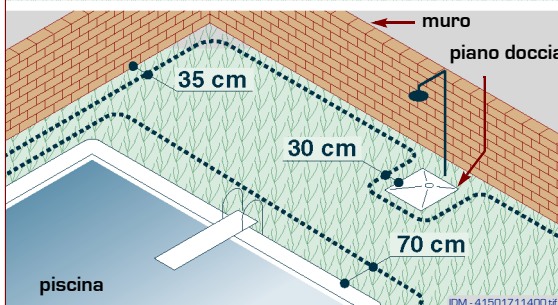
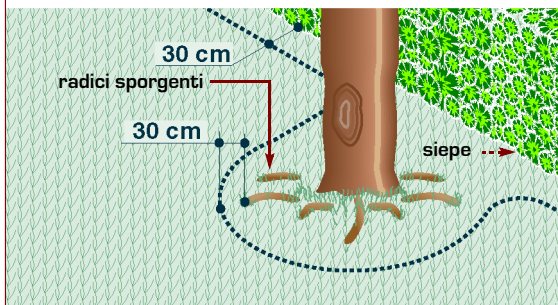
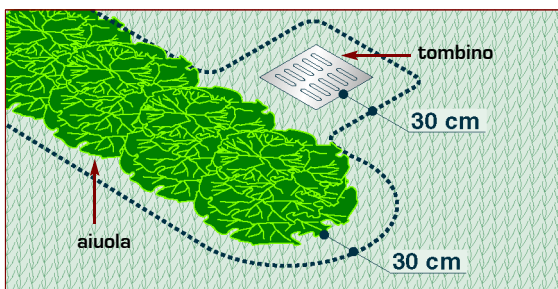
4-Delimitare e tracciare i perimetri degli elementi interni e periferici all'area di lavoro che impediscono il corretto funzionamento del robot.



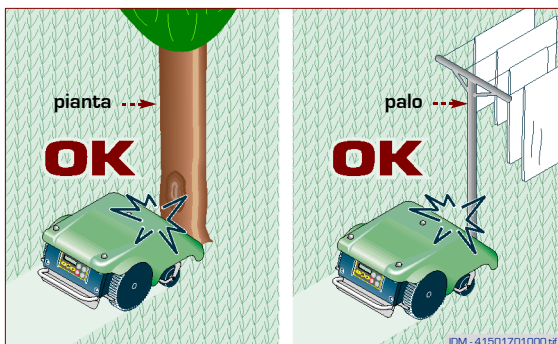
Importante

L'illustrazione raffigura un esempio di elementi interni e periferici all'area di lavoro e le distanze che devono essere rispettate per la traccia dell'interramento del filo perimetrale.

Delimitare e tracciare i perimetri di tutti gli elementi in ferro o altro metallo (tombini, connessioni elettriche, ecc.) per evitare interferenze al segnale del filo perimetrale.



Non delimitare quegli ostacoli (alberi, pali, ecc.) che non creano impedimenti al normale funzionamento del robot.

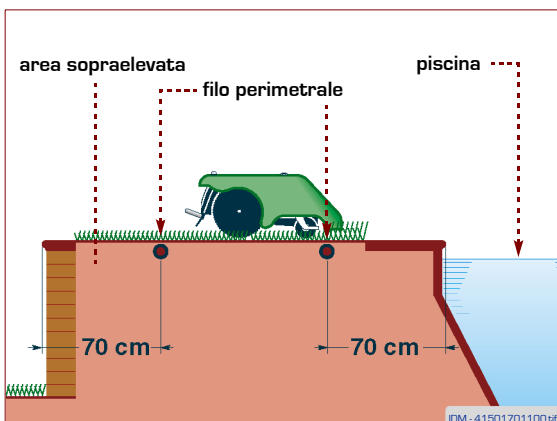


5-Delimitare le zone più basse rispetto alla superficie del prato (piscine, aree con dislivelli importanti, scale, ecc.) [vedi figura esemplificativa].



Importante

Rispettare in modo rigoroso le distanze per evitare che il robot cada con il rischio di rompersi e/o danneggiarsi gravemente.



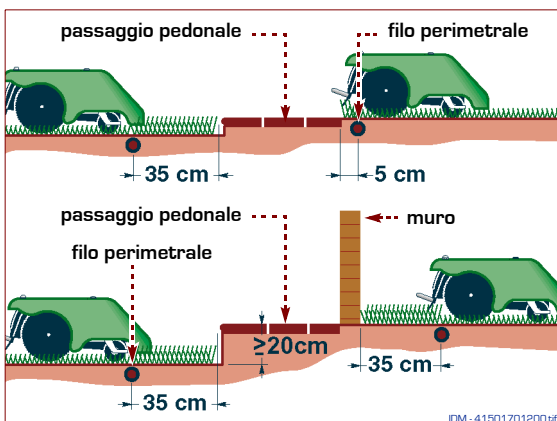
6-Delimitare e tracciare i perimetri come indicato in figura.

- Con vialetti alla stessa altezza del prato: 5 cm
- Con vialetti più alti del prato: 35 cm
- Con presenza di un muro di recinzione: 35 cm



Importante

I vialetti di passaggio (allo stesso livello del prato), necessari al robot per passare da una zona all'altra, non devono essere delimitati.



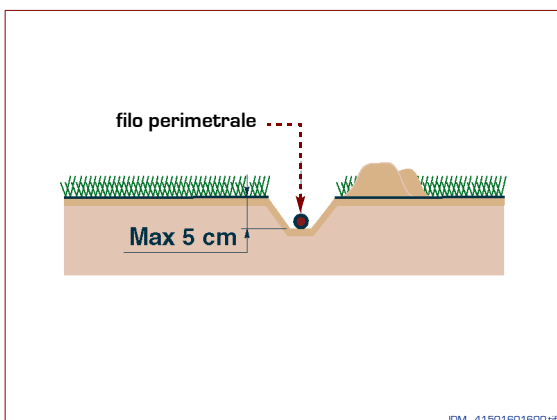
INSTALLAZIONE FILO PERIMETRALE

Il filo perimetrale può essere interrato o posato sul terreno.



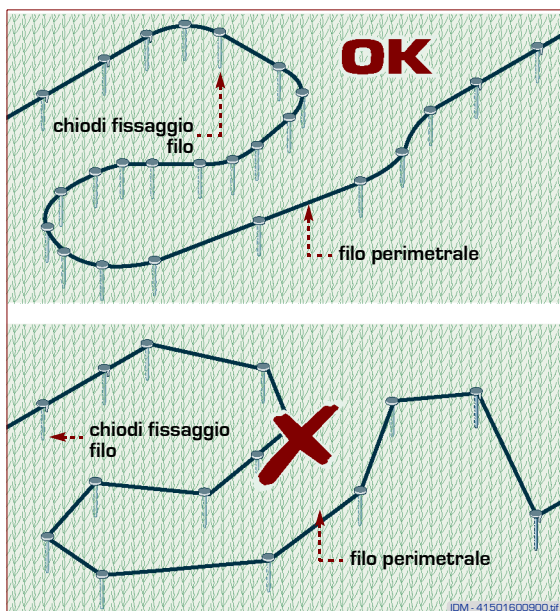
Importante

Iniziare la posa del filo perimetrale dalla zona di installazione della stazione di ricarica e lasciarne un paio di metri in abbondanza per poi tagliarlo a misura nella fase di allacciamento al gruppo.



Filo posato sul terreno

- 1-Posizionare il filo, in senso orario, lungo tutto il percorso e fissarlo con gli appositi chiodi forniti in dotazione (distanza tra i chiodi $1 \div 2$ m).
- In fase di posa del filo perimetrale, rispettare il senso di rotazione attorno alle aiuole (antiorario).
- Nei tratti rettilinei fissare il filo in modo che non sia troppo teso, ondulato e/o attorcigliato.
- Nei tratti non rettilinei, fissare il filo in modo che non si attorcigli ma che assuma una curvatura regolare.



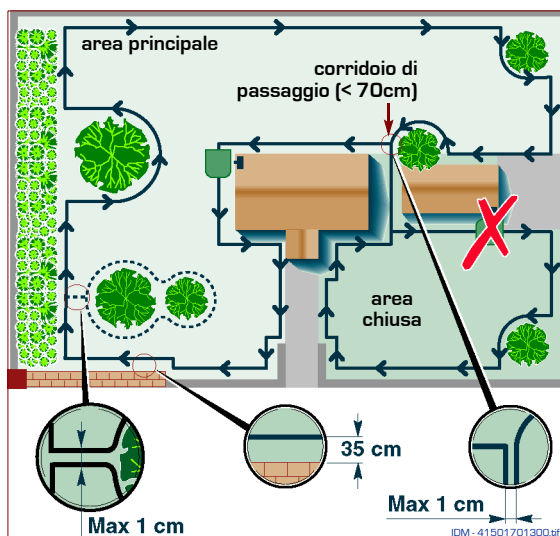
Filo interrato

- 1-Scavare il terreno in modo regolare e simmetrico rispetto alla linea della traccia evidenziata sul terreno.
- 2-Posizionare il filo, in senso orario, lungo tutto il percorso alla profondità di qualche centimetro (circa $2 \div 3$ cm) per non ridurre la qualità e l'intensità del segnale captato dal robot.

- 3-Durante la posa del filo, se necessario, bloccarlo in alcuni punti con gli appositi chiodi per mantenerlo in posizione durante la fase di copertura con il terreno.
- 4-Ricoprire tutto il filo con il terreno e fare in modo che non si attorcigli ma che rimanga rettilineo e che, nei tratti curvilinei, assuma una curvatura regolare.

i Importante

Nei tratti di percorso in cui è necessario far passare due fili paralleli (ad esempio: collegamento tra perimetro esterno e aree interne delimitate), essi devono trovarsi ad una distanza non superiore a 1 cm.

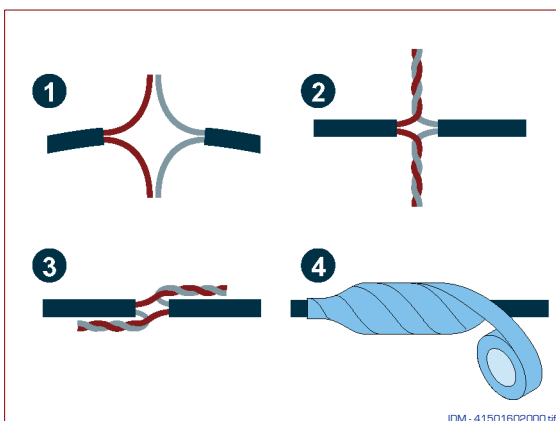


Giunzione filo perimetrale

i Importante

Sia in caso di filo interrato che di filo posato sul terreno, qualora sia necessario, giuntarlo con dell'altro filo di caratteristiche identiche in modo adeguato (vedi figura).

Nella fase di giunzione si raccomanda di utilizzare nastro di tipo autoagglomerante (ad esempio: 3M Scotch 23). Non usare nastro isolante o giunzioni di altro tipo (cavicorda, morsetti, ecc.).



PREDISPOSIZIONE DI RIENTRO VELOCE DEL ROBOT ALLA STAZIONE DI RICARICA

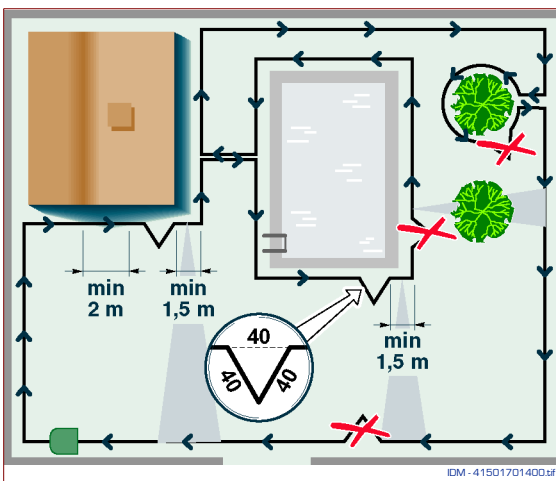
Per ridurre i tempi di rientro del robot alla stazione di ricarica, effettuare delle predisposizioni lungo il filo perimetrale per consentire il cambiamento di direzione del robot. In tal modo si riduce il tragitto di rientro del robot. Per effettuare la predisposizione di rientro, posizionare il filo perimetrale lungo il percorso in modo da formare un triangolo equilatero di 40 cm per lato.

Effettuare la predisposizione di rientro veloce in un punto che sia preceduto da almeno 2 m di filo rettilineo e sia seguito da almeno 1.5 m di filo rettilineo.

La predisposizione non deve essere effettuata lungo il tratto rettilineo che precede immediatamente la stazione di ricarica o in vicinanza di ostacoli. Controllare che lungo la traiettoria di rientro veloce non vi siano ostacoli che possano impedire il rientro veloce.

i Importante

La predisposizione di rientro veloce posizionata in un punto non corretto potrebbe non consentire al robot di



rientrare velocemente alla stazione di ricarica.

Quando il robot percorre il perimetro per raggiungere un'area secondaria non rileva la predisposizione di rientro veloce.

L'illustrazione fornisce alcune indicazioni utili per installare correttamente la predisposizione di rientro veloce.

INSTALLAZIONE STAZIONE DI RICARICA E GRUPPO ALIMENTATORE-TRASMETTITORE

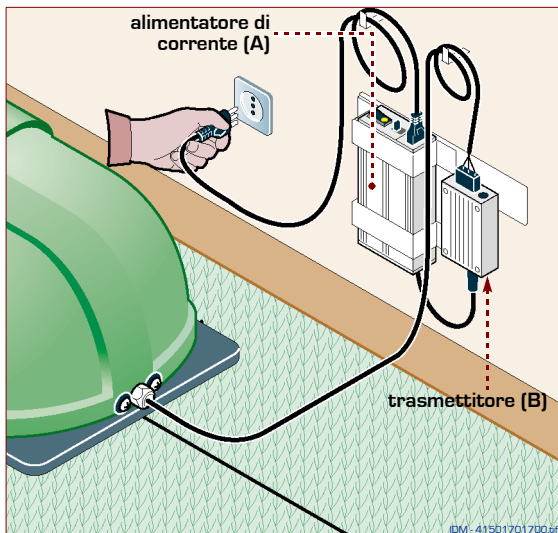
- 1-Individuare la zona di installazione della stazione di ricarica e del gruppo alimentatore-trasmettitore.



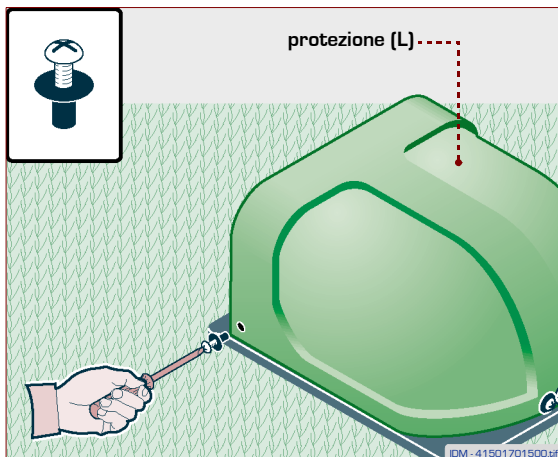
Cautela - Avvertenza

Prima di eseguire qualsiasi intervento disattivare l'alimentazione elettrica generale.

- 2-Installare il gruppo alimentatore-trasmettitore **(A-B)**.

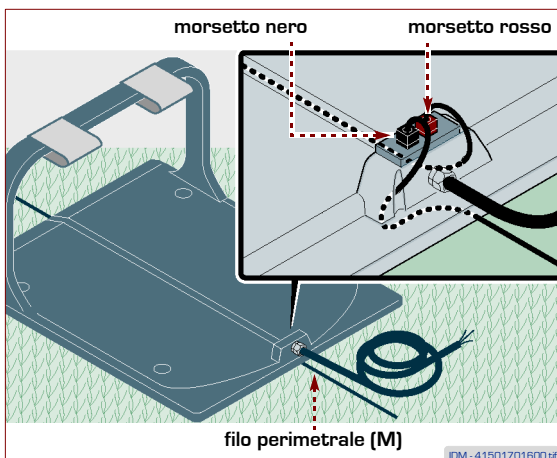


- 3-Smontare la protezione **(L)**.

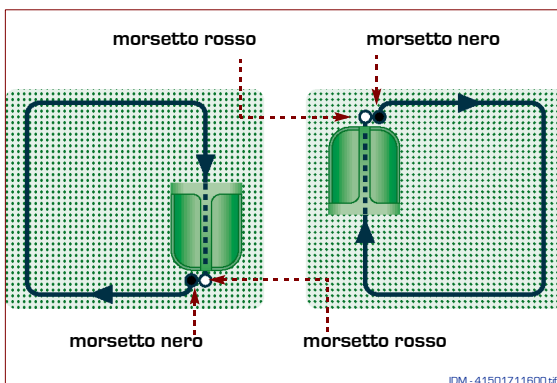


4-Posizionare la base nella zona predefinita.

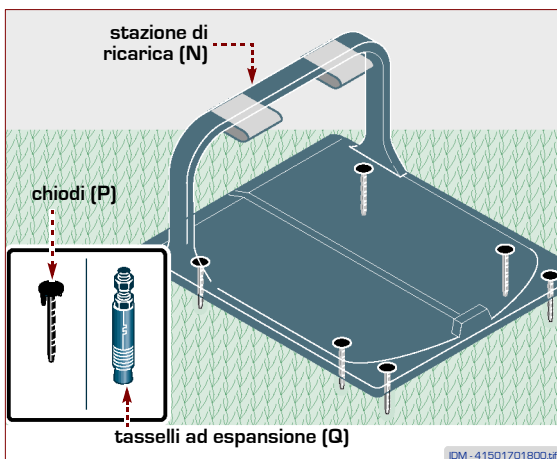
5-Inserire il filo perimetrale (M) sotto alla base.



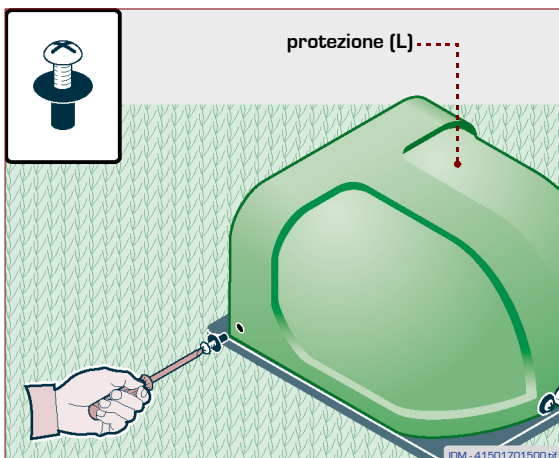
6-Collegare le due estremità del filo ai morsetti della base.



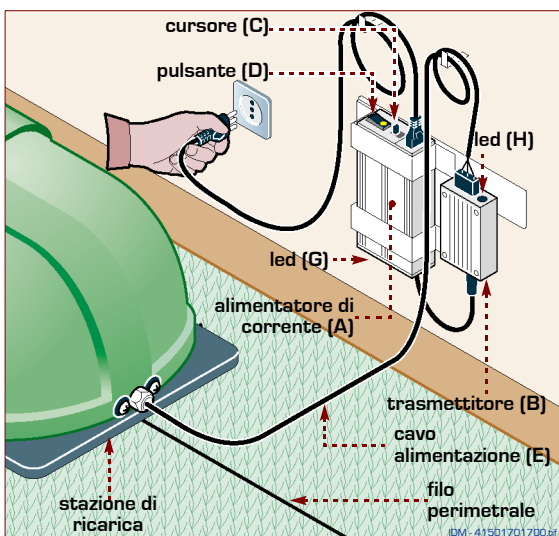
7-Fissare la base (N) al terreno con i chiodi (P). Se necessario, fissare la base con i tasselli ad espansione (Q).



8-Montare la protezione (L).



- 9-Collegare il cavo di alimentazione (E) della stazione di ricarica (F) al trasmettitore (B).
- 10-Agire sul cursore (C) per selezionare la tensione di alimentazione (110 V oppure 220 V).
- 11-Premere il pulsante (D) dell'alimentatore su OFF.
- 12-Collegare la spina dell'alimentatore (A) alla presa elettrica.
- 13-Riattivare l'alimentazione elettrica generale.
- 14-Premere il pulsante (D) dell'alimentatore su ON.
- 15-Se il led (G) si accende e il led (H) lampeggia con l'alternanza dei colori verde e arancio, il collegamento è corretto. In caso contrario, è necessario identificare l'anomalia (vedi "Ricerca guasti").



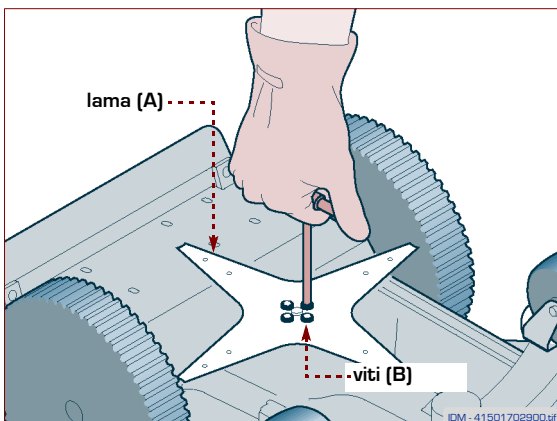
INSTALLAZIONE LAMA

1-Prima di effettuare il montaggio e/o la sostituzione della lama assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

2-Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.

Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.



3-Montare la lama **(A)**.

4-Serrare le viti **(B)**.

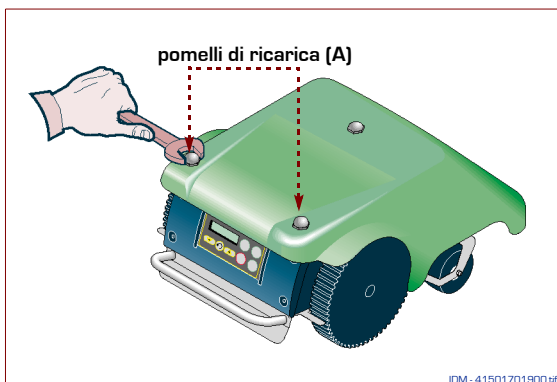
5-Regolare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio").

6-Capovolgere il robot in posizione di esercizio.

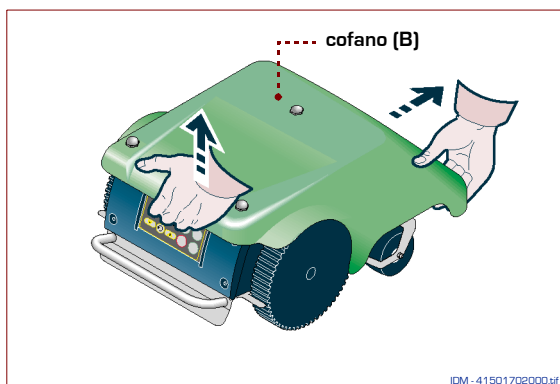
INSTALLAZIONE E COLLEGAMENTO BATTERIE

Il robot può essere alimentato con due batterie al piombo oppure con una o due batterie al litio. Installare le batterie come indicato.

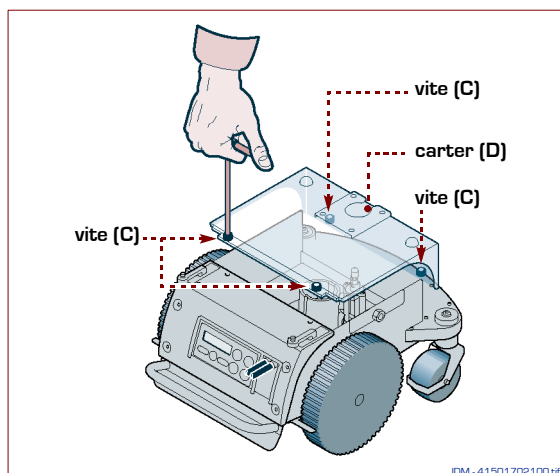
1-Svitare i pomelli **(A)**.



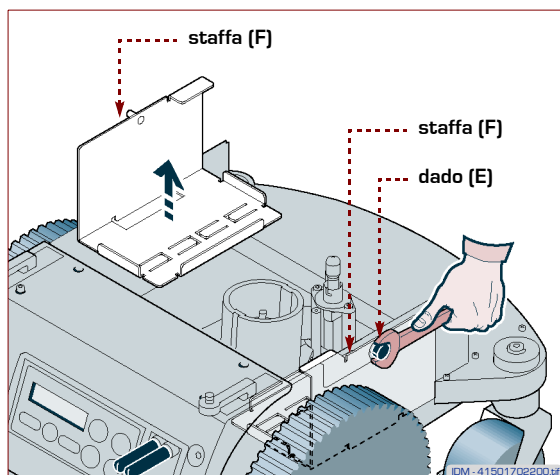
2-Smontare il cofano (B).



3-Svitare le viti (C) per smontare il carter (D).

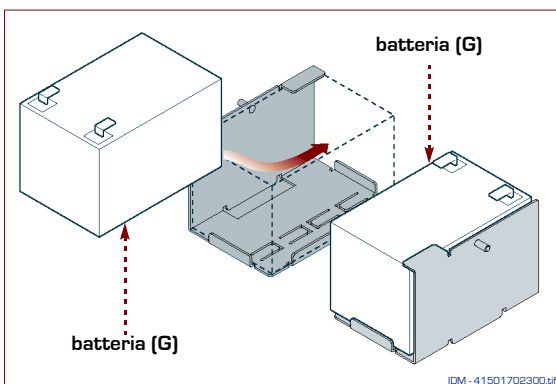


4-Svitare i dadi (E) e sfilare le staffe (F).



C141501700.fm

5-Inserire le batterie (G) nelle apposite sedi.



IDM - 41501702300.tif

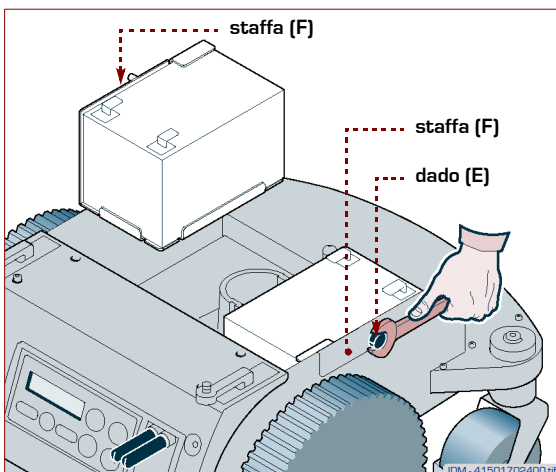
6-Montare le staffe (F) complete di batterie.

7-Avitare i dadi (E).



Importante

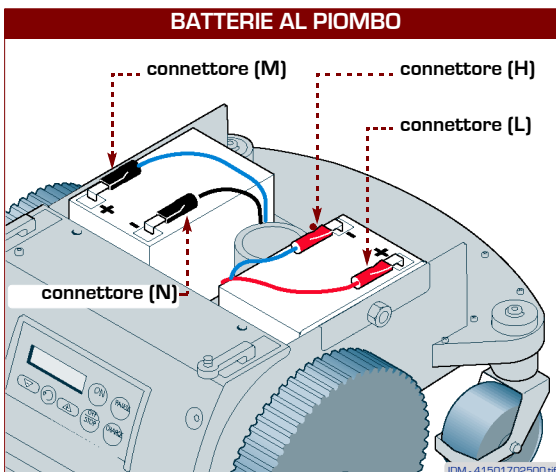
L'allacciamento va effettuato secondo le procedure riportate, in funzione del tipo di batteria installata (al piombo o al litio).



IDM - 41501702400.tif

Allacciamento batteria al piombo

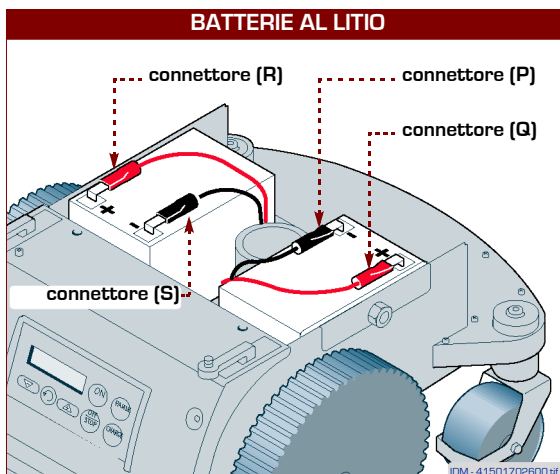
- 1-Collegare il connettore (H) (colore rosso con cavo azzurro)
- 2-Collegare il connettore (L) (colore rosso con cavo rosso)
- 3-Collegare il connettore (M) (colore nero con cavo azzurro)
- 4-Collegare il connettore (N) (colore nero con cavo nero)



IDM - 41501702500.tif

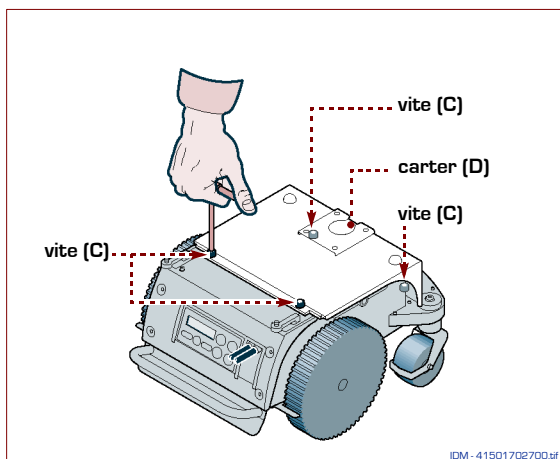
Allacciamento batteria al litio

- 1-Collegare il connettore **(P)** (colore nero con cavo nero)
- 2-Collegare il connettore **(Q)** (colore rosso con cavo rosso)
- 3-Collegare il connettore **(R)** (colore rosso con cavo rosso) (solo in caso di installazione di 2 batterie al litio).
- 4-Collegare il connettore **(S)** (colore nero con cavo nero) (solo in caso di installazione di 2 batterie al litio).



Al completamento dei collegamenti delle batterie procedere nel modo indicato.

- 1-Rimontare il carter **(D)** e riavvitare le viti **(C)**.

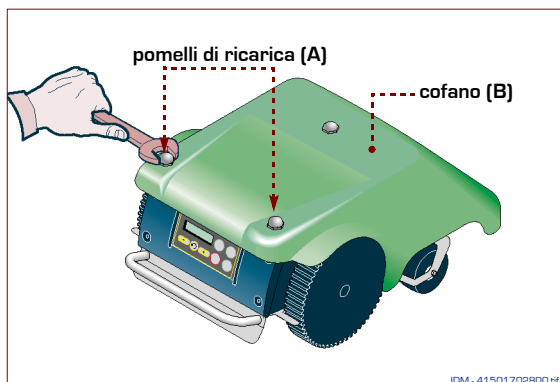


- 2-Montare il cofano **(B)**.
- 3-Serrare i pomelli **(A)**.
- 4-Inserire il robot all'interno della stazione di ricarica.



Cautela - Avvertenza

Prima di effettuare la prima ricarica, verificare che l'alimentatore sia adeguato al tipo di batterie installato (alimentatore per batterie al piombo o al litio).





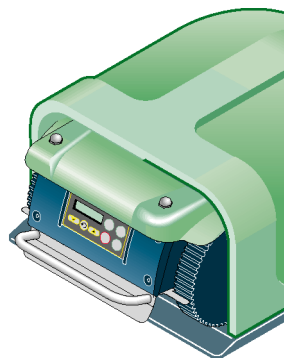
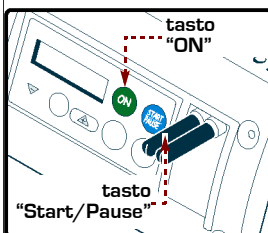
Importante

Prima di usare il robot eseguire una ricarica completa delle batterie nuove (vedi "Ricarica batterie al primo uso").

A questo punto il robot è predisposto all'uso (vedi "Uso e funzionamento").

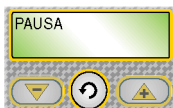
RICARICA BATTERIE AL PRIMO USO

- 1-Inserire il robot all'interno della stazione di ricarica.
- 2-Premere il tasto **ON**.
- 3-Dopo alcuni secondi sul display compare il messaggio "IN CARICA".
- 4-Premere il tasto **"Start/Pausa"**.



IDM - 41501703000.af

Sul display compare la funzione "PAUSA".
Le batterie iniziano il ciclo di ricarica.



- 5-Al termine della ricarica è possibile programmare il robot per la messa in esercizio (vedi "Modalità di programmazione").



Importante

Le batterie, alla prima ricarica, devono rimanere collegate almeno 24 ore.

REGOLAZIONI

RACCOMANDAZIONI PER LE REGOLAZIONI



Importante

L'utilizzatore deve effettuare le regolazioni secondo le procedure descritte nel manuale. Non effettuare alcun tipo di regolazione non espressamente indicata nel manuale.

Eventuali regolazioni straordinarie, non espressamente indicate nel manuale, devono essere effettuate solo dal personale dei Centri di Assistenza Autorizzati del Costruttore.

REGOLAZIONE ALTEZZA TAGLIO

Prima di impostare l'altezza di taglio della lama, assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza [vedi "Arresto in sicurezza del robot"].

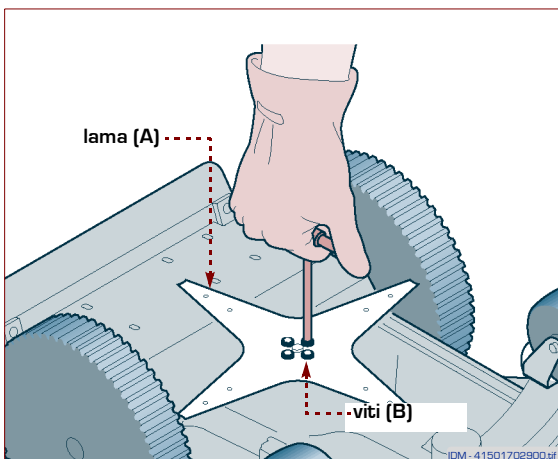
- 1-Disabilitare l'allarme antifurto per evitare l'attivazione [vedi "Modalità di programmazione"].



Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

- 2-Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.
- 3-Svitare le viti (B) per smontare la lama (A).



- 4-Svitare la vite (C).

- 5-Sollevare o abbassare il gruppo taglio (D) per definire l'altezza di taglio voluta. Il valore è rilevabile attraverso la scala graduata.

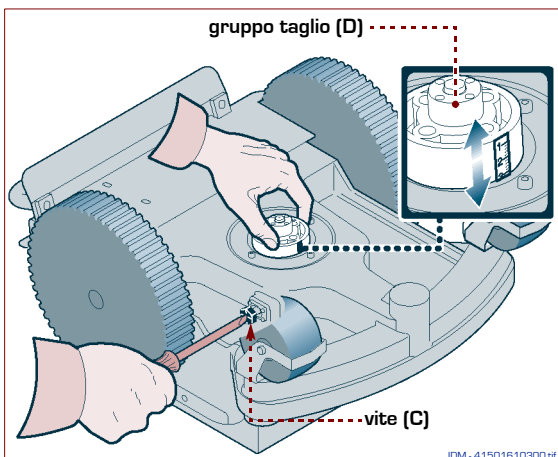
- 6-Al completamento della regolazione, serrare la vite (C) e rimontare la lama.
- Maggiore è l'escursione del gruppo di taglio (D), minore è l'altezza del prato dopo la rasatura.



Importante

Ridurre l'altezza di taglio in modo graduale. Si consiglia di ridurre l'altezza meno di 1 cm ogni 1÷2 giorni fino a raggiungere l'altezza ideale.

- 7-Capovolgere il robot in posizione di esercizio.



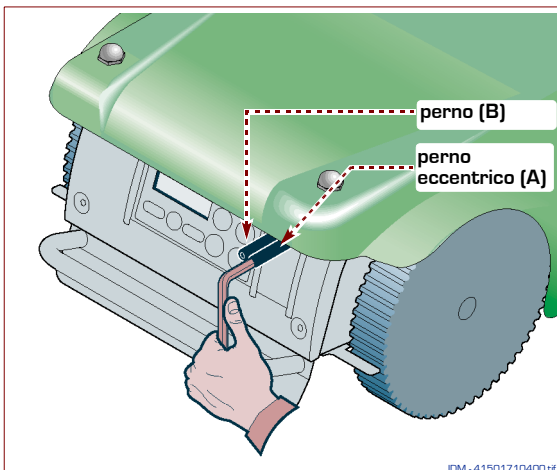
REGOLAZIONE SENSORE PIOGGIA

- 1-Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").
- 2-Regolare la distanza tra i perni (A-B) tramite la rotazione del perno (A).

Importante

La sensibilità del sensore aumenta al diminuire della distanza fra i perni. Si consiglia di non avvicinare eccessivamente i perni.

Qualora il sensore rilevi condizioni di pioggia, il robot effettua le sue funzioni come impostato nel programma (vedi "Modalità di programmazione").



USO E FUNZIONAMENTO

RACCOMANDAZIONI PER L'USO

Importante

Al primo uso del robot, si raccomanda di leggere attentamente tutto il manuale e di accertarsi di averlo compreso completamente, in particolare di aver capito tutte le informazioni che riguardano la sicurezza.

Attuare solo gli usi previsti dal costruttore e non manomettere alcun dispositivo per ottenere prestazioni diverse da quelle operative.

DESCRIZIONE COMANDI ROBOT

L'illustrazione raffigura la posizione dei comandi a bordo macchina.

A) Display: è luminoso per visualizzare tutte le funzioni.

B) ON: premere per accendere il rasaerba

C) PAUSE: premere per arrestare il rasaerba, lasciando il display in "attesa"; in questa modalità è possibile programmare il rasaerba. Premendolo di nuovo riavvia il lavoro. Premendo il tasto mentre il rasaerba è in carica, il rasaerba non riprende il lavoro fintanto che non viene ripremuto nuovamente e scompare "Pause" dal display.

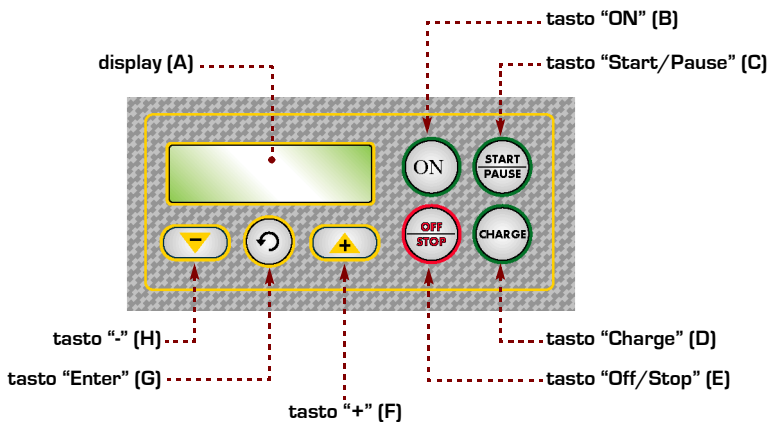
D) CHARGE: premere per far ritornare il rasaerba alla base e anticipare così la ricarica delle batterie. Se viene premuto mentre il rasaerba è in ricarica, il rasaerba interrompe la ricarica e riprende il lavoro.

E) OFF/STOP: premere per arrestare il rasaerba; il display si spegne.

F) Tasto "+": durante il funzionamento premere per far ripartire la lama precedentemente arrestata. Durante la programmazione premere per incrementare le voci che il menù propone.

G) ENTER: durante il funzionamento premere per avviare la funzione spirale. Durante la programmazione premere per confermare e memorizzare la selezione eseguita.

H) Tasto "-": durante il funzionamento premere per arrestare la lama. Durante la programmazione premere per decrementare le voci che il menù propone.



IDM - 41501703500.it

C14501700.fm

DESCRIZIONE DEL TELECOMANDO

- **Pulsanti (A-B):** servono per far curvare il robot verso destra o verso sinistra.

Il robot continua a curvare in una direzione o nell'altra fino a quando si tiene premuto il pulsante relativo (destro o sinistro). Al rilascio del pulsante il robot prosegue lungo una traiettoria rettilinea.

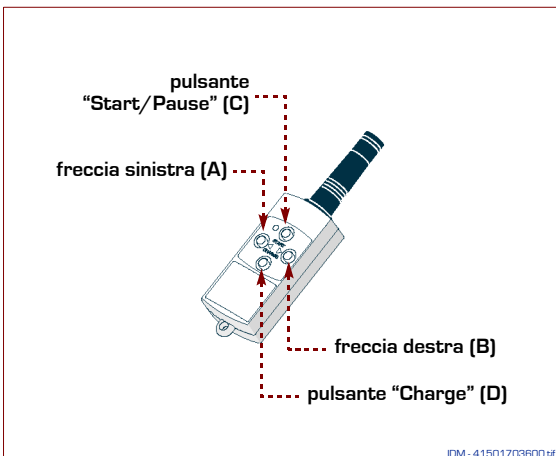
- **Pulsante "Start" (C):** serve per attivare il robot a distanza (movimentazione, arresto e riavvio della lama e trasferimento da un'area all'altra).
- **Pulsante "Charge" (D):** serve per effettuare le operazioni elencate.

Fare uscire l'apparecchiatura dalla base di ricarica e iniziare il ciclo di lavoro, purché questo sia stato programmato.

Fare eseguire all'apparecchiatura il movimento a spirale (solo se accesa e in movimento).

Mandare l'apparecchiatura in ricarica (solo se accesa e in modalità pausa).

Far allontanare dal filo perimetrale l'apparecchiatura, se questa segue il filo e non esegue il lavoro correttamente.



Importante

Il telecomando viene fornito già programmato con un codice univoco associato al robot di riferimento.

Qualora il telecomando non funzioni perché non riconosce il codice associato al robot di riferimento, è necessario effettuare la programmazione (vedi "Modalità di programmazione").

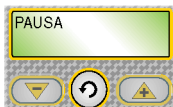
MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE

Procedere nel modo indicato.

- 1-Premere il tasto.



- 2-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

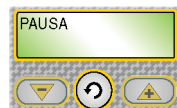


- 3-Se il robot viene acceso all'interno della base di ricarica, dopo alcuni secondi, sul display compare il messaggio "IN CARICA".

- 4-Premere il tasto.



Sul display compare la funzione "PAUSA".



- 5-Premere il tasto.



Sul display compare la funzione "ALLARME".



i Importante

Per memorizzare la funzione visualizzata, premere il tasto "Pausa" o il tasto "Enter".

Se si preme il tasto "Pausa", sul display compare "PAUSA". Se invece si preme il tasto "Enter", sul display compare la funzione successiva.

La funzione non rimane memorizzata se si preme il tasto "Stop" prima del tasto "Enter" o del tasto "Pausa". Il robot si disattiva.

ALLARME: (solo per alcune versioni, vedi "Dati tecnici") funzione per abilitare e disabilitare l'allarme antifurto.

- 1-Premere uno dei tasti "+", "-" per attivare o disattivare le funzioni.

Abilita: serve per attivare l'allarme. Se il robot viene sollevato con la maniglia, si attiva l'allarme. Un triplo suono segnala l'avvenuta attivazione.

Disabilita: serve per disattivare o spegnere l'allarme in caso di attivazione. Un suono continuo e discendente segnala l'avvenuta disattivazione.

i Importante

La funzione "ALLARME" può essere attivata, disattivata e arrestata solo con password (vedi "Inserimento password").

Perché l'allarme possa funzionare, il robot deve avere la "batteria tampone" carica.

Per effettuare la ricarica della "batteria tampone", è necessario mettere in funzione il robot all'interno della stazione in fase di ricarica delle batterie o lasciarlo in funzione durante il normale lavoro.

La prima ricarica della "batteria tampone" deve essere di almeno 6 ore.

Per spegnere l'allarme è necessario procedere come indicato.

2-Accendere il robot.

3-Accedere alla funzione "ALLARME".

4-Premere uno dei tasti "+", "-" per visualizzare "Disabilita".

5-Inserire la password. (vedi "Inserimento password").

6-Premere il tasto "Enter" per spegnere l'allarme acustico.

Sul display compare la funzione "LINGUA".

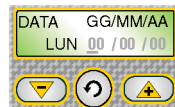


LINGUA: funzione per selezionare la lingua di visualizzazione dei messaggi.

1-Premere il Tasto "+" e il Tasto "-" per scorrere le lingue disponibili.

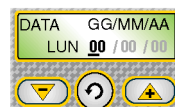
2-Premere il tasto "Enter" per confermare la lingua selezionata.

Sul display compare la funzione "DATA".

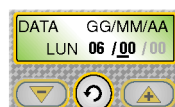


DATA: funzione per impostare l'ora solare o legale, il giorno, il mese e l'anno.

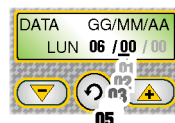
1-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il giorno.



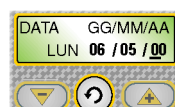
2-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



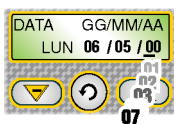
3-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il mese.



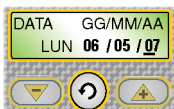
4-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



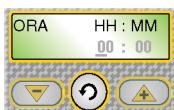
5-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare l'anno.



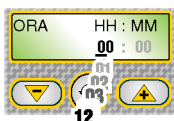
6-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



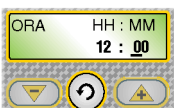
Sul display compare la funzione "ORA".



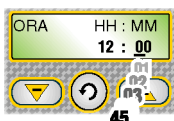
7-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare l'ora.



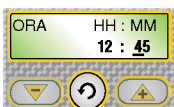
8-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



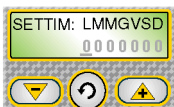
9-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare i minuti.



10-Premere il tasto "Enter" per confermare.



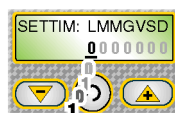
Sul display compare la funzione "SETTIM."



SETTIM: funzione per programmare i giorni di esercizio del robot durante la settimana.

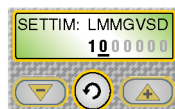
Il cursore si posiziona automaticamente nella zona sotto alla lettera "L" (Lunedì).

1-Premere uno dei tasti "+", "-" per programmare i giorni settimanali di esercizio del robot.



Valore 0: giorno di riposo del robot.
Valore 1: giorno di lavoro del robot.

2-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



3-Ripetere la procedura per impostare tutti i giorni della settimana.

Al completamento della procedura (lettera "D" di Domenica), sul display compare la funzione "ORARIO DI LAVORO 1".



ORARIO DI LAVORO 1: funzione per impostare la prima fascia oraria di esercizio del robot durante la giornata.

Il cursore si posiziona automaticamente nella zona sotto alla prima fascia oraria (esempio dalle 7:30 alle 9:30).

1-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare l'ora di inizio rasatura.



2-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



3-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare i minuti di inizio rasatura.



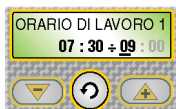
4-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



5-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare l'ora di fine rasatura.



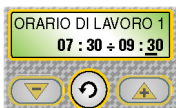
6-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



7-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare i minuti di fine rasatura.



8-Premere il tasto "Enter" per confermare.



Sul display compare la funzione "ORARIO DI LAVORO 2".



ORARIO DI LAVORO 2: funzione per impostare la seconda fascia oraria di esercizio del robot durante la giornata.

Per programmare l'orario di lavoro della seconda fascia oraria della giornata (esempio dalle 19.00 alle 22.00) ripetere la stessa procedura indicata per "ORARIO DI LAVORO 1".

Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "AREA SECONDARIA 1 - N. Cicli".



AREA SECONDARIA 1: funzione per definire la rasatura automatica di un'area secondaria 1.

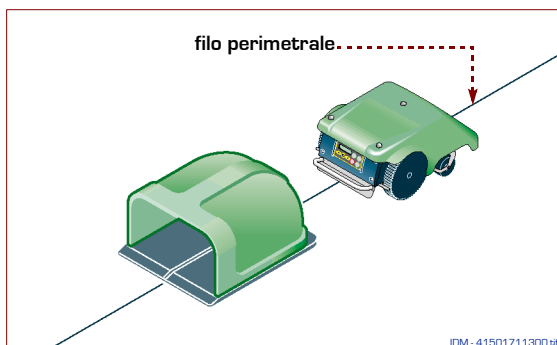
Programmare il tempo che il robot impiega per raggiungere l'area secondaria lungo il percorso del filo perimetrale.

Per rilevare il tempo, procedere come di seguito indicato:

1-Posizionare il robot fuori dalla base di ricarica in direzione del filo in uscita.

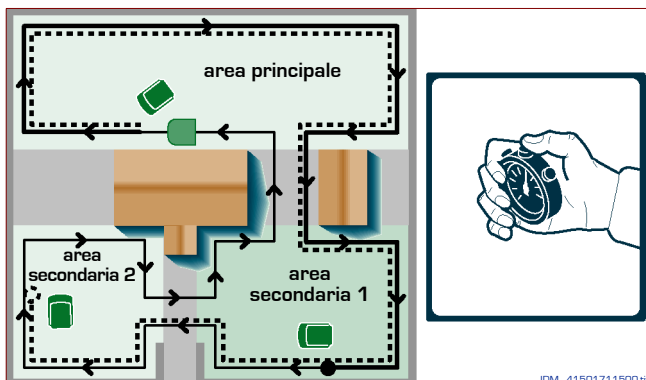
2-Premere i tasti **ON, PAUSA e CHARGE** per avviare il robot.

3-Cronometrare il tempo che il robot impiega per raggiungere la metà del percorso dell'area secondaria.



Importante

Se lungo il percorso per raggiungere l'area secondaria sono stati predisposti dei rientri veloci,



è necessario portare manualmente il robot subito dopo la predisposizione di rientro veloce.

- 4-Premere il Tasto "+" e il Tasto "-" per inserire il numero dei cicli di lavoro da eseguire nell'area principale, dopo i quali il rasaerba inizia a lavorare la prima area secondaria.



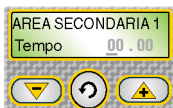
i Importante

Se non sono previste aree secondarie (di tipo 1 o 2), per completare il campo delle funzioni relative al numero dei cicli e al tempo è necessario inserire il valore 0.

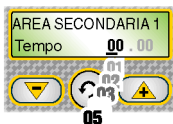
- 5-Premere il tasto "Enter" per confermare.



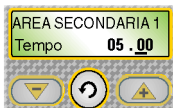
Sul display compare "AREA SECONDARIA 1 - Tempo".



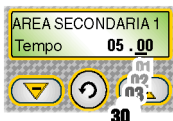
- 6-Premere uno dei tasti "+", "-" per inserire il tempo (in minuti) cronometrato per raggiungere l'area secondaria.



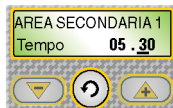
- 7-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



- 8-Premere uno dei tasti "+", "-" per inserire il tempo (in secondi).



- 9-Premere il tasto per confermare.



i Importante

Se non sono previste aree secondarie (di tipo 1 o 2), per completare il campo delle funzioni relative al numero dei cicli e al tempo è necessario inserire il valore 0.

Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "AREA SECONDARIA 2 - N. Cicli".



AREA SECONDARIA 2: funzione per definire la rasatura automatica di un'area secondaria 2.

- 1-Per impostare il numero di cicli e il tempo dell'area secondaria 2, ripetere la stessa procedura indicata per "AREA SECONDARIA 1".

i Importante

Se non sono previste aree secondarie (di tipo 1 o 2), per completare il campo delle funzioni relative al numero dei cicli e al tempo è necessario inserire il valore 0.

Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "PERIMETRO".



PERIMETRO: funzione per impostare il robot con la modalità di riconoscimento filo perimetrale o urto.

- 1-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il tipo di delimitazione installata lungo il perimetro.
Selezionare **SI** se è stato montato il filo perimetrale.
Selezionare **NO** se non è stato montato il filo perimetrale.
Selezionare **x2** se ci sono problemi nel segnale (filo perimetrale montato).

Selezionare **x4** se il problema non si risolve con l'opzione **x2**.

Selezionare **x6** se il problema non si risolve con l'opzione **x4**.



Importante

All'accensione il rasaerba si posiziona automaticamente in modalità Perimetro SI. Le opzioni NO, x2, x4, x6 si disattivano allo spegnimento del rasaerba. Utilizzarle con estrema cautela e solo nei casi in cui non vi siano piscine o luoghi scoscesi.

2-Premere il tasto "Enter" per confermare.

Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "SENSORE PIOGGIA".



SENSORE PIOGGIA: funzione per impostare il robot in caso di pioggia.

1-Premere uno dei tasti "+", "-" per attivare o disattivare le funzioni.

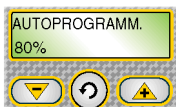
Disabilitato: in caso di pioggia il robot continua a rasare.

Pausa: in caso di pioggia il robot ritorna alla stazione e vi rimane (in modalità "ricarica") fino a quando non viene premuto il tasto "Pause".

Riavvio: in caso di pioggia il robot ritorna alla stazione e vi rimane in modalità "ricarica". Terminato il ciclo di ricarica il robot riparte e riprende a rasare solo se ha smesso di piovere.

2-Premere il tasto "Enter" per confermare.

Sul display compare "AUTOPROGRAMMAZIONE".



AUTOPROGRAMMAZIONE: (solo per alcune versioni, vedi "Dati tecnici") funzione per ridurre automaticamente il tempo di rasatura del robot in base alle condizioni del prato.

1-Premere il Tasto "+" e il Tasto "-" per disabilitare questa opzione o per impostare la percentuale di prato rasato oltre la quale inizia ad entrare in funzione l'autoprogrammazione.

La funzione di autoprogrammazione permette di ridurre il tempo di lavoro della macchina in base alle condizioni dell'erba. Quando la superficie del prato risulta rasata in una percentuale maggiore di quella impostata nella voce di menù "Autoprogramm.", la macchina imposta automaticamente un intervallo di riposo che ritarda le successive uscite dalla base di ricarica; maggiore è la percentuale di prato rasato, maggiore sarà l'intervallo di riposo della macchina.

2-Premere il tasto "Enter" per confermare.

Sul display compare la funzione "TELECOMANDO".



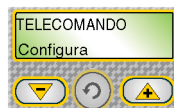
TELECOMANDO: (solo per alcune versioni, vedi "Dati tecnici") funzione per riprogrammare il telecomando.

1-Premere uno dei tasti "+", "-" per selezionare una delle funzioni.

Configura: serve per riprogrammare il telecomando con il codice univoco associato al robot di riferimento.

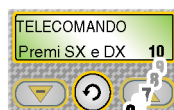
2-Per riprogrammare il telecomando selezionare "Configura".

3-Sul display compare "TELECOMANDO Configura".



4-Posizionarsi con il telecomando in prossimità del robot.

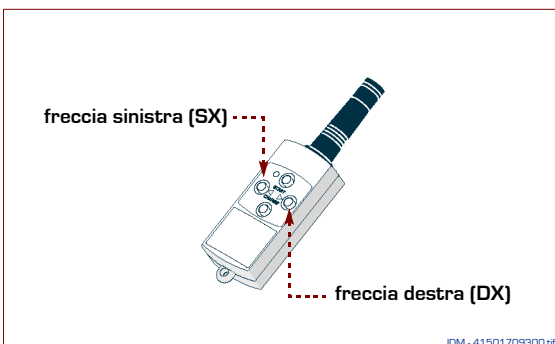
5-Premere il tasto "Enter" per confermare.



6-Premere contemporaneamente i tasti "DX", "SX" del telecomando entro 10 secondi (vedi figura).

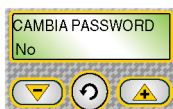
L'attivazione di un doppio suono segnala che l'abbinamento del telecomando con il robot è avvenuto.

7-Premere il tasto "Enter" per confermare.



IDM - 41501709300.tif

Sul display compare "PASSWORD".



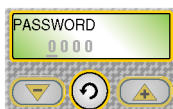
PASSWORD: funzione per impostare o modificare la password.

1-Premere uno dei tasti "+", "-" per attivare o disattivare le funzioni.

Si: serve per inserire una nuova password.

No: serve per lasciare la password inserita precedentemente.

2-Premere il tasto "Enter" per confermare.



Importante

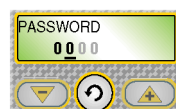
Per impostare o modificare la password è necessario prima inserire quella precedente e poi procedere all'inserimento di quella personalizzata.

All'atto dell'acquisto, la password inserita dal costruttore è composta da quattro numeri (0000).

3-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il primo numero.

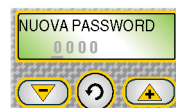


4-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



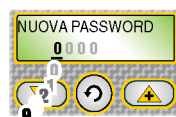
5-Ripetere la procedura per impostare tutti i numeri della password.

6-Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "NUOVA PASSWORD".

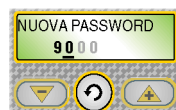


Il cursore si posiziona automaticamente nella zona sotto al primo numero.

7-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il primo numero.

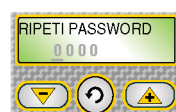


8-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



9-Ripetere la procedura per impostare tutti i numeri della password.

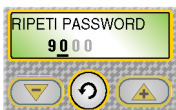
10-Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "RIPETI PASSWORD".



11- Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare il primo numero.



12- Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



Ripetere la procedura per impostare tutti i numeri della password.

i Importante

La ripetizione della procedura di inserimento password serve per aver la certezza di averla impostata correttamente. Per evitare di dimenticare la password, si consiglia di scegliere una combinazione di facile memorizzazione.

Al completamento della procedura, sul display compare la funzione "PASSWORD IN AVVIO".



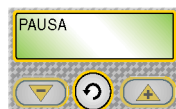
PASSWORD IN AVVIO: funzione per programmare o meno la richiesta di inserimento password ogni volta che il robot viene spento e riacceso dopo un periodo di inattività (esempio rimessaggio per stagione invernale).

1- Premere uno dei tasti "+", "-" per attivare o disattivare le funzioni.

No: dopo un periodo di inattività, il robot, ad ogni accensione, si riavvia ed entra in funzione senza dover inserire la password.

Si: dopo un periodo di inattività, il robot, ad ogni accensione, non si riavvia e non entra in funzione fino a quando non è stata inserita la password.

2- Premere il tasto "Enter" per confermare.



3- Premere il tasto "Pausa" per memorizzare le impostazioni ed uscire dalla fase di programmazione.

A questo punto il robot è predisposto all'uso (vedi "Avviamento ciclo automatico").

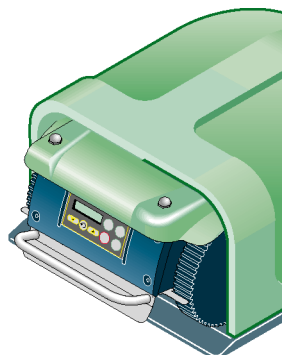
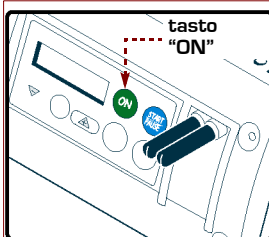
AVVIAMENTO CICLO AUTOMATICO

L'avviamento del ciclo automatico va effettuato alla prima messa in esercizio oppure dopo un periodo di inattività.

1- Premere il tasto **ON**.

2- Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

3- Se il robot viene messo in esercizio per la prima volta, è necessario effettuare la programmazione. Se, invece, il robot viene messo in esercizio dopo un periodo di inattività, è necessario verificare che le



C141501700.fm

IDM - 411501703000.tif

funzioni programmate corrisponda-
no all'effettivo stato dell'arte della su-
perficie da rasare (es. aggiunta di
una piscina, di piante, ecc.) (vedi "Mo-
dalità di programmazione").

4-Regolare l'altezza di taglio (vedi "Re-
golazione altezza taglio").

5-Regolare la sensibilità del sensore
pioggia (vedi "Regolazione sensore
pioggia").

6-Posizionare il robot all'interno della
stazione di ricarica.



Importante

**Se l'allarme antifurto è abilitato, disabi-
litarlo prima di sollevare il robot (vedi
"Modalità di programmazione").**

7-Dopo alcuni secondi, sul display com-
pare il messaggio "IN CARICA".

8-Il robot inizia a rasare il prato secon-
do le modalità programmate.

ARRESTO IN SICUREZZA DEL ROBOT

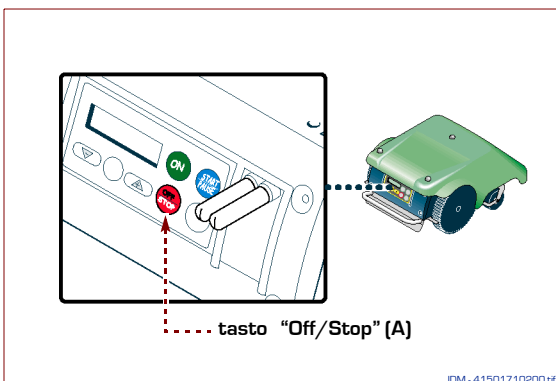
Durante l'uso del robot può esse-
re necessario arrestarlo in condi-
zioni di sicurezza per evitare il
pericolo di avviamento imprevisto
della lama.

Premere il tasto **"Off/Stop" (A)**
per arrestare il robot.



Importante

**L'arresto del robot in condizioni
di sicurezza è necessario per po-
ter effettuare interventi di manu-
tenzione e riparazione (ad
esempio: sostituzione e/o ricari-
ca batterie, sostituzione lama, opera-
zioni di pulizia, ecc.).**



IDM - 41501710200.it

ARRESTO AUTOMATICO DEL ROBOT

Il robot si arresta automaticamente
quando si verificano le condizioni elenca-
te.

- Batterie scariche

Il robot rientra automaticamente alla
stazione di ricarica.

- Pioggia

In caso di pioggia il robot rientra automa-
ticamente alla stazione di ricarica e ritor-
nerà a funzionare secondo le modalità
programmate (vedi "Modalità di pro-
grammazione").

- Prato rasato

Il sensore rileva il prato rasato, il robot
rientra automaticamente alla stazione di
ricarica e ritornerà a funzionare secon-
do le modalità programmate (vedi "Mo-
dalità di programmazione").

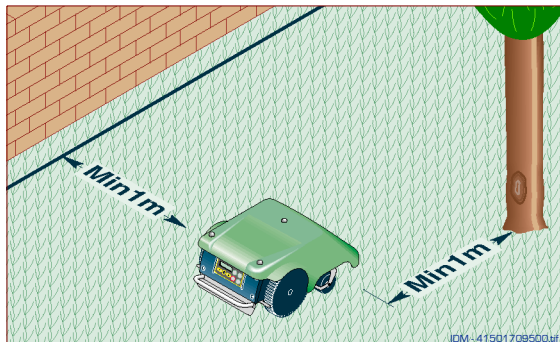
- Fine orario di lavoro

Al completamento dell'orario di lavoro, il
robot rientra automaticamente alla sta-
zione di ricarica e ritornerà a funzionare
secondo le modalità programmate (vedi
"Modalità di programmazione").

AVVIAMENTO E ARRESTO MANUALE DEL ROBOT (IN AREE CHIUSE)

L'avviamento in modalità manuale del robot va effettuato per rasare aree non contemplate nella programmazione delle superfici da rasare in modalità automatica.

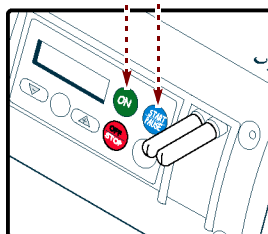
Posizionare il robot all'interno dell'area di lavoro ad almeno 1 m di distanza dal filo perimetrale e da qualsiasi altro ostacolo.



1-Premere il tasto **ON (A)**.

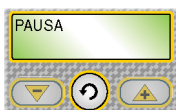
2-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

tasto "ON" (A) tasto "Start/Pause" (B)



IDM-41501710200.tif

3-Sul display compare la funzione "PAUSA".



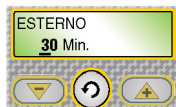
4-Premere in sequenza i tasti "-", "+". Sul display compare "ESTERNO - 60 Min" (valore di default).



5-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare i minuti.



6-Premere il tasto "Enter" per confermare.



i Importante

Il valore inserito non rimane memorizzato.

7-Premere il tasto **"Start/Pause" (B)** per avviare il robot.

Al termine del tempo impostato, il robot si arresta in condizioni di sicurezza in prossimità del filo perimetrale.

8-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.

i Importante

Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

C141501700.fm

AVVIAMENTO ROBOT SENZA FILO PERIMETRALE

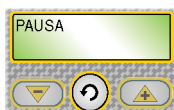
Questa modalità può essere effettuata con il telecomando per effettuare la rasatura di aree completamente delimitate da staccionate o per rasare, ad esempio, piccole aree che non è stato possibile delimitare oppure per dimostrazioni pratiche sul funzionamento del robot.

i Importante

Quando si usa il robot senza filo perimetrale, si consiglia di fare in modo che il robot non urti ostacoli, spigoli o oggetti contundenti in modo da evitare danni o rotture.

- 1-Premere il tasto **ON (A)**.
- 2-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

Sul display appare il messaggio:



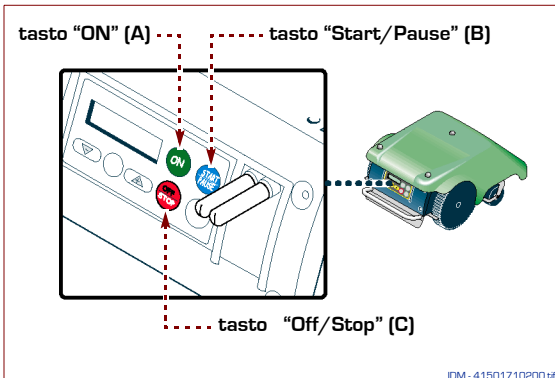
- 3-Premere il tasto **"Enter"** fino a visualizzare "Perimetro" (vedi "Modalità di programmazione").

Sul display appare il messaggio:



- 4-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare "NO".

- 5-Premere il tasto **"Enter"** per confermare la selezione.



- 6-Premere due volte consecutive il tasto **"Start/Pause"(B)** per avviare il robot
- 7-Manovrare il robot con il telecomando (vedi "Descrizione del telecomando").

i Importante

E' consigliabile manovrare il robot con il telecomando per effettuare la rasatura all'interno di un'area ristretta, ben visibile ed evitare, se possibile, di farlo urtare contro ostacoli.

- 8-Terminata la rasatura, premere il tasto **"Off/Stop"(C)** per arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

i Importante

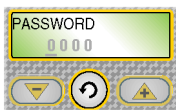
Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

- 9-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.

INSERIMENTO PASSWORD

Il robot può essere protetto da una password composta da quattro cifre che l'utilizzatore può abilitare, disabilitare e personalizzare (vedi "Modalità di programmazione").

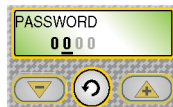
- 1-Sul display appare il messaggio:



- 2-Premere uno dei tasti "+", "-" per impostare la prima cifra.



- 3-Premere il tasto "Enter" per confermare. Il cursore si sposta nella posizione successiva.



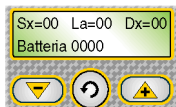
- 4-Ripetere la procedura per impostare tutti i numeri della password.

A questo punto il robot è predisposto all'uso.

VISUALIZZAZIONE DISPLAY IN FASE DI LAVORO

Mentre il rasaerba lavora, il display visualizza i seguenti dati:

- velocità motore ruota sinistra
- velocità motore lama
- velocità motore ruota destra
- tensione batteria.



Mentre il rasaerba è in ricarica il display visualizza "IN RICARICA".

Se il rasaerba è fuori orario di lavoro, il display visualizza il giorno e l'orario di inizio lavoro.

INATTIVITÀ PROLUNGATA E RIMESSA IN SERVIZIO

In caso di inattività prolungata del robot, è necessario effettuare una serie di operazioni per garantire il corretto funzionamento al momento del suo riutilizzo.

- 1-Pulire accuratamente il robot e la stazione di ricarica (vedi "Pulizia robot").
- 2-Effettuare la ricarica della batteria almeno una volta al mese per le batterie al piombo e ogni 5 mesi per le batterie al litio (vedi "Ricarica batterie per inattività prolungata").

i Importante

Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

- 3-Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10-30 °C e non facilmente raggiungibile da estranei (bambini, animali, ecc.).

4-Scollegare la presa di corrente dell'alimentatore **(A)**.

5-Coprire la stazione di ricarica **(C)** per evitare che entri materiale al suo interno (foglie, carta, ecc.) e per preservare le piastre di contatto.

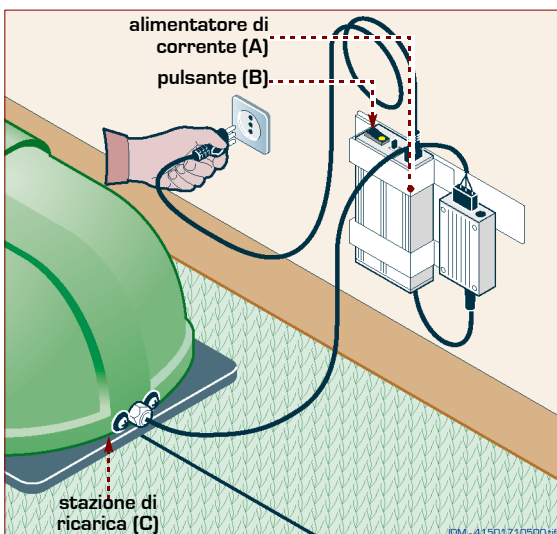
Rimessa in servizio

Prima di rimettere in servizio il robot dopo una lunga inattività, procedere nel modo indicato.

1-Collegare la spina dell'alimentatore **(A)** alla presa elettrica.

2-Riattivare l'alimentazione elettrica generale.

3-Premere il pulsante **(B)** dell'alimentatore su ON.



Importante

Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

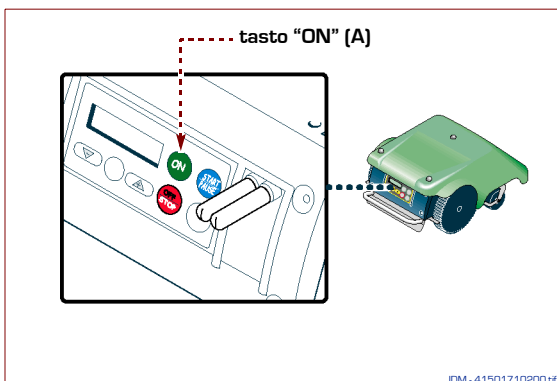
4-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.

5-Premere il tasto **ON (A)**.

6-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

7-Dopo alcuni secondi sul display compare il messaggio "IN CARICA".

8-A questo punto il robot è predisposto all'uso (vedi "Modalità di programmazione").



RICARICA BATTERIE PER INATTIVITÀ PROLUNGATA

Effettuare la ricarica della batteria almeno una volta al mese per le batterie al piombo e ogni 5 mesi per le batterie al litio.

- 1-Alimentare elettricamente la base di ricarica e accertarsi che le piastre siano pulite



Importante

Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

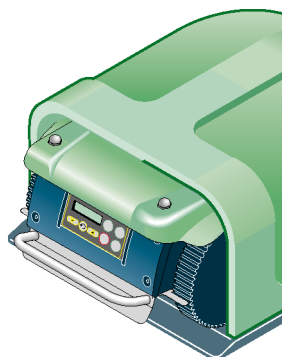
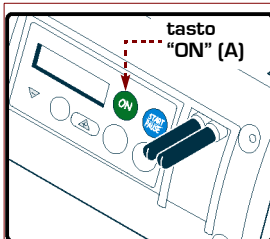
- 2-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.
- 3-Premere il tasto "ON" (A).
- 4-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").
- 5-Dopo alcuni secondi sul display compare il messaggio "IN CARICA".

- 6-Premere il tasto "Start/Pausa" (B).

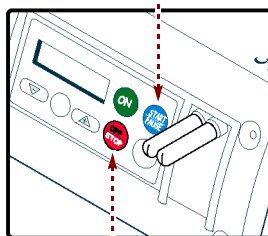
Le batterie iniziano il ciclo di ricarica.

- 7-Al completamento della ricarica (circa 6 ore) premere il tasto "Off/Stop" (C).

- 8-Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10-30 °C e non facilmente raggiungibile da estranei (bambini, animali, ecc.).

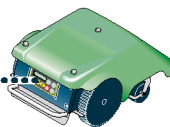


IDM - 41501703000.tif



tasto "Start/Pause" (B)

tasto "Off/Stop" (C)

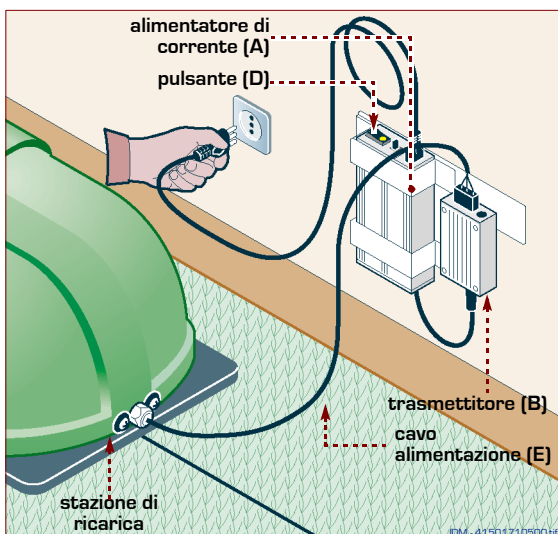


IDM - 41501710200.tif

Ripristino batterie con kit ricarica invernale (opzionale)

Il kit permette di ricaricare o mantenere in carica le batterie, durante il periodo invernale, senza l'uso della stazione di ricarica.

- 1-Premere il pulsante **(D)** dell'alimentatore su OFF.
- 2-Scollegare la presa di corrente dell'alimentatore **(A)**.
- 3-Scollegare il cavo **(E)** dal gruppo trasmettitore **(B)**.



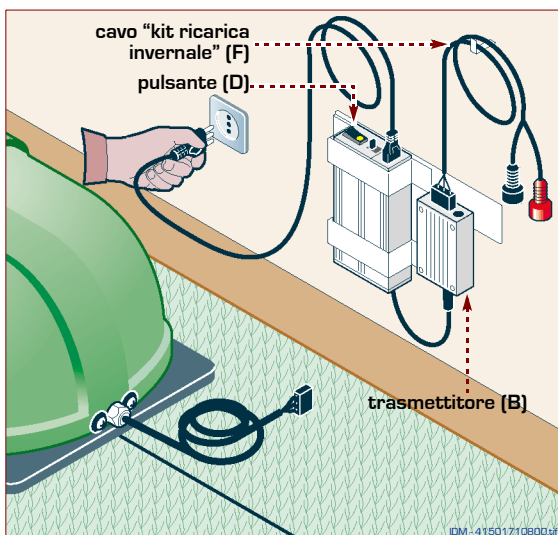
- 4-Collegare il cavo del kit **(F)** al gruppo trasmettitore **(B)**.
- 5-Collegare la presa di corrente dell'alimentatore.
- 6-Premere il pulsante **(D)** dell'alimentatore su ON.



Importante

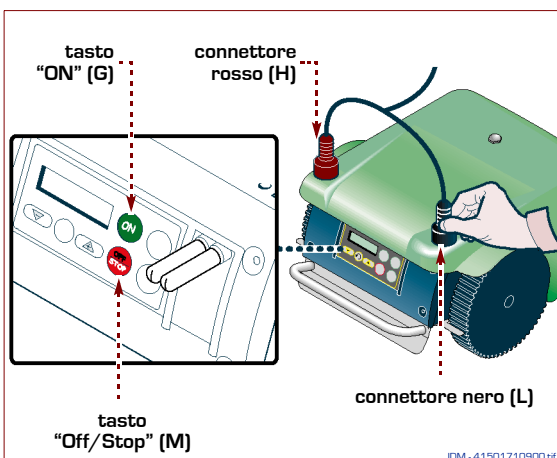
Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

- 7-Posizionare il robot in prossimità del gruppo alimentatore-trasmettitore.



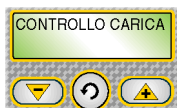
8-Premere il tasto ON (G).

9-Inserire la password (se richiesta) (vedi "Inserimento password").

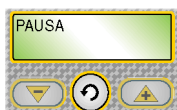


IDM - 41501710900.0f

10-Sul display appare il messaggio:



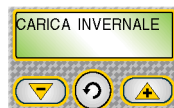
11-Dopo alcuni secondi, sul display compare il messaggio:



12-Collegare il connettore (H) (colore rosso, polarità +).

13-Collegare il connettore (L) (colore nero, polarità -).

14-Sul display appare il messaggio:
Le batterie iniziano il ciclo di ricarica.



15-Al completamento della ricarica (circa 6 ore) premere il tasto "Off/Stop" (M).

16-Scollegare il connettore (H) (colore rosso, polarità +).

17-Scollegare il connettore (L) (colore nero, polarità -).

18-Riporre il robot in un luogo riparato e asciutto, con temperatura ambiente adeguata 10-30 °C e non facilmente raggiungibile da estranei (bambini, animali, ecc.).



Cautela - Avvertenza

Un collegamento errato dei poli, può danneggiare irreversibilmente le batterie ed i circuiti elettronici.

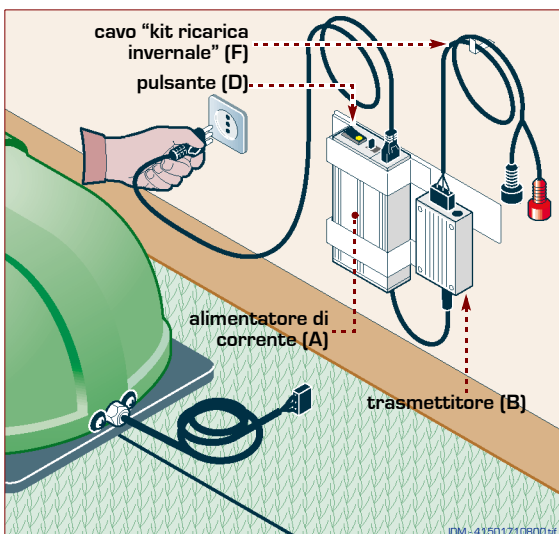


Importante

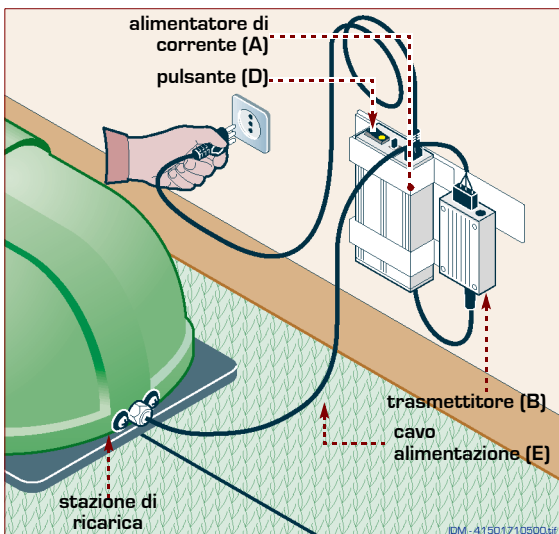
Il collegamento dei connettori deve essere effettuato entro 30 secondi dall'attivazione del tasto "ON". Trascorso tale intervallo, il robot si spegne automaticamente. Ripremere il tasto "ON" per completare l'operazione.

Trascorsa la stagione invernale, scollegare il kit e riattivare la stazione di ricarica.

- 1-Premere il pulsante **(D)** dell'alimentatore su OFF.
- 2-Scollegare la presa di corrente dell'alimentatore **(A)**.
- 3-Scollegare il cavo **(F)** dal gruppo trasmettitore **(B)**.



- 4-Collegare il cavo del kit **(E)** al gruppo trasmettitore **(B)** (vedi "Installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore").
- 5-Collegare la presa di corrente dell'alimentatore **(A)**.
- 6-Premere il pulsante **(D)** dell'alimentatore su ON.
- 7-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.



CONSIGLI PER L'USO

Di seguito sono riportate alcune indicazioni a cui attenersi durante l'uso del robot.

- Anche dopo essersi documentati opportunamente, al primo uso simulare alcune manovre di prova per individuare i comandi e le funzioni principali.
- Controllare il serraggio delle viti di fissaggio degli organi principali.
- Effettuare frequentemente la rasatura del prato per evitare la crescita eccessiva dell'erba.
- Non utilizzare il robot per rasare erba alta più di 10 cm.

- Se il prato è allestito con un impianto di irrigazione automatica, programmare il robot in modo tale che rientri nella stazione di ricarica almeno 1 ora prima dell'inizio dell'irrigazione.
- Verificare la pendenza del terreno e assicurarsi che non superi i valori massimi consentiti in modo che l'uso del robot non provochi pericoli.
- Consigliamo di programmare il rasaerba in modo che non lavori più del necessario, valutando anche la differente crescita dell'erba nelle diverse stagioni, in modo da non sottoporlo ad inutile usura e diminuzione della durata delle batterie.

MANUTENZIONE ORDINARIA

RACCOMANDAZIONI PER LA MANUTENZIONE

i **Importante**

Durante le operazioni di manutenzione, usare le protezioni individuali indicate dal Costruttore, in modo particolare quando si interviene sulla lama.

Prima effettuare le operazioni di manutenzione, assicurarsi che il robot sia arrestato in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

TABELLA INTERVALLI DI MANUTENZIONE PROGRAMMATA

Frequenza	Componente	Tipo di intervento	Riferimento
Ogni settimana	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama	Vedi "Pulizia robot"
		Se la lama è piegata a causa di un urto oppure se molto usurata, sostituirla.	Vedi "Sostituzione lama"
	Pomelli ricarica batterie	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
	Piastre di contatto	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni	Vedi "Pulizia robot"
Ogni mese	Robot	Effettuare la pulizia	Vedi "Pulizia robot"

C1450700.fm

- 1-Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")



Importante

Se l'allarme antifurto è abilitato, disabilitarlo prima di sollevare il robot (vedi "Modalità di programmazione").

- 2-Pulire tutte le superfici esterne del robot con una spugna imbevuta in acqua tiepida e sapone neutro e risciacquare accuratamente.
- 3-Non utilizzare solventi o benzina per non danneggiare le superfici verniciate e i componenti in plastica.
- 4-Non lavare le parti interne del robot e non utilizzare getti d'acqua in pressione per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici.



Cautela - Avvertenza

Per non danneggiare i componenti elettrici ed elettronici in modo irreversibile, non immergere il robot, parzialmente o completamente, in acqua in quanto non è a tenuta stagna.

- 5-Controllare la parte inferiore del robot (zona lama di taglio e ruote) e rimuovere le incrostazioni e/o i residui che potrebbero ostacolare il buon funzionamento del robot.

- 6-Per rimuovere le incrostazioni e/o altri residui dalla lama, utilizzare una spazzola adeguata.

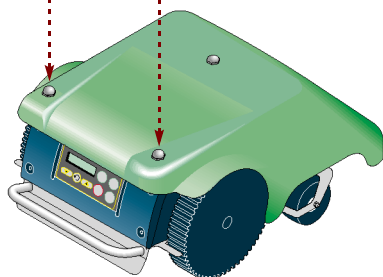


Cautela - Avvertenza

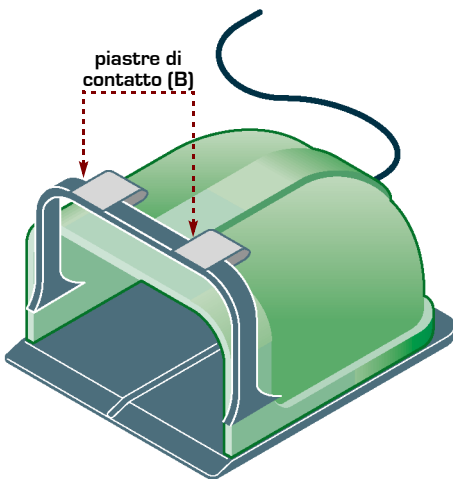
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

- 7-Pulire i pomelli di ricarica batterie **(A)**, le piastre di contatto **(B)** ed eliminare eventuali ossidazioni o residui dovuti ai contatti elettrici con un panno asciutto e, se necessario, con carta abrasiva di grana fine.
- 8-Pulire l'interno della stazione di ricarica dai residui accumulati.

pomelli di ricarica (A)



piastre di contatto (B)



RICERCA GUASTI

Le informazioni di seguito riportate hanno lo scopo di aiutare l'identificazione e correzione di eventuali anomalie e disfunzioni che potrebbero presentarsi in fase d'uso.

Alcuni guasti possono essere risolti dall'utilizzatore; altri richiedono una precisa competenza tecnica o particolari capacità, e devono essere eseguiti esclusivamente da personale qualificato con esperienza riconosciuta e acquisita nel settore specifico di intervento.

Inconveniente	Cause	Rimedi
L'allarme antifurto rimane in funzione	Allarme attivato	Disattivare l'allarme (vedi "Modalità di programmazione")
L'allarme antifurto non funziona	Allarme disattivato	Attivare l'allarme (vedi "Modalità di programmazione")
	"Batteria tampone" scarica	Effettuare la ricarica della batteria. Per effettuare la ricarica della "batteria tampone", è necessario mettere in funzione il robot all'interno della stazione in fase di ricarica delle batterie o lasciarlo in funzione durante il normale lavoro. La prima ricarica della "batteria tampone" deve essere di almeno 6 ore.

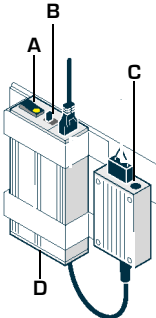
 **Importante**
Se il problema persiste contattare il servizio assistenza

	Inconveniente	Cause	Rimedi
Il robot è molto rumoroso		Lama di taglio danneggiata	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama")
		Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.).	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")  Cautela Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani. Sgolfare la lama.
		L'avvio del robot è avvenuto con ostacoli troppo vicini (meno di m di distanza) o in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot") Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot (vedi "Avviamento e arresto manuale del robot (in aree chiuse)")
		Motore elettrico in avaria	Far riparare o sostituire il motore dal centro Assistenza autorizzato più vicino.
		Erba troppo alta	Aumentare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio")
			Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba.
Il robot non si posiziona correttamente all'interno della stazione di ricarica		Posizione errata del filo perimetrale o del cavo di alimentazione della stazione di ricarica.	Verificare il collegamento della stazione di ricarica (vedi "Installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore")
		Cedimento del terreno in prossimità della stazione di ricarica	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie piana e stabile (vedi "Pianificazione installazione impianto")
Il robot si comporta in modo anomalo intorno alle aiuole.		Filo perimetrale posato erroneamente	Riposizionare il filo perimetrale correttamente (senso antiorario) (vedi "Installazione filo perimetrale")
Il robot lavora in orari sbagliati		Orologio impostato erroneamente	Reimpostare l'orologio del robot (vedi "Modalità di programmazione")
		Orario di lavoro impostato erroneamente	Reimpostare l'orario di lavoro (vedi "Modalità di programmazione")
Il robot non effettua il rientro veloce		Rientro veloce non disposto correttamente	Controllare l'esatta disposizione del rientro veloce (vedi "Predisposizione di rientro veloce del robot alla stazione di ricarica")

	<i>Inconveniente</i>	<i>Cause</i>	<i>Rimedi</i>
L'area di lavoro non viene rasata completamente		Ore di lavoro insufficienti	Prolungare l'orario di lavoro (vedi "Modalità di programmazione")
		Lama di taglio con incrostazioni e/o residui	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")  Cautela Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani. Pulire la lama di taglio
		Lama di taglio usurata	Sostituire la lama con un ricambio originale (vedi "Sostituzione lama")
		Area della zona di lavoro eccessiva rispetto alla capacità effettiva del robot	Adeguare l'area di lavoro (vedi "Dati tecnici")
		Le batterie stanno per esaurire il loro ciclo di vita.	Sostituire le batterie con ricambi originali (vedi "Sostituzione batterie")
		La ricarica delle batterie non avviene in modo completo.	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni dai punti di contatto delle batterie (vedi "Pulizia robot") Ricaricare le batterie per almeno 12 ore
	Area secondaria non completamente rasata	Programmazione errata.	Programmare correttamente l'area secondaria (vedi "Modalità di programmazione")
	Sul display compare "No Segnale"	Il filo perimetrale non è correttamente collegato (rottura del cavo, mancanza del collegamento elettrico, ecc.)	Controllare la funzionalità dell'alimentazione elettrica, il corretto collegamento del gruppo alimentatore-trasmettitore e quello della stazione di ricarica (vedi "Installazione stazione di ricarica e gruppo alimentatore-trasmettitore")

	<i>Inconveniente</i>	<i>Cause</i>	<i>Rimedi</i>
Sul display compare "Fuori Perimetro"		Pendenza eccessiva del terreno	Delimitare l'area con eccessiva pendenza (vedi "Pianificazione installazione impianto") Installare il Kit per lavorare con pendenze superiori a 27° (vedi "Dati tecnici")
		Filo perimetrale posato erroneamente	Verificare che il filo sia installato correttamente (profondità eccessiva, vicinanza ad oggetti metallici, distanza tra il filo che delimita due elementi inferiore a 70 cm, ecc.) (vedi "Pianificazione installazione impianto")
		Filo perimetrale di delimitazione aree interne (aiuole, cespugli, ecc.) posato in senso orario.	Riposizionare il filo perimetrale correttamente (senso antiorario) (vedi "Installazione filo perimetrale")
		Alimentatore surriscaldato	Adottare soluzioni adeguate per ridurre la temperatura dell'alimentatore (arieggiare o modificare la zona di installazione, ecc.) (vedi "Pianificazione installazione impianto")
		La trasmissione delle ruote non è corretta	Controllare e, se necessario, fissare correttamente le ruote
Sul display compare "Blackout"		Interruzione dell'alimentazione elettrica al trasmettitore	Riavviare il robot
		Alimentatore surriscaldato	Adottare soluzioni adeguate per ridurre la temperatura dell'alimentatore (arieggiare o modificare la zona di installazione, ecc.) (vedi "Pianificazione installazione impianto")
		Presenza di altre installazioni limitrofe	Contattare un Centro Assistenza autorizzato dal costruttore
Sul display compare "Errore motore ruota"		Terreno accidentato o con ostacoli che impediscono il movimento.	Verificare che il prato da rasare sia uniforme e privo di buche, sassi o altri ostacoli. In caso contrario effettuare le necessarie operazioni di bonifica (vedi "Preparazione e delimitazione aree di lavoro (principale e secondarie)")
		Uno o entrambi i motori che azionano la trasmissione delle ruote in avaria.	Far riparare o sostituire il motore dal centro Assistenza autorizzato più vicino.
Sul display compare "Bump Error"		I sensori di urto sono rimasti bloccati	Smontare il cofano e controllare la funzionalità dei sensori

	Inconveniente	Cause	Rimedi
	Sul display compare "Sync Error"	Il ricevitore del robot non riconosce il segnale.	Spegnere e riaccendere l'apparecchiatura Se il problema persiste contattare il servizio assistenza
Sul display compare "Erba alta"		Lama di taglio danneggiata	Sostituire la lama con una nuova (vedi "Sostituzione lama")
		Lama di taglio ingolfata da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.)	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")  Cautela Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani. Sgolfare la lama.
		L'avvio del robot è avvenuto con ostacoli troppo vicini (meno di m di distanza) o in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot") Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot (vedi "Avviamento e arresto manuale del robot (in aree chiuse)")
		Motore elettrico in avaria	Far riparare o sostituire il motore dal centro Assistenza autorizzato più vicino.
		Erba troppo alta	Aumentare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio") Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba.
Il telecomando non funziona		Programmazione errata.	Programmare correttamente il telecomando (vedi "Modalità di programmazione")
		Il led del telecomando non si accende.	Estrarre la batteria e sostituirla (vedi "Sostituzione batterie telecomando")
	Dopo l'installazione del robot si riscontrano disturbi ad elettrodomestici (radio, televisione, cancello elettrico, ecc.).	Interferenza con altri dispositivi elettrici	Contattare un Centro Assistenza autorizzato dal costruttore

	Inconveniente	Cause	Rimedi
	Il led (D) dell'alimentatore non si accende.	Manca la tensione di alimentazione	Verificare che la posizione del cursore (B) corrisponda alla tensione di alimentazione e che il pulsante (A) sia su "ON".
		Fusibile interrotto	Verificare il corretto allacciamento alla presa di corrente dell'alimentatore. Far sostituire il fusibile dal centro Assistenza autorizzato più vicino.
	Il led (C) (colore verde) del trasmettitore è acceso	Filo perimetrale interrotto	Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot") Premere il pulsante (A) dell'alimentatore su OFF. Effettuare la giunzione del filo perimetrale.
	Il led (C) (colore arancione) del trasmettitore si accende ripetutamente con lampeggi consecutivi (meno di 4)	Filo perimetrale troppo lungo.	Installare il kit di amplificazione del segnale.
		Filo perimetrale deteriorato o ossidato.	Controllare eventuali giunzioni. Se necessario sostituire il filo.
	Il led (C) (colore rosso) del trasmettitore è acceso.	Allacciamenti non effettuati correttamente.	Far effettuare il controllo dal centro Assistenza autorizzato più vicino.

SOSTITUZIONI COMPONENTI

RACCOMANDAZIONI PER LA SOSTITUZIONE PARTI



Importante

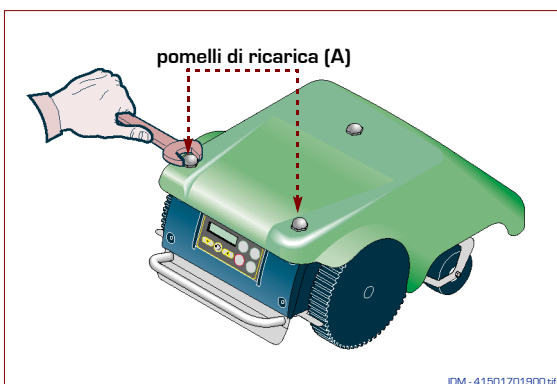
Eseguire le operazioni di sostituzione e riparazione secondo le indicazioni fornite dal costruttore, oppure rivolgersi al

Servizio Assistenza, qualora tali interventi non siano indicati nel manuale.

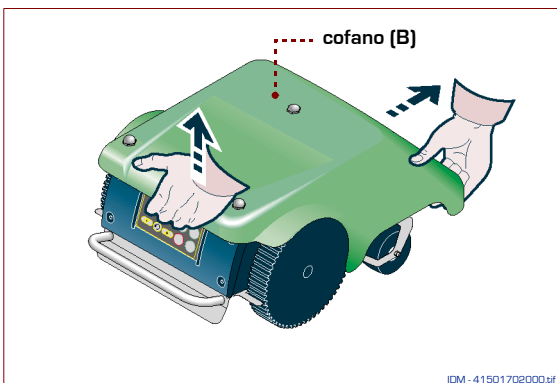
SOSTITUZIONE BATTERIE

1-Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot")

2-Svitare i pomelli (A).



3-Smontare il cofano (B).

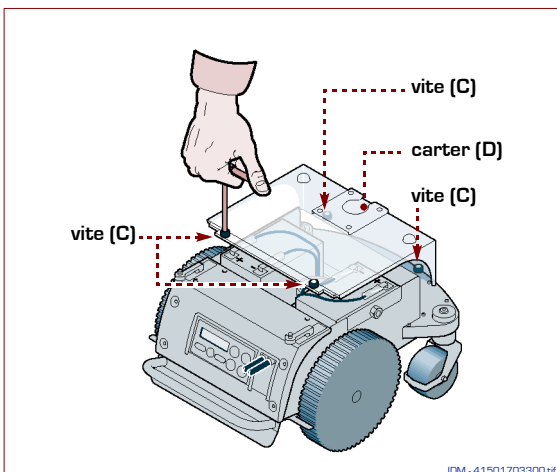


4-Svitare le viti (C) per smontare il carter (D).



Importante

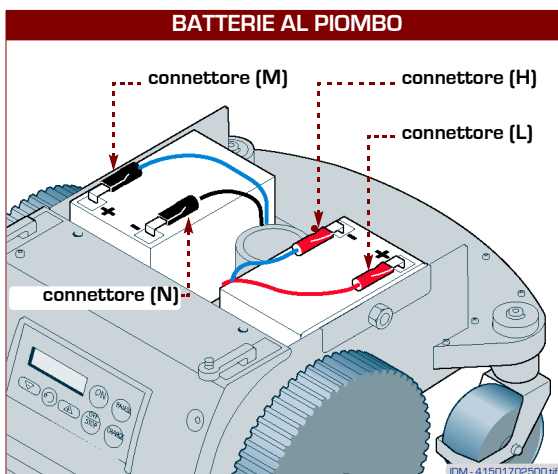
La sostituzione delle batterie va effettuata in funzione del tipo installato (al litio o al piombo).



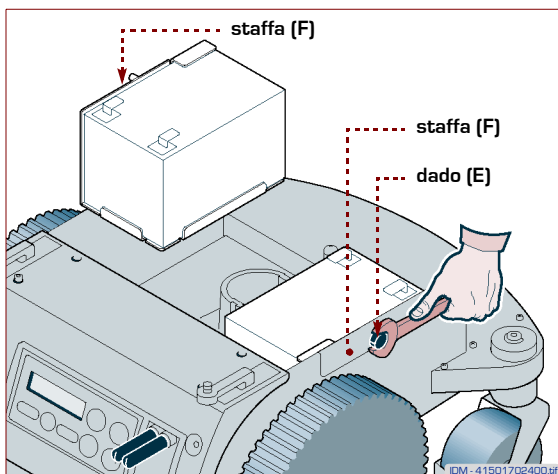
C141501700.fm

Batteria al piombo

1-Scollegare in sequenza i cavi (L-N-M-H).

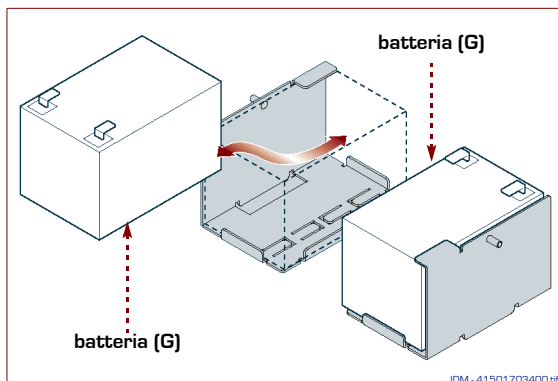


2-Svitare i dadi (E) e sfilare le staffe (F).



3-Estrarre la batteria (G) e sostituirla.

4-Eseguire le stesse operazioni per sostituire l'altra batteria (G).

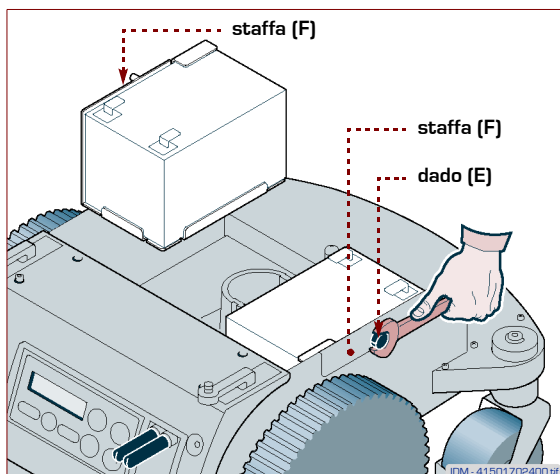


Importante

Non disperdere le batterie usate nell'ambiente. Effettuare lo smaltimento nel rispetto delle leggi vigenti in materia.

5-Montare le staffe (F) complete di batterie.

6-Avitare i dadi (E).

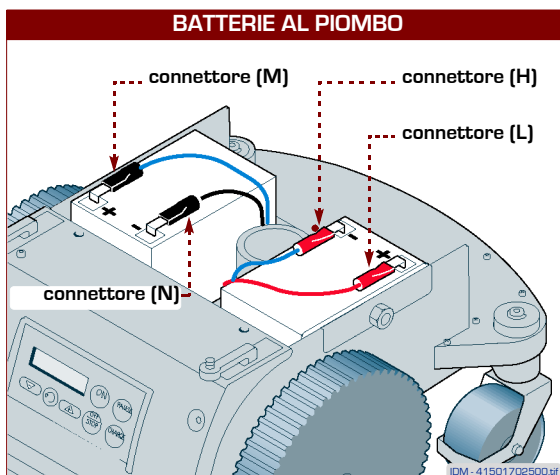


7-Collegare il connettore (H) (colore rosso con cavo azzurro)

8-Collegare il connettore (L) (colore rosso con cavo rosso)

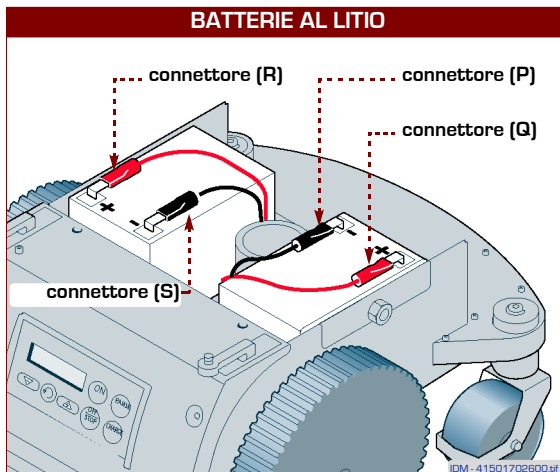
9-Collegare il connettore (M) (colore nero con cavo azzurro)

10-Collegare il connettore (N) (colore nero con cavo nero)



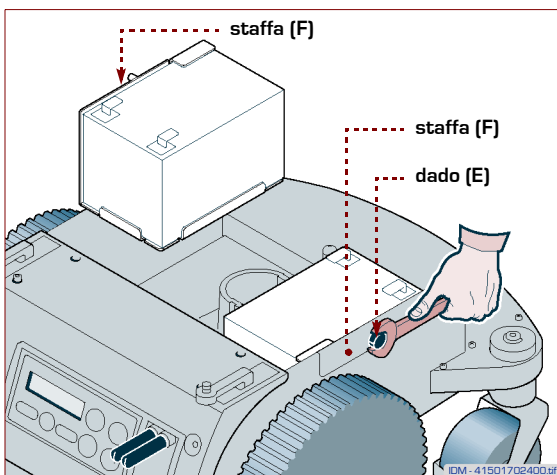
Allacciamento batteria al litio

1-Scollegare in sequenza i cavi (R-S-Q-P).



C141501700.fm

2-Svitare i dadi (E) e sfilare le staffe (F).



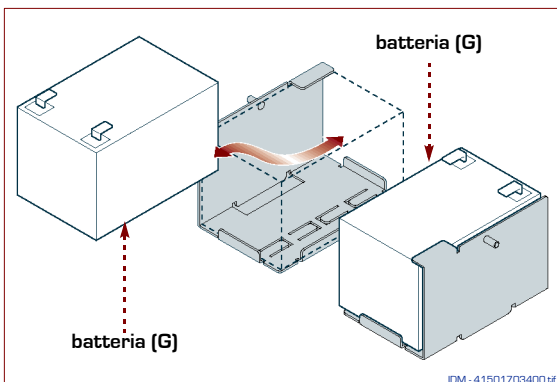
3-Estrarre la batteria (G) e sostituirla.

4-Eseguire le stesse operazioni per sostituire l'altra batteria (G) (se presente).



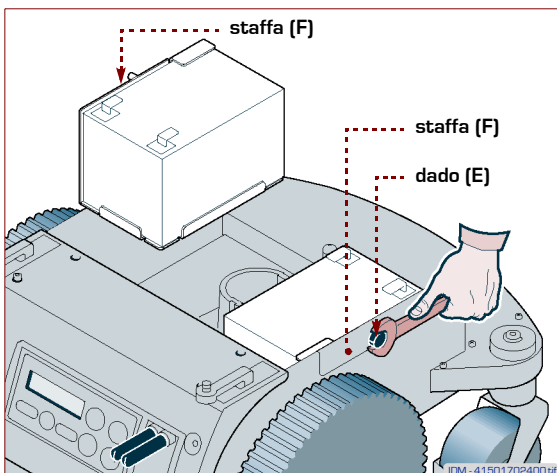
Importante

Non disperdere le batterie usate nell'ambiente. Effettuare lo smaltimento nel rispetto delle leggi vigenti in materia.

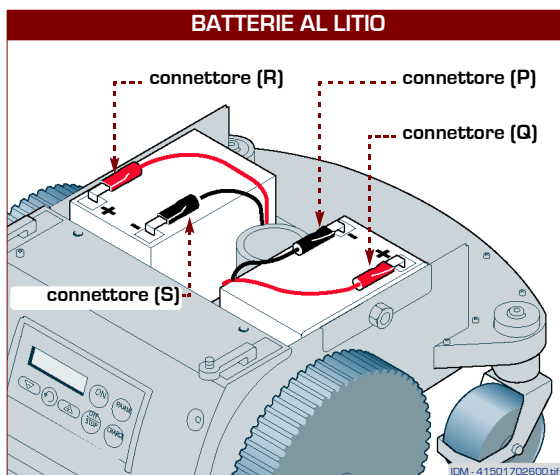


5-Montare le staffe (F) complete di batterie.

6-Avitare i dadi (E).

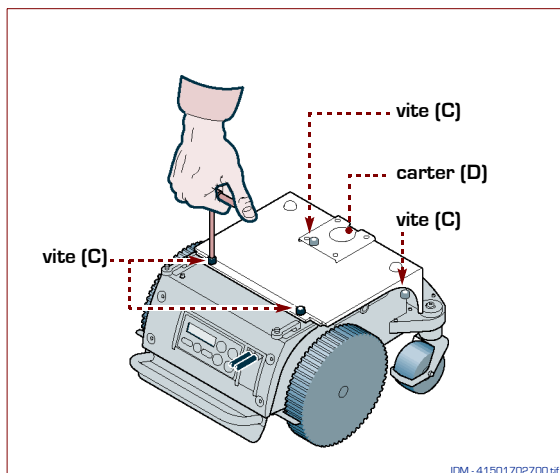


- 7-Collegare il connettore **(P)** (colore nero con cavo nero)
- 8-Collegare il connettore **(Q)** (colore rosso con cavo rosso)
- 9-Collegare il connettore **(R)** (colore rosso con cavo rosso)
- 10-Collegare il connettore **(S)** (colore nero con cavo nero)

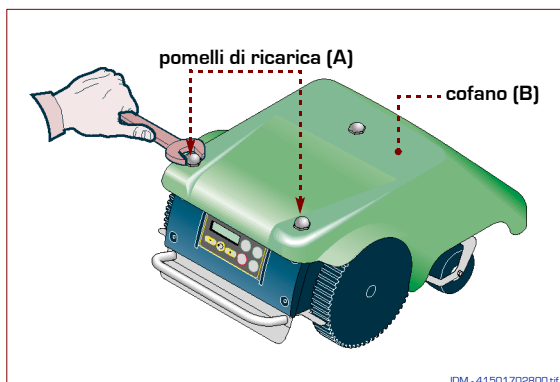


Al completamento dei collegamenti delle batterie procedere nel modo indicato.

- 1-Rimontare il carter **(D)** e riavvitare le viti **(C)**.



- 2-Montare il cofano **(B)**.
- 3-Serrare i pomelli **(A)**.



4-Posizionare il robot all'interno della stazione di ricarica.

5-Effettuare la ricarica della batteria.



Cautela - Avvertenza

Prima di effettuare la prima ricarica, verificare che l'alimentatore sia ade-

guato al tipo di batterie installato (alimentatore per batterie al piombo o al litio) (vedi "Ricarica batterie al primo uso").

A questo punto il robot è predisposto all'uso (vedi "Uso e funzionamento").

SOSTITUZIONE LAMA

1-Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").

2-Capovolgere il robot e appoggiarlo in modo da non rovinare il cofano di copertura.

3-Svitare le viti (B) per smontare la lama (A).



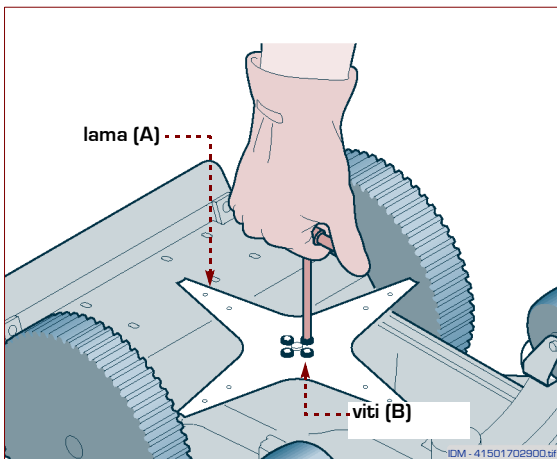
Importante

Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.

4-inserire una nuova lama e serrare le viti.

5-Regolare l'altezza di taglio (vedi "Regolazione altezza taglio").

6-Capovolgere il robot in posizione di esercizio.



SOSTITUZIONE BATTERIE TELECOMANDO

- 1-Arrestare il robot in condizioni di sicurezza (vedi "Arresto in sicurezza del robot").
- 2-Smontare il coperchio (A).
- 3-Estrarre la batteria (B) e sostituirla con una di uguale voltaggio.



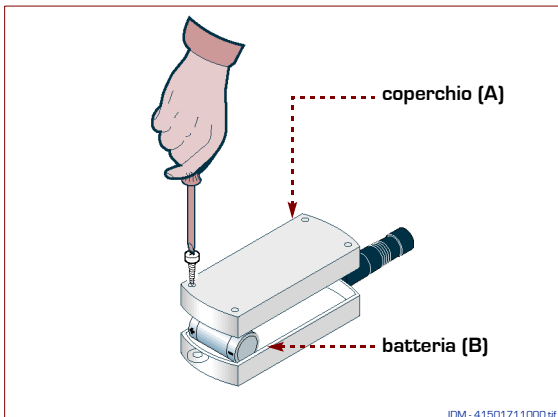
Importante

Nel rimontare la nuova batteria rispettare le polarità (+ e -).

Non danneggiare i circuiti interni al telecomando.

- 4-Montare il coperchio (A).

Avviare il robot e manovrarlo con il telecomando per verificare l'efficienza della batteria.



DISMISSIONE ROBOT



Pericolo - Attenzione

Non disperdere materiale inquinante nell'ambiente. Effettuare lo smaltimento nel rispetto delle leggi vigenti in materia.

CONTENTS

GENERAL INFORMATION	4	USE AND FUNCTIONING	29
TECHNICAL INFORMATION	5	ORDINARY MAINTENANCE	48
SAFETY INFORMATION	9	FAILURES, CAUSES AND SOLUTIONS ..	50
INSTALLATION	11	PARTS REPLACEMENTS	55
ADJUSTMENTS	27		

ANALYTICAL CONTENTS

A		R	
Adjusting the cutting height, 28		Rain sensor adjustment, 29	
Adjustment reminders, 27		Recharge batteries for extended inactivity, 44	
Automatic cycle start, 38		Recharge batteries on first use, 27	
B		Recommendations for use, 29	
Batteries replacement, 56		Remote control description, 31	
Battery installation and connection, 23		Replace the blade, 61	
Blade installation, 23		Requesting technical assistance, 5	
D		Robot automatic stop, 39	
Display visualisation in work phase, 42		Robot cleaning, 49	
E		Robot controls description, 30	
Enter password, 42		Robot disposal, 62	
Equipment general description, 5		Robot safety stop, 39	
Equipment installation planning, 12		Robot start without perimeter wire, 41	
I		S	
Identification of manufacturer and appliance, 4		Safety for man and the environment	
Installation of recharging station and		during disposal, 10	
transmitter-power supplier group, 20		Safety rules, 9	
M		Safety signals, 11	
Maintenance reminders, 48		Setting for rapid robot re-entry into the	
Manual startup and stop of robot (in closed areas), 40		recharging station, 19	
O		Specifications, 7	
Operating reminders, 48		T	
P		Telecommand batteries replacement, 62	
Packaging and unpacking, 11		Troubleshooting, 50	
Parts replacement reminders, 55			
Perimeter wire installation, 17			
Preparation and delimitation of work			
areas (main and secondary), 14			
Programmed maintenance intervals chart, 48			
Programming mode, 31			
Prolonged inactivity and service restart, 42			
Purpose of this manual, 4			

GB

PURPOSE OF THIS MANUAL

The constructor has produced this manual, which forms an integral part of the appliance, to provide the necessary information for those authorised to interact with it during its working life.

Personnel working with the machine must adopt correct working practices and must also carefully read and strictly follow all the instructions given in this manual.

This manual is written by the manufacturer in the original language (Italian). It may be translated into other languages to satisfy commercial and/or legal requirements.

Study this manual carefully. It will help you avoid unnecessary risks to personal health and safety and risks of damage to equipment.

The constructor reserves the right to make changes without any obligation to provide any prior notice.

Some information and illustrations set out in the present manual may not perfectly correspond with the one in your possession, but that does not compromise its validity.

The manufacturer reserves the right to make all necessary changes without prior notice of any kind.

The following symbols are used throughout this manual to identify particularly important sections of text or data.



Danger - Attention

This symbol identifies situations of imminent danger which, if ignored, lead to serious risks to personal health and safety.



Warning - Caution

This symbol identifies situations in which it is essential to behave in a certain way to avoid risks to personal health and safety and risks of damage to equipment.



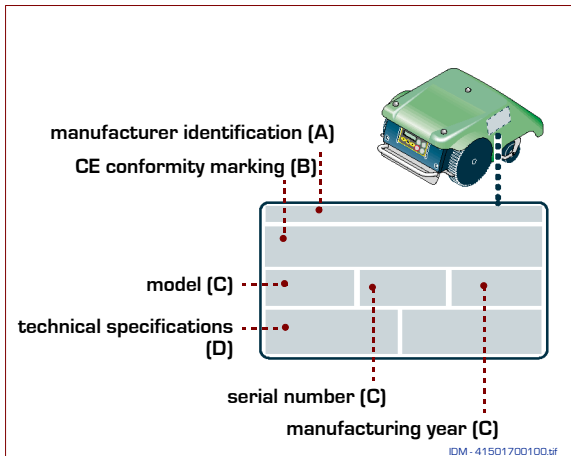
Important

This symbol identifies specially important technical information that must not be ignored.

IDENTIFICATION OF MANUFACTURER AND APPLIANCE

The dataplate shown here is fitted directly to the appliance. It features references and all essential information for operating safety.

- A)** Name of manufacturer
- B)** CE conformity label.
- C)** Serial model/number year of construction.
- D)** Technical specifications



REQUESTING TECHNICAL ASSISTANCE

For every technical service request regarding the machine, please indicate the data found on the identification plate, the

approximate hours of use and the type of fault detected.

TECHNICAL INFORMATION

EQUIPMENT GENERAL DESCRIPTION

The appliance Ambrogio Line 200 is a robot designed and built to automatically trim grass in gardens and house lawns in any time of the day. It is small, compact, silent, waterproof and easy to transport.

Relative to the various specifications of the surface to be mown, the robot can be programmed to machine a number of areas: a main one and, in addition, two or three secondary areas.

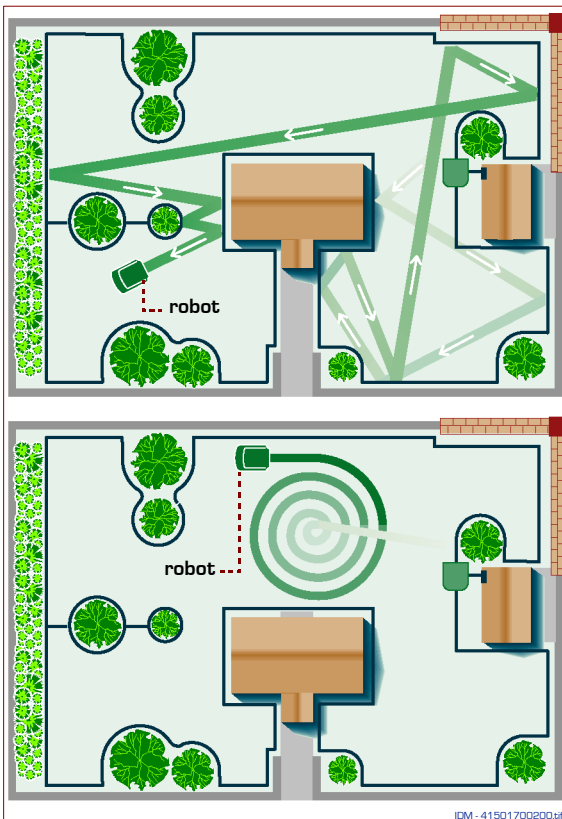
During its functioning the robot trims the area marked off by the perimeter wire and/or by barriers (fences, walls, etc.)

When the robot detects the perimeter wire or meets an obstacle it changes trajectory in a random manner and starts again in a new direction.

According to its functioning principle ("random"), the robot carries out an automatic and complete trimming of the marked off lawn (see figure).

The lawn surface that the robot is able to trim depends on a series of factors.

- robot model and type of batteries installed
- area features (irregular perimeters, uneven surface, divided area, etc.)



- lawn features (type and height of grass, moisture, etc.)
- blade conditions (with efficient sharpening, without residues and deposits, etc)

The robot Ambrogio Line 200 is produced in the BASIC, DELUXE and EVOLUTION versions.

BASIC version: basic model which can mow surfaces up to 1500 m². On request, it can be equipped with two lead batteries or a lithium battery.

DELUXE version: model able to mow surfaces up to 2600 m². On request, it can be equipped with two lithium batteries, which make it possible to mow surfaces up to 3000 m².

EVOLUTION version: model able to mow surfaces up to 3000 m². It is equipped with two lithium batteries, telecommand and sensor to detect the "mown lawn".

All models are equipped with a sensor which, when it rains, stops the blade and makes the robot return to its recharging station.

On request, models can be equipped with an amplified transmitter, electromagnetic interferences filter, electronic alarm and power supply protection box.

For more details, consult the table showing technical data

Each robot is provided with a recognition password in order to impede its use should it be stolen.

When the purchased, the password inserted by the manufacturer comprises four numbers (0000).

To customise the password see "Programming mode" (§ "Enter password").

Main parts

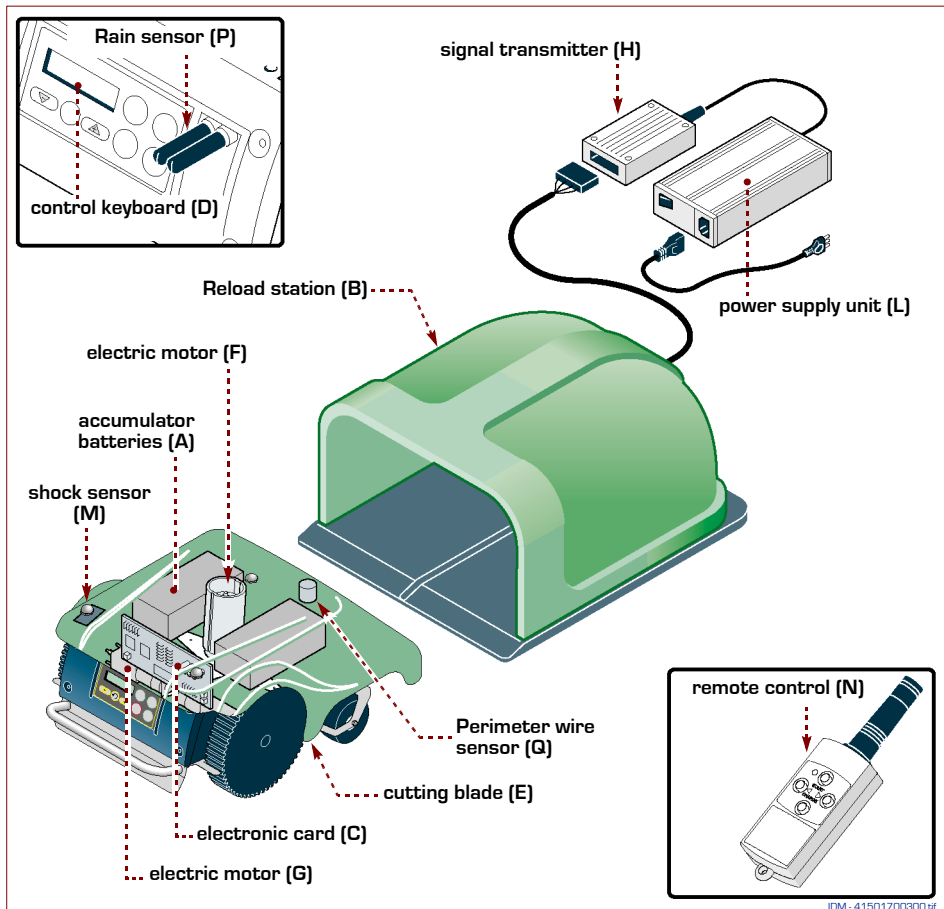
- **Accumulator batteries (A):** they energize the motors of the blade and of the wheel control system.
The robot is supplied with lead batteries or with one or two lithium batteries, which assure a longer working session.
- **Recharging station (B):** used to charge or keep the batteries charged (A).
- **Electronic card (C):** it checks the automatic functions of the robot.
- **Control keyboard (D):** it is used to set and visualise the functioning modes of the robot.
- **Cutting blade (E):** it trims the lawn.
- **Electric motor (F):** it starts the cutting blade (E).
- **Electric motor (G):** one actions the right wheel transmission group while the other actions the left wheel.
- **Transmitter (H):** it transmits the signal to the perimeter wire.
- **Power supply unit (L):** it energizes, at low tension, the battery power.



Important

The power supply unit (L) varies according to the type of batteries installed (lead or lithium batteries).

- **Impacts sensor (M):** detects robot impact against an obstacle and enables a change of trajectory in a random manner.
- **Remote control (N):** it is used to check the robot functions in a remote position.
- **Rain sensor (P):** detects rain and enables the return of the robot to its charging station (B).
- **Sensor (Q):** detects the perimeter wire and enables a change of robot trajectory in a random manner.



SPECIFICATIONS

Description		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Cutting blade 4	[mm]	220	290	290
Cutting speed	[m/min]	25	25	25
Cutting height	[mm]	20-60	20-60	20-60
Maximum gradient of the surface to trim		27°		
Electric motors	[V]	cc [24V]	cc [24V]	cc [24V]
Size (basexheightxdepth)	[mm]	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Robot weight (without batteries)	[kg]	9,2	9,2	9,2
Ambient functioning temperature	Max	40°	40°	40°

Description		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Battery accumulator recharge type				
battery accumulators (lead)	[V/A]	27,6V - 4A	-	
battery accumulators (lithium)	[V/A]	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Maximum surface that can be trimmed				
Robot with two lead batteries (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Robot with one lithium battery (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Robot with two lithium batteries (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Electric specifications				
Power supply unit (for lead battery)		Class 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fuse 5x20 4A F (inside) 27,6 Vac Fuse 5x20 10A F (replaceable) Selector 115-230 Vac		
Power supply unit (for lithium battery)		Class 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fuse 5x20 4A F (inside) 29,3 Vac Fuse 5x20 10A F (replaceable) Selector 115-230 Vac		
Section perimeter wire (to lay underground)	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Perimeter wire maximum length (approximate, calculated according to a regular perimeter)	(m)	600	600	600
Fittings				
Sinusoidal perimeter signal (patented)		standard	standard	standard
Rain sensor		standard	standard	standard
Intelligent spiral		not available	standard	standard
Blade modulation		not available	standard	standard
Trimmed lawn sensor - Auto-programming (patented)		not available	not available	standard
Remote control		on request	on request	standard
Alarm		on request	on request	standard
Kit for working with gradients higher than 27° ^[1]		on request	on request	standard
Perimeter wire	(m)	100	150	150
Fixing nails	(n°)	100	200	200
Upgraded transmitter		on request	on request	on request
Electromagnetic interference filter		on request	on request	on request
Power supply safety box		on request	on request	on request

Description		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Battery charger kit (winter period or extended inactivity)		on request	on request	on request
Wheels with "nailed" tread		on request	on request	on request
Wheels with "claws" profile tread		on request	on request	on request

(1) If the ground conditions are suitable (solid, without excessive folds, etc.), the kit allows the robot to work (within certain limits) beyond the maximum admissible gradients.

SAFETY INFORMATION

GB

SAFETY RULES

- During design and construction, the manufacturer has carefully considered the possible hazards and personal risks that may result from interaction with the machine. In addition to observing the specific laws in force, the manufacturer has adopted all "exemplary construction technique principles". The purpose of this information is to advise the users to use extreme caution to avoid risks. However, discretion is invaluable. Safety is also in the hands of all the operators who interact with the machine.
- **When using the robot for the first time, it is recommended to carefully read the whole manual and to be sure to have it completely understood, in particular all the information relating to safety.**
- Carefully read all instructions in this manual and those applied directly to the machine, taking particular care to read and follow safety precautions. Time dedicated to reading these precautions can prevent regrettable accidents. It is always too late to remember what you should have done after an accident has happened.
- Perform lifting and handling observing the information found directly on the packaging, on the machine and in the instructions furnished by the manufacturer.
- Pay attention to the symbols that appear on all the safety labels. They are coded by colour and shape to enhance safety. Keep all safety labels legible and always respect the instructions they give.
- The lawn mower may be used only by those who know how to operate it after reading and understanding the instructions in this manual.
- Only use the machine for the purposes specified by the manufacturer. Use of the machine for other purposes may be hazardous to personal safety and health and provoke economic loss.
- Before using the lawn mower make sure that no objects are on the lawn (toys, tree branches, items of clothing, etc.).
- When using the machine, make sure there are no risks especially for children, pets and things.
- Do not place hands or feet under the machine when running especially in the wheel area.

- Never tamper with, avoid, remove or bypass installed safety devices. Such actions could lead to serious risk to personal health and safety.
- Keep the lawn mower in perfect operating conditions by performing the maintenance procedures outlined by the manufacturer. Good maintenance guarantees better performance and longer service life.
- Before maintenance and setting procedures are performed – also by the user, if possessing the necessary technical skills – disconnect the power supply. The user must in any case operate in full safety conditions, especially when working on the lower part of the lawn mower, following the procedures as illustrated by the manufacturer.
- Use personal protections as recommended by the manufacturer, especially the protective gloves when handling blades and cutting discs.
- **Always remove the blade before replacing the batteries.**
- **In order not to irreversibly damage electric and electronic parts, do not wash the robot with water jets at a high pressure and do not plunge it partially or thoroughly in water, as it is not watertight.**
- The operators performing repair interventions during the working life of the robot must have technical expertise, special abilities and experience, acquired and acknowledged in this specific sector. The lack of these requirements may cause damage to the safety and health of people.
- All operations, which must be carried out in the recharge base (optional), must be performed with the power supply plug disconnected.
- Replace deteriorated parts with originals to ensure functionality and the foreseen safety level.

SAFETY FOR MAN AND THE ENVIRONMENT DURING DISPOSAL

Do not dispose of pollutant materials in the environment. Dispose of all such materials in compliance with applicable legislation.

With reference to the WEEE directive (Waste of Electrical and Electronic Equipment), during dismantling, the user must separate the electrical and the electronic components and dispose them in the appropriate authorized collection centres or give them back as they are to the seller, when a new purchase is made.

All the components, which must be separated and disposed of in a specific manner, are marked with a special mark.

The unauthorized disposal of Waste of Electrical and Electronic Equipment (WEEE) is subject to fine according to

sanctions regulated by the laws in force in the territory where the infraction has been verified.

As implementation of the European directives (2002/95/CE, 2002/96/CE, 2003/108/CE) in the Italian territory, for example, a law decree [n. 151 dated July 25 2005] has been enacted, thus providing for an administrative fine of € 2000÷5000.



Danger - Attention

The Waste of Electrical and Electronic Equipment may contain dangerous substances with potentially harmful effects on the environment and on people. It is recommended to correctly dispose them.

SAFETY SIGNALS



Danger signal: indicates that the user should not approach to the blades while the lawn mower is operating.



Safety signal: indicates that the user should carefully read the manual before operating the lawn mower.

INSTALLATION

PACKAGING AND UNPACKING

The machine is delivered suitably packaged. When unpacking, remove carefully and check component integrity.

All the necessary information for handling is found on the packaging.

GB

Packaging content

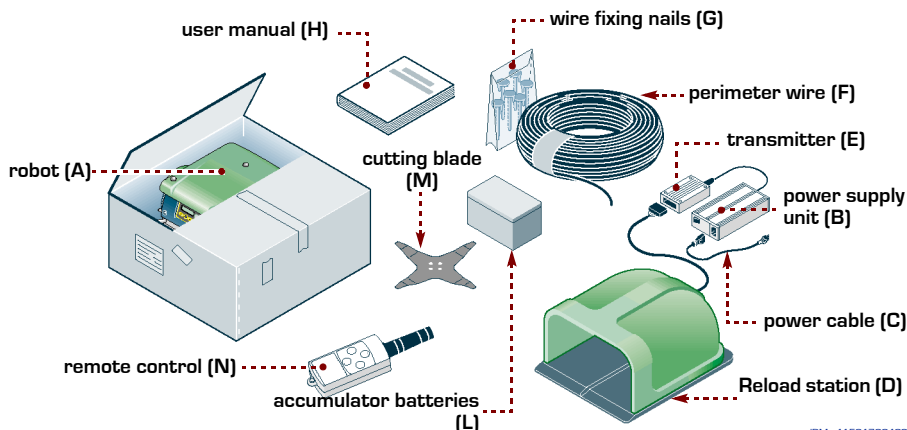
- Robot **(A)**;
- Power supply unit **(B)**
- Power supply cable **(C)**
- Reload station **(D)**
- Transmitter **(E)**
- Perimeter wire hank **(F)**
- Nails **(G)** for wire fixing
- User manual **(H)**
- Lithium or lead accumulator batteries **(L)**: the quantity of batteries can vary relative to the purchase order.
- Blade **(M)**
- Telecommand **(N)** (only for some versions, see "Specifications").



Important

The list includes only the components supplied with the equipment. Check the quantity and the integrity of any optional parts requested.

Keep packaging material for subsequent use.



C144501700.fm

IDM - 41501700400.tif

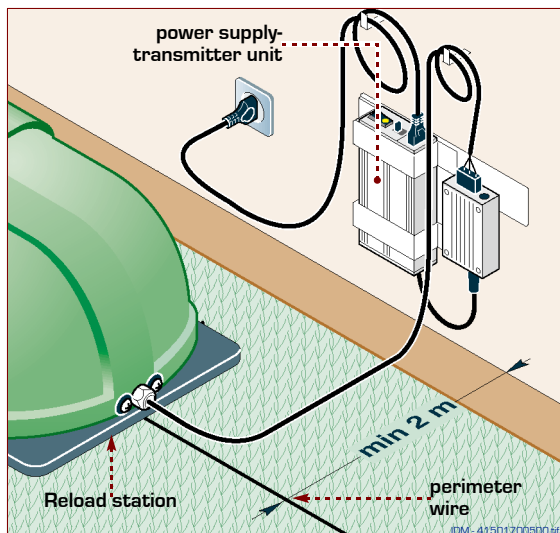
EQUIPMENT INSTALLATION PLANNING

Robot installation does not involve interventions that are difficult to carry out, but requires a minimum of preliminary planning to define the best area to install

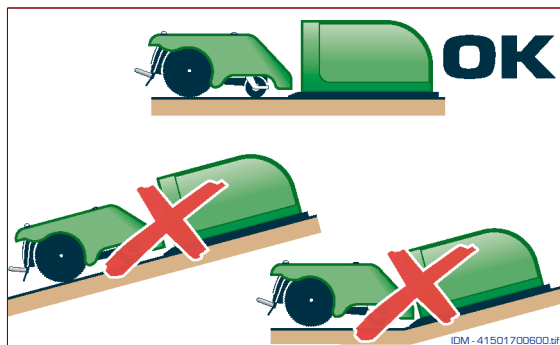
Power supplier-transmitter group and recharging station installation area

- Power supplier-transmitter group and recharging station must be installed inside the main work area and near to each other.

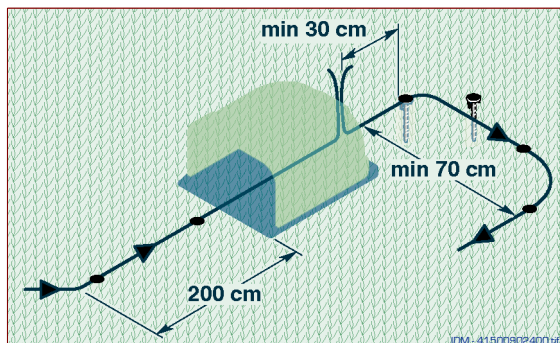
the charging station, power supply-transmitter group and to lay out the perimeter wire.



- The recharging station must be positioned on a flat and stable surface and able to guarantee good drainage to avoid flooding.



- The section of input wire must be rectilinear and aligned perpendicularly to the recharging station for at least 2 m and the output section must be located at least 30 cm from the recharging station; this makes it possible for the robot to enter correctly.



C141501700.fm



Important

To permit the robot to re-enter the recharging station, it is necessary to install the same within the work area having larger dimensions, hereafter referred to as the "Main Area".

- Make sure that any irrigators , present in the installation area do not direct a jet of water into the recharging station.
- The transmitter - power supplier group must be in a ventilated position, protected from the atmospheric agents and from direct sunlight.
- The transmitter - power supplier group must not be in direct contact with the ground and damp environments.



Warning - Caution

To carry out electric connection, it is necessary to arrange a power supply socket near the installation area. Make sure that the connection to the power supply complies to the laws in force on the subject.



Important

Is it advisable to install the unit in a closet for electric components (for outdoors or indoors), well ventilated to keep a correct air recirculation and provided with a key closure.



Warning - Caution

Assure that the access to the power supply-transmitter unit is allowed only to authorized people.

GB

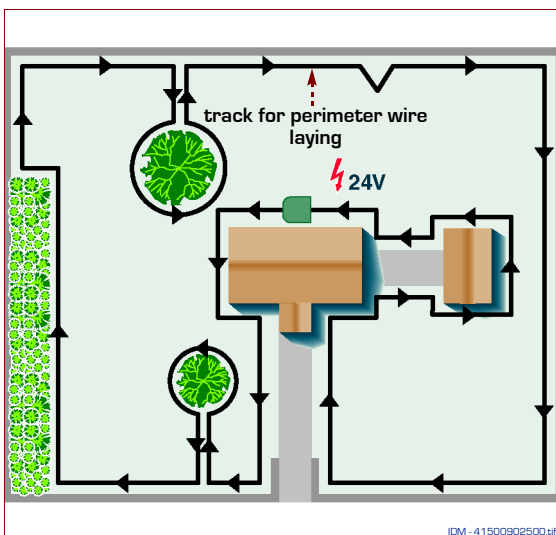
Perimeter wire path definition

- Check the whole surface of the lawn and assess whether it is necessary to divide it in more separated working areas.
- When positioning the perimeter wire, respect the rotation direction around the bays (anticlockwise).
- Define the perimeter of the main area, any secondary areas, and carry out the operations in the sequence indicated.

1-Preparation and delimitation of work areas (main and secondary) (see page 14)

2-Perimeter wire installation (see page 17)

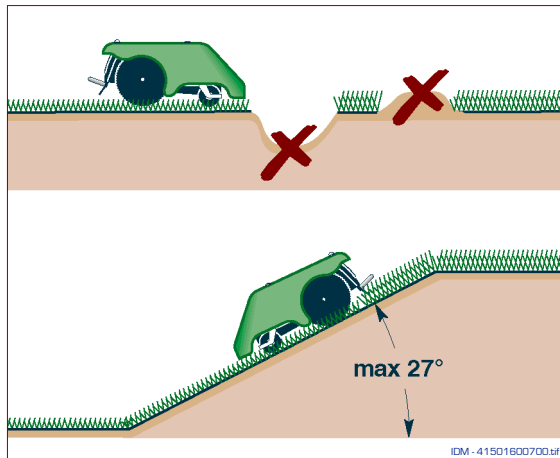
3-Installation of recharging station and transmitter-power supplier group (see page 20)



PREPARATION AND DELIMITATION OF WORK AREAS (MAIN AND SECONDARY)

Arrangement of lawn to trim

- 1-Check that the lawn to trim is even, and without pits, stones or other obstacles. If so, perform the necessary clearance operations.
If some obstacles cannot be removed, it is necessary to properly mark the areas involved.
- 2-Check that all the areas of the lawn do not exceed the admissible gradients (see "Specifications"). During the work phase on slopes, when the robot detects the wire the wheels may slide and make it exit from the perimeter area. To avoid this problem, it is possible to install the "Slopes kit" and the "Clawed" wheels.



IDM - 41501600700.tif

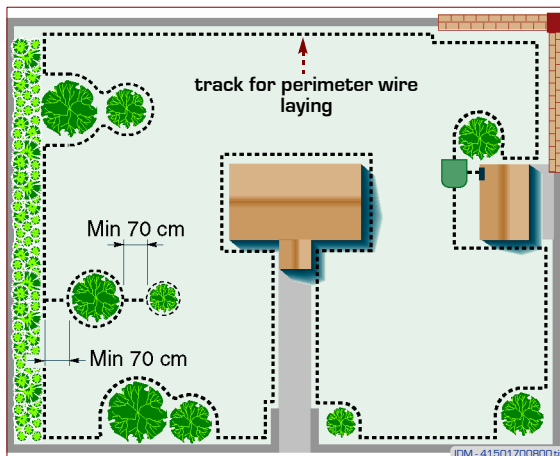
If the proper kit is installed and the conditions of the ground are suitable (solid, without excessive folds, etc.), the robot can work (within certain limits) beyond the maximum admissible gradients. see figure

Important

The areas, showing higher gradients than those admitted cannot be trimmed with the robot.

Marking of working area

- 3-Check the whole surface of the lawn and assess whether it is necessary to divide it in more separated working areas.
Before starting installation operations of the perimeter wire, to make them easy to perform, it is recommended to properly signal the whole path evenly with straight lines and to trace any curved line.
The figure represents an example of lawn with the trace for the underground laying of the perimeter wire.



C141501700.fm

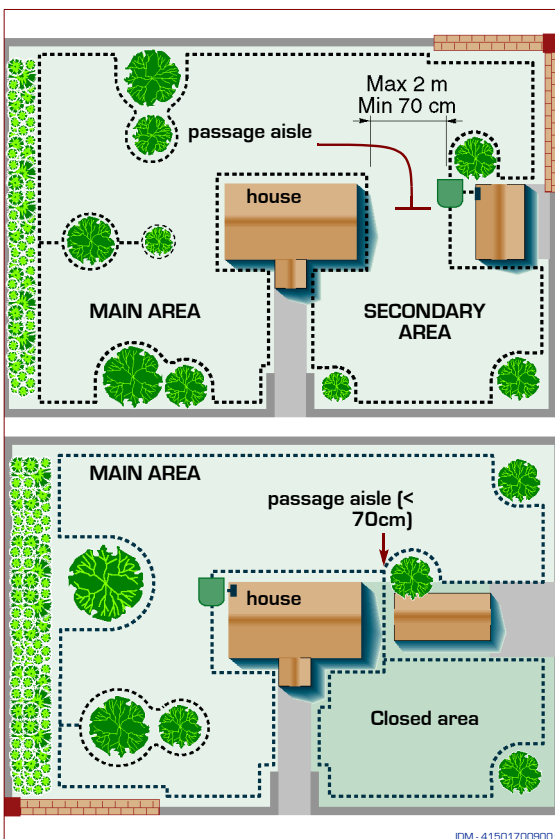
IDM - 41501700800.tif



Important

To ensure the robot can operate, it is necessary for the distance separating the delimitation of two elements to be greater than 70 cm. This distance is required to permit robot passage.

When the connection between one surface and another of the lawn is represented by a passage (corridor) with a width of less than 70 cm and not greater than 2 m, it is necessary to delimit the same with the perimeter wire in a number of work areas that are connected to each other.



ICM - 41501700900

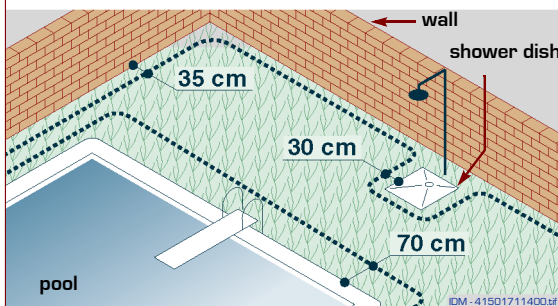
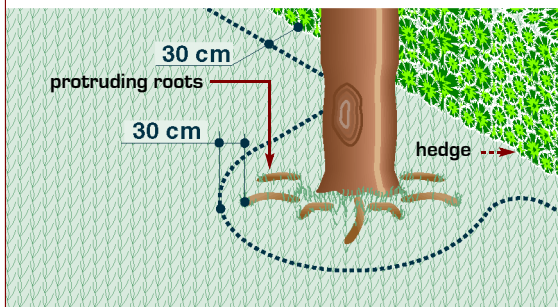
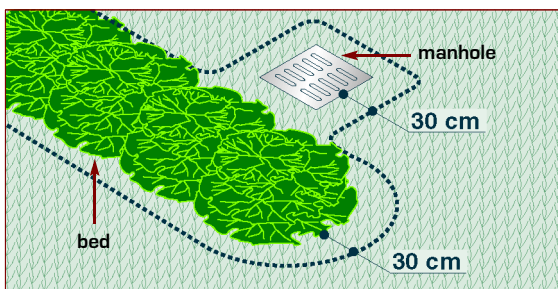
4-Mark and trace the perimeters of the inside and marginal elements of the working area that obstruct the correct functioning of the robot.



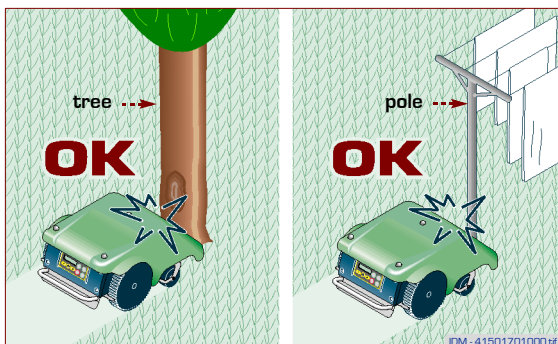
Important

The figure represents an example of inside an marginal elements of the working area and the distances that must be respected for the tracing of the underground laying of the perimeter wire.

Mark and trace the perimeters of all the elements in iron or in other metals (manholes, electric connections, etc.) to avoid interferences to the signal of the perimeter wire.



Do not mark those obstacles (trees, poles, etc.) that do not hamper the normal functioning of the robot.



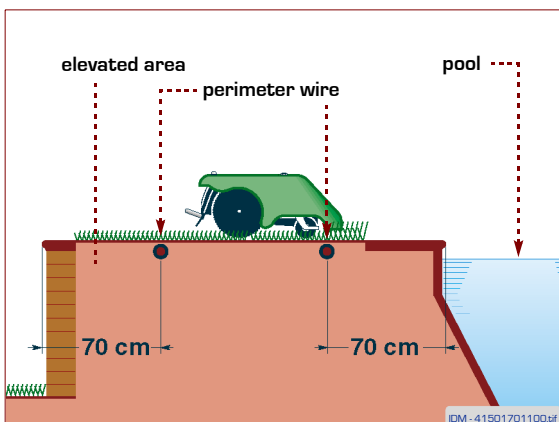
C141501700.fm

5-Mark the areas, located in a lower position compared to the lawn surface (pools, areas with significant drops, stairs, etc.) (see example in figure).



Important

Strictly respect the distances to avoid that the robot falls with the risk of breaking and/or seriously getting damaged.



GB

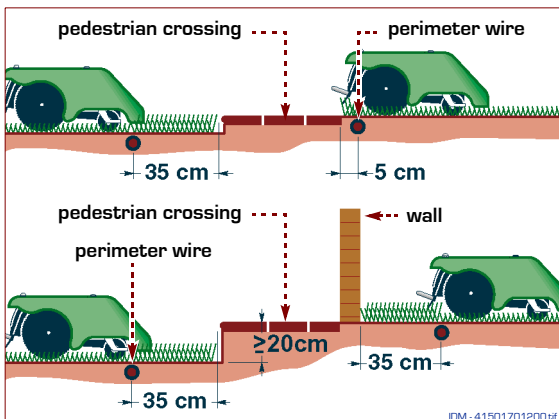
6-Mark and trace the perimeters as shown in the figure.

- With small paths at the same height as the lawn: 5 cm
- With small paths higher than the lawn: 35 cm
- In presence of a fencing wall: 35 cm



Important

The passage paths (at the same level of the lawn), necessary for the robot to pass from one area to the other, must not be marked.



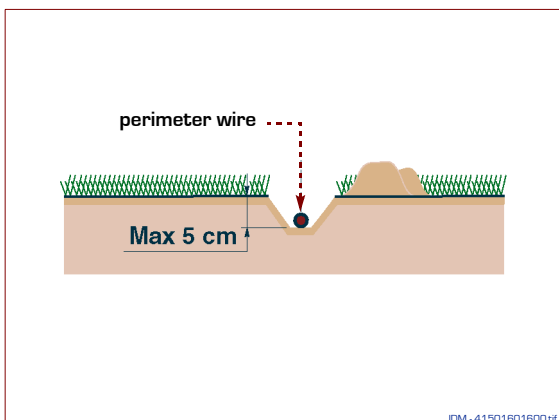
PERIMETER WIRE INSTALLATION

The perimeter wire may be laid underground or on the ground.



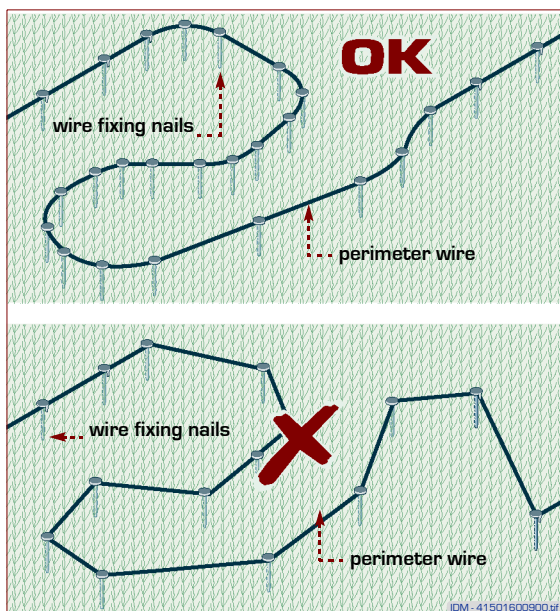
Important

Start laying the perimeter wire from the installation area of the recharging station, leave two metres in excess and then cut it as appropriate in the group connections phase.



Wire laid on the ground

- 1-Place the wire clockwise along the whole path and fix it with the appropriate nails supplied (distance between the nails $1 \div 2$ m).
- When positioning the perimeter wire, respect the rotation direction around the bays (anti-clockwise).
- In the straight stretches, fix the wire so that it is not excessively tight, wavy and/or twisted.
- In the not straight stretches, fix the wire so that it does not twist, but so that it takes on a regular bending.



Underground laid wire

- 1-Dig up the ground evenly and symmetrically compared to the traced line highlighted on the ground.
- 2-Place the wire clockwise along the whole path at the depth of some centimetres (about $2 \div 3$ cm) so not to reduce the quality and the intensity of the signal captured by the robot.

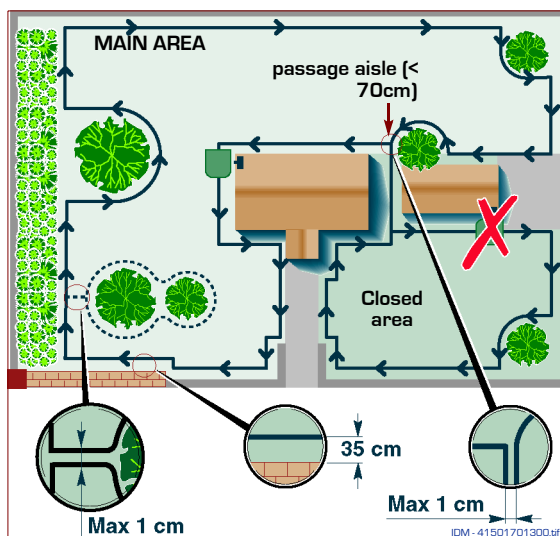
- 3-When laying the wire, if necessary, block it in some points with the appropriate nails to keep it in position during the ground covering stage.

- 4-Cover up the whole wire with the soil and make sure that it does not twist, but that it remains straight and that, in the curving stretches, it takes on an even bending.



Important

In the path stretches, where it is necessary to pass two parallel wires (for example: connection between the outside perimeter and the inside marked areas), they must be at a distance, which must not exceed 1 cm.

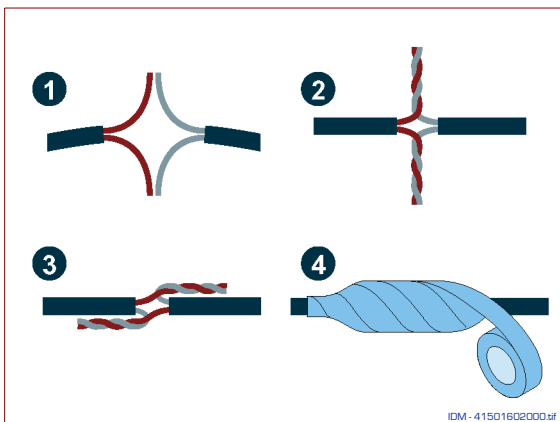


Perimeter wire joint

i Important

In the case of underground wire as well as of ground laid wire, if necessary, properly join it with some other wire, having the same features (see figure).

During the joint stage, it is recommended to use self-amalgamating tape (for example: 3M Scotch 23). Do not use isolating tape or other types of joints (terminals, clamps, etc.).



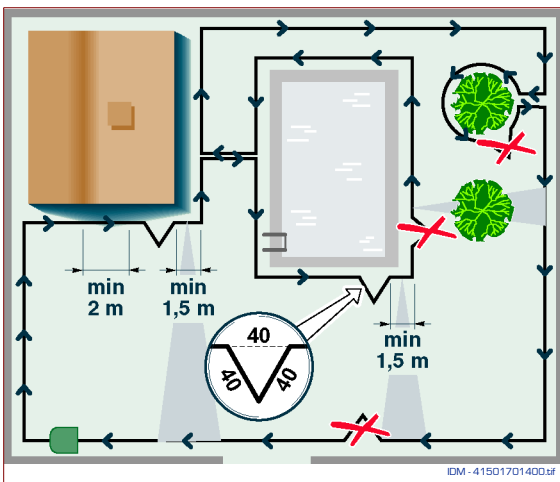
GB

SETTING FOR RAPID ROBOT RE-ENTRY INTO THE RECHARGING STATION

To reduce the times for robot re-entry into the recharging station, carry out settings along the perimeter wire to permit a change of robot direction. In this way, it is possible to reduce the robot re-entry route.

To carry out the re-entry setting, position the perimeter wire along the route so as to form an equilateral triangle of 40 cm per side. Carry out the rapid re-entry setting at a point that is preceded by at least 2 m of rectilinear wire and is followed by at least 1.5 m of rectilinear wire.

The setting must not be carried out along the rectilinear section that immediately precedes the recharging station or near to obstacles. Make sure that along the rapid re-entry trajectory, there are no obstacles that can impede rapid re-entry.



When the robot moves along the perimeter to reach a secondary area it does not detect the rapid re-entry setting.

The illustration provides some useful indications for correctly installing the rapid re-entry setting.

i Important

The rapid re-entry setting at an incorrect point may prevent the robot from rapidly re-entering the recharging station.

INSTALLATION OF RECHARGING STATION AND TRANSMITTER-POWER SUPPLY GROUP

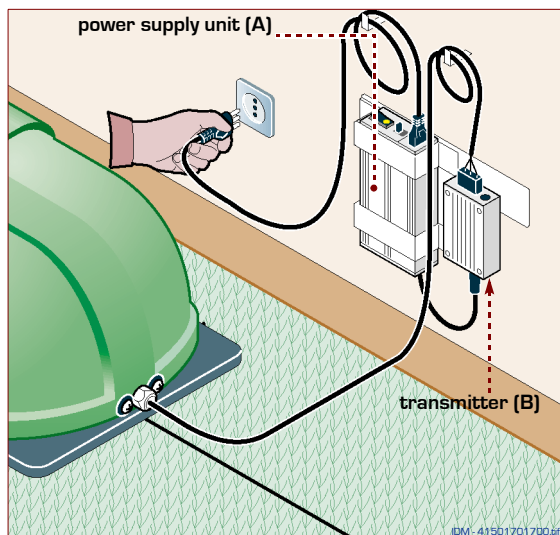
- 1-Identify the recharging station installation area and the transmitter-power supply group.



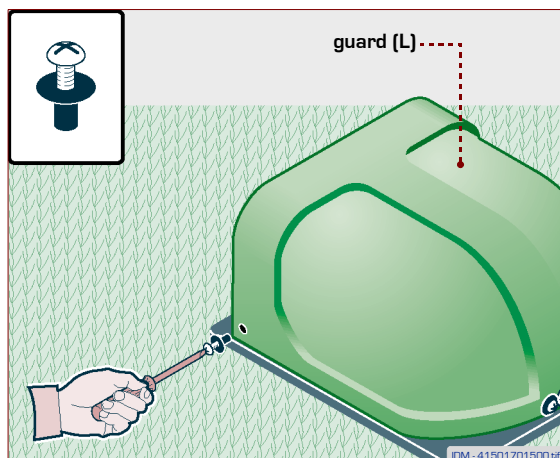
Warning - Caution

Before carrying out any intervention deactivate the general electricity power supply.

- 2-Installation of the power supply-transmitter unit **[A-B]**.



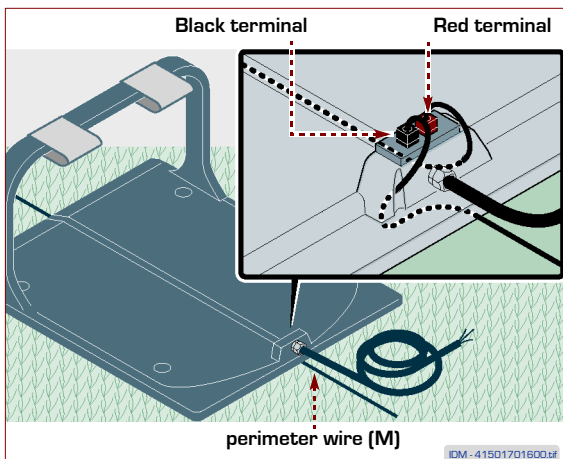
- 3-Remove the shield **[L]**.



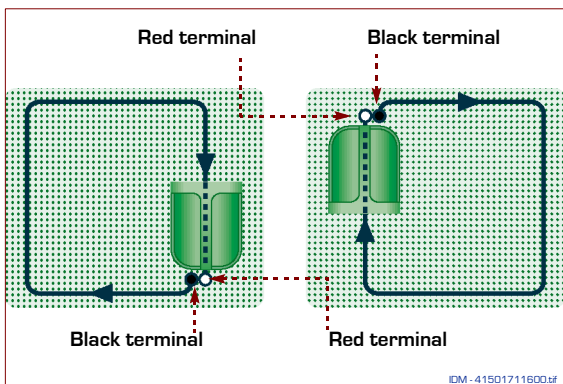
C141501700.fm

4-Position the base in the predefined area.

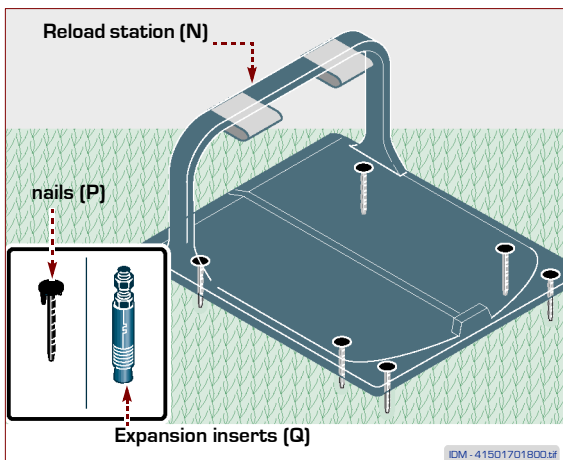
5-Insert the perimeter wire (M) under the base.



6-Connect the two ends of the wire to the terminals of the base.

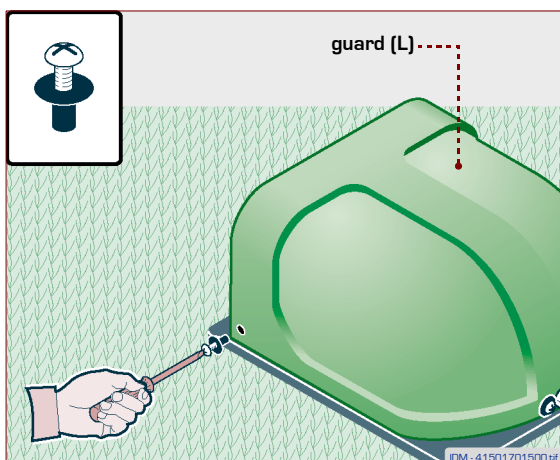


7-Fasten the base (N) to the ground with nails (P). If necessary, fasten the base with expansion inserts (Q).

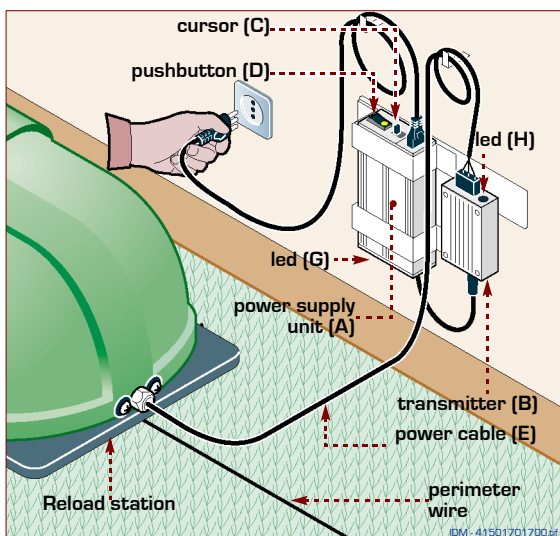


8- Reposition the shield (L).

GB



- 9- Connect the power supply cable (E) of the recharging station (F) to the transmitter (B).
- 10- Operate on the cursor (C) to select the power supply voltage (110 V or 220 V).
- 11- Press the button (D) of the power supply unit on OFF.
- 12- Connect the plug of the power supply unit (A) to the power socket.
- 13- Restart the main electric supply.
- 14- Press the button (D) of the power supply unit on ON.
- 15- If the led (G) turns on and the led (H) flashes alternately green and orange, the connection is correct. Otherwise, it is necessary to find the defect (see "Troubleshooting").



BLADE INSTALLATION

1-Before assembling and/or replacing the blade, make sure that the robot has been stopped in safety conditions (see "Robot safety stop").

2-Turn the robot upside down and put it down so not to ruin the covering hood.



Important

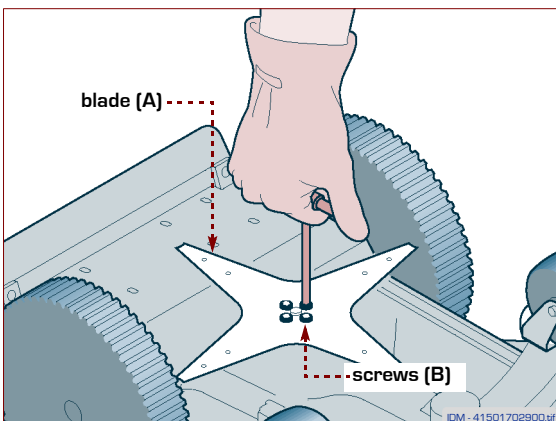
Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands.

3-Assemble the blade (A).

4-Tighten screws (B).

5-Adjust the cutting height (see "Adjusting the cutting height").

6-Capsize the robot in its functioning position.

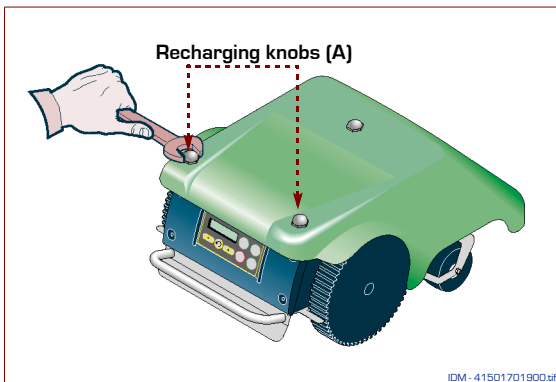


GB

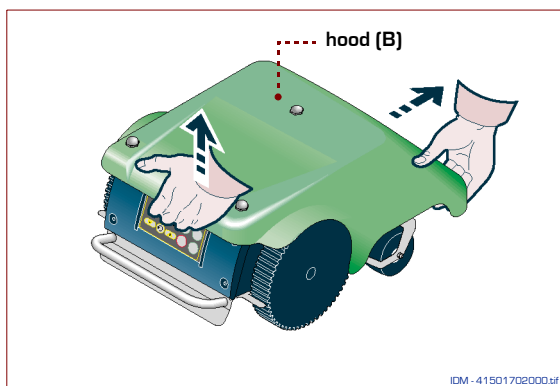
BATTERY INSTALLATION AND CONNECTION

The robot can be energized with two lead batteries or with one or two lithium batteries. Install the batteries as shown.

1-Undo the knobs (A).

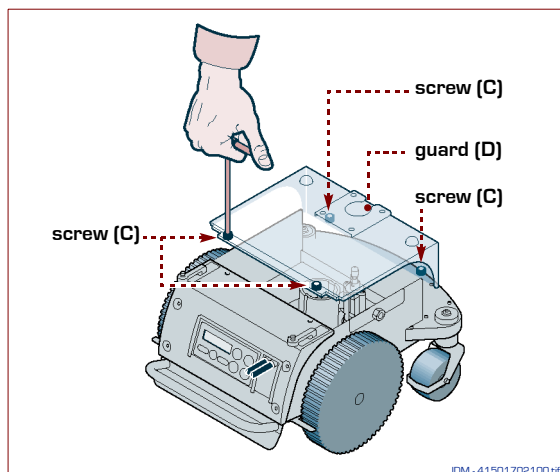


2-Remove the hood (B).



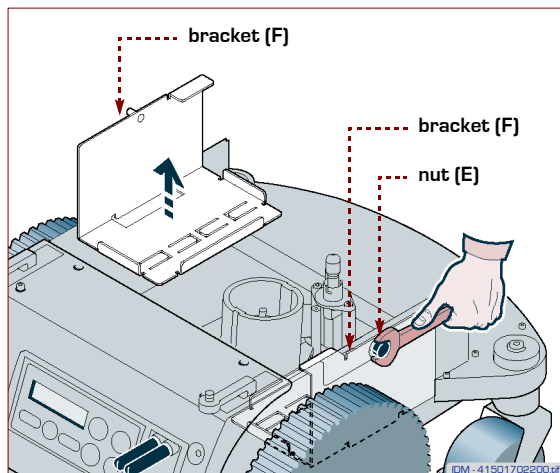
IDM - 41501702000.tif

3-Undo the bolts (C) and remove the guard (D).



IDM - 41501702100.tif

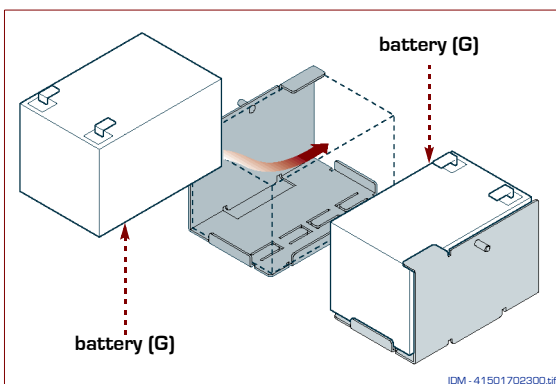
4-Unscrew the nuts (E) and unthread the brackets (F).



IDM - 41501702200.tif

C141501700.fm

5-Insert the batteries **(G)** in the appropriate positions.



GB

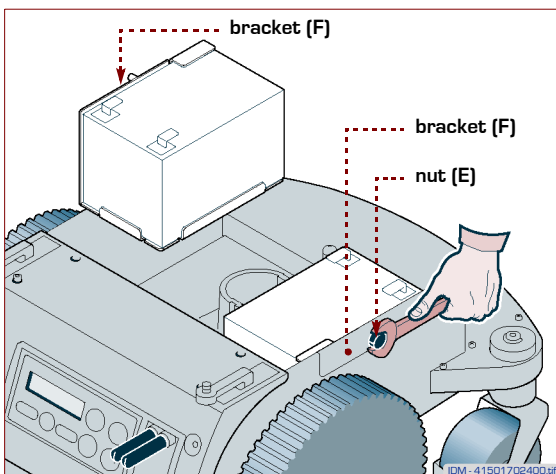
6-Assemble the brackets **(F)** complete with batteries.

7-Tighten the nuts **(E)**.



Important

The connection must be carried out in accordance with the procedures given, relative to the type of battery installed (lead or lithium).



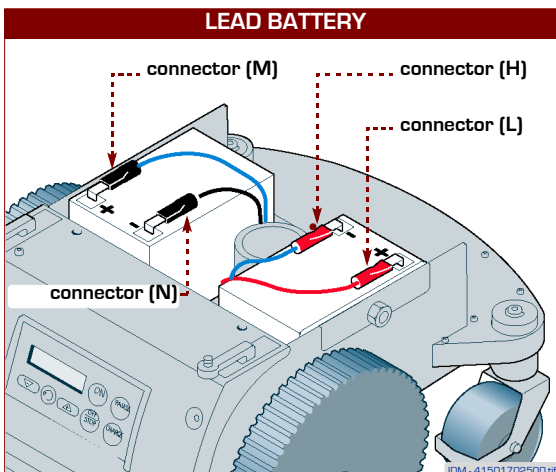
Lead battery connection

1-Connect the connector **(H)** (red colour with blue)

2-Connect the connector **(L)** (red colour with red cable)

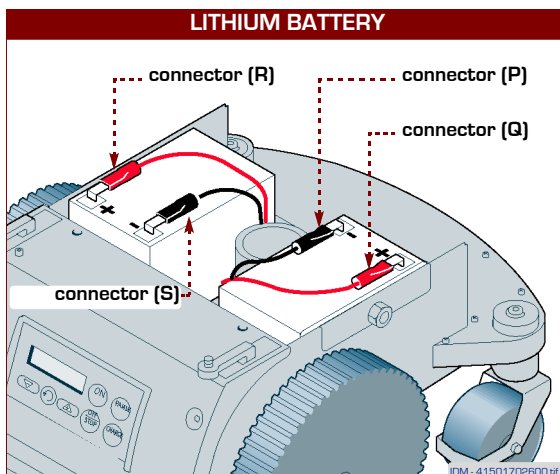
3-Connect the connector **(M)** (black colour with blue cable)

4-Connect the connector **(N)** (black colour with black cable)



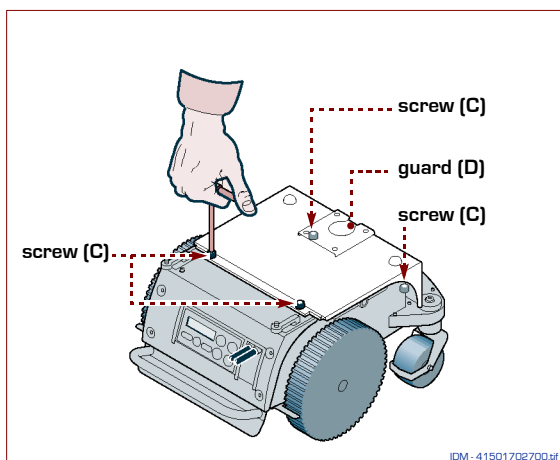
Lithium battery connection

- 1-Connect the connector **(P)** (black colour with black cable)
- 2-Connect the connector **(Q)** (red colour with red cable)
- 3-Connect the connector **(R)** (red colour with red cable) [only when installing 2 lithium batteries].
- 4-Connect the connector **(S)** (black colour with black cable) [only when installing 2 lithium batteries].



On completing the batteries connections proceed as indicated.

- 1-Reassemble body cover **(D)** and tighten screws **(C)**.

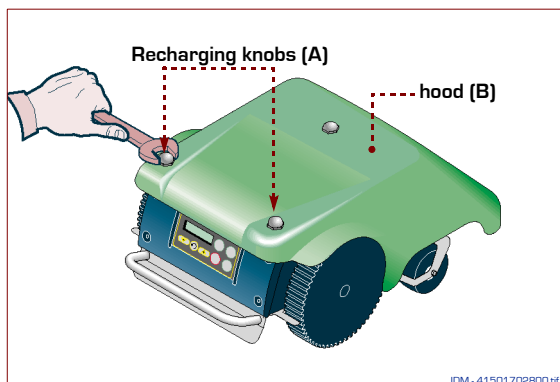


- 2-Assemble the hood **(B)**.
- 3-Tighten the knobs **(A)**.
- 4-Insert the robot inside the recharging station.



Warning - Caution

Before performing the first recharge, check that the power supply unit is suitable for the type of batteries installed (power supply unit for lead or lithium batteries).



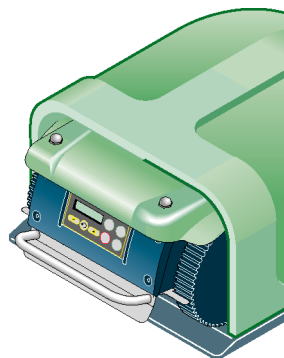
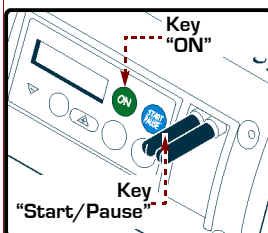
i Important

Before using the robot, perform a complete recharge of the new batteries (see "Recharge batteries on first use").

At this point, the robot is ready to use (see "Use and functioning").

RECHARGE BATTERIES ON FIRST USE

- 1-Insert the robot inside the recharging station.
- 2-Press key **ON**.
- 3-After a few seconds the message "LOADING" appears on the display.
- 4-Press the key "Start/Pause".



IDM - 41501703000.af

On the display the display the "PAUSE" function appears. The batteries start the recharging cycle.



- 5-When recharging has finished it is possible to programme the robot for operational activity (see "Programme mode").

i Important

At the first recharge, the batteries must be connected at least 24 hours.

ADJUSTMENTS

ADJUSTMENT REMINDERS

i Important

The user must carry out the adjustments according to the procedures described in the manual. Do not perform any adjustments not explicitly indicated in the manual.

Any extraordinary adjustments, not explicitly indicated in the manual, must be carried out only by the staff of the Authorized Assistance Centres of the Manufacturer.

ADJUSTING THE CUTTING HEIGHT

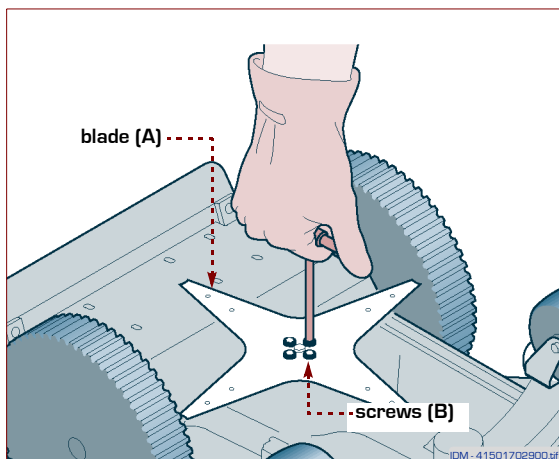
Before setting the cutting height of the blade, make sure that the robot has stopped in safety conditions (see "Robot safety stop").

- 1-Disable the antitheft alarm to avoid activation (see "Programming mode").

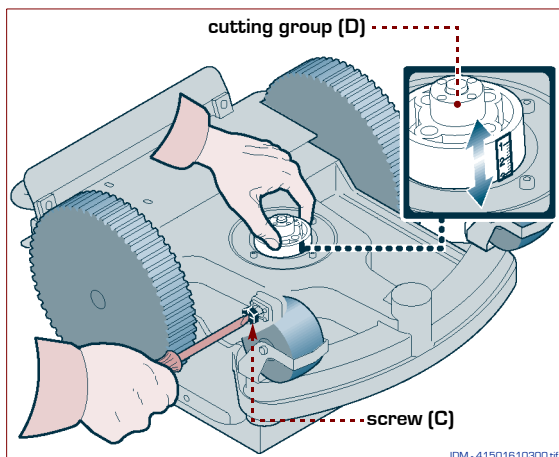
Important

Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands.

- 2-Turn the robot upside down and put it down so not to ruin the covering hood.
- 3-Remove the screws (B) to remove the blade (A).



- 4-Unscrew the bolt (C).
 - 5-Lift or lower the cutting group (D) to define the height of the mowing you want. The value can be measured using a graduated scale.
 - 6-When the adjustment has been carried out, tighten the screw (C) and reassemble the blade.
- The greater the excursion of the cutting group (D), the lower the height of the lawn after mowing.



Important

Gradually reduce the cutting height. it is advised to reduce the height by less than 1 cm every 1÷2 days until reaching the ideal height.

- 7-Capsize the robot in its functioning position.

RAIN SENSOR ADJUSTMENT

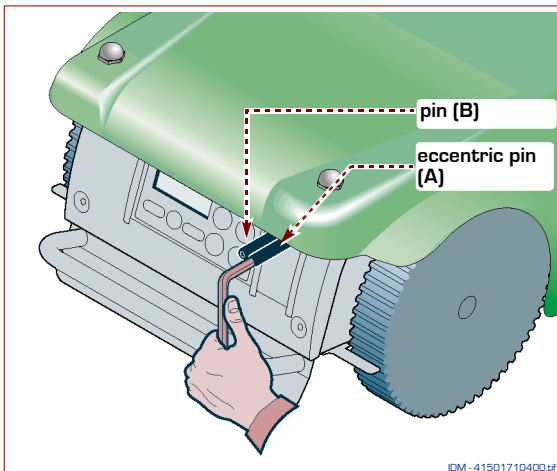
- 1-Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop").
- 2-Adjust the distance between the pins **(A-B)** via rotation of the pin **(A)**.



Important

The sensitivity of the sensor increases with a decrease in the distance between the pins. We recommend not bringing the pins too close together

When the sensor detects rain conditions, the robot carries out its functions as programmed (see "Programming mode").



GB

USE AND FUNCTIONING

RECOMMENDATIONS FOR USE



Important

When using the robot for the first time, it is recommended to carefully read the whole manual and to be sure to have it completely understood, in particular all the information relating to safety.

Use the equipment only for the tasks authorised by the manufacturer and do not tamper with any device to achieve a different performance from the operating one.

ROBOT CONTROLS DESCRIPTION

The figure shows the control position on machine board.

A) Display: shows all functions.

B) ON: press to turn on the lawn mower.

C) PAUSE: press to stop the lawn mower, the display is in "stand-by"; it is now possible to program the lawn mower. When pressed again, the lawn mower resumes working. If the key is pressed during battery recharging, the lawn mower does not resume working until the key is pressed again and 'Pause' disappears from the display.

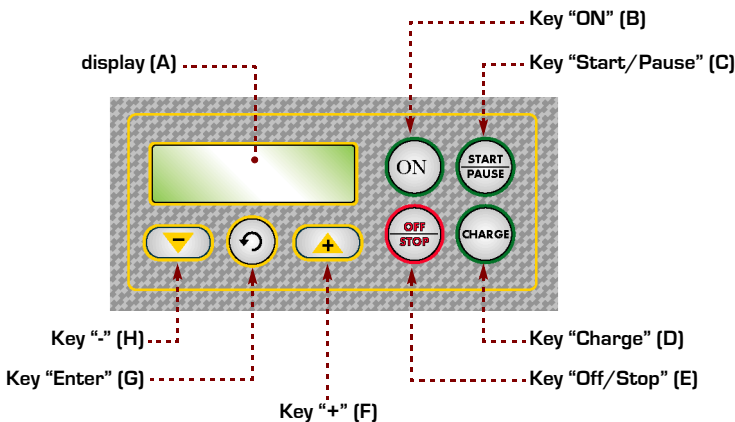
D) CHARGE: press to bring the lawn mower back to the base and recharge the battery in advance. If the key is pressed while the lawn mower is recharging, recharging is interrupted and the lawn mower resumes working.

E) OFF/STOP: press to stop the lawn mower; the display turns off.

F) Key "+": when working, press to restart the previously stopped blade. When programming press to increase the items indicated by the menu.

G) ENTER: when working, press to start the spiral function. When programming press to confirm and save the selection performed.

H) Key "-": when working, press to stop the blade. When programming press to decrease items indicated by the menu.



IDM - 41501703500.gr

C14501700.fm

REMOTE CONTROL DESCRIPTION

- **Push buttons (A-B):** they are used to make the robot bend towards right or left.

The robot keeps on bending towards a direction or the other until the relating push button (right or left) is kept pressed. When the push button is released, the robot proceeds along a straight path.

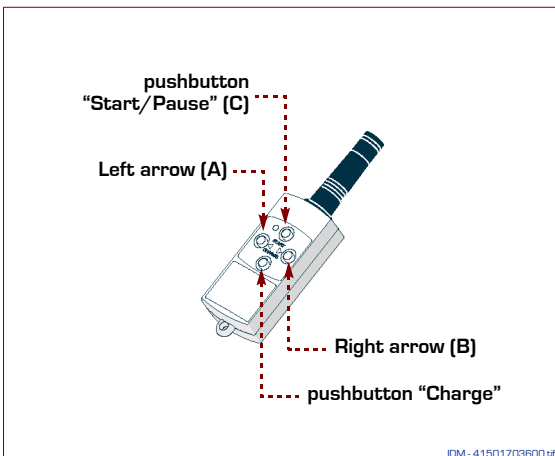
- **"Start" button (C):** used to activate the robot at a distance (handling, stop and restart of the blade and transfer from one area to another).
- **"Charge" button (D):** used to carry out the operations listed.

Remove the equipment from the recharging base and start the work cycle only if it has been programmed.

The equipment must perform a spiral motion (only if switched on and in motion).

Recharge the equipment (only if switched on and in pause mode).

Remove the equipment from the perimeter wire if the equipment follows the wire and does not perform its work correctly.



GB



Important

The remote control is provided already programmed with a univocal code associated to the referring robot.

If the remote control does not work, because it does not recognize the code associated to the referring robot, it is necessary to carry out its programming (see "Programming mode").

PROGRAMMING MODE

Proceed as indicated.

- 1-Press key.



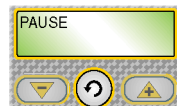
- 2-Insert the password (if requested) (see "Enter password").



- 4-Press key.



On the display the display the "PAUSE" function appears.



- 3-If the robot is switched on inside the recharging base, after a few seconds, the message "LOADING" appears on the display.

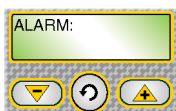


- 5-Press key.



C144501700.fm

The "ALARM" function appears on the display.



Important

To memorise the function displayed, press the key "Pausa" or the key "Enter".

If you press the key "Pausa", "PAUSE" appears on the display. If, however, you press the key "Enter", the next function appears on the display.

The function does not remain memorised if you press key "Stop" before key "Enter" or key "Pausa". The robot deactivates.

ALARM: (only for some versions, see "Specifications") function to enable and disenable the antitheft function.

- 1-Press one of the keys "+", "-" to activate or deactivate the functions.

Enable: used to activate the alarm. If the robot is lifted using the handle, the alarm is triggered. A triple sound signals activation.

Disable: used to deactivate or switch off the alarm where there is activation. A continual and descending sound indicates deactivation.

Important

The "ALARM" function can be activated, deactivated and stopped only by using the password (see "Enter password").

To ensure the alarm functions correctly, the robot must have its "buffer battery" charged.

To carry out recharging of the "buffer battery", it is necessary to start up the robot inside the station during the batteries recharging phase or leave it functioning during normal work activity.

The first recharging of the "buffer battery" must be at least 6 hours.

To switch off the alarm it is necessary to proceed as indicated.

- 2-Switch on the robot.

- 3-Access the "ALARM" function.

- 4-Press one of the keys "+", "-" to display "Disenable".

- 5-Insert the password (see "Enter password").

- 6-Press the key "Enter" to switch off the acoustic alarm.

The function "LANGUAGE" appears on the display.



LANGUAGE: function for selecting the messages display language.

- 1-Press the "+" Key and the "-" Key to scroll the available languages.

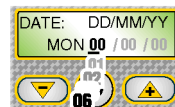
- 2-Press the key "Enter" to confirm the language selected.

The "DATE" function appears on the display.

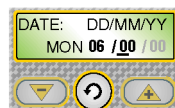


DATE: function to set solar or legal time, day, month and year.

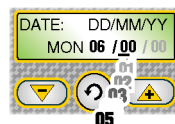
- 1-Press one of the keys "+", "-" to set the day.



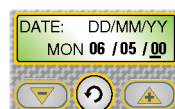
- 2-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



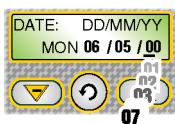
- 3-Press one of the keys "+", "-" to set the month.



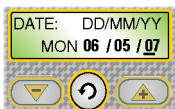
- 4-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



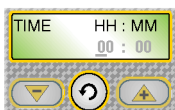
5-Press one of the keys "+", "-" to set the year.



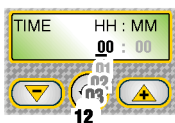
6-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



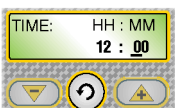
On the display the function "TIME" appears.



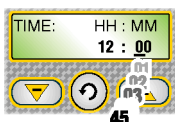
7-Press one of the keys "+", "-" to set the time.



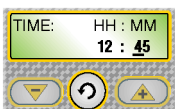
8-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



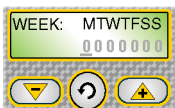
9-Press one of the keys "+", "-" to set the minutes.



10-Press the key "Enter" to confirm.



On the display the "SET TIME" function appears.



SET TIME: function for programming the days of robot activity during the week.

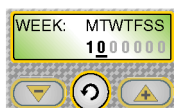
The cursor positions itself automatically in the area under the letter "L" (Monday).

1-Press one of the keys "+", "-" to programme the weekdays when the robot is operational.



Value 0: day of rest for the robot.
Value 1: day of rest for the robot.

2-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



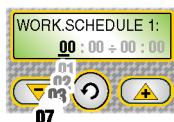
3-Repeat the procedure to set all the weekdays.

When the procedure has been completed (letter "S" for Sunday), on the display the "WORK TIMETABLE 1" function appears.

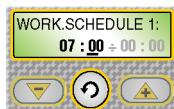
WORK TIMETABLE 1: function for setting the first robot operational time slot during the day.

The cursor positions itself automatically in the area under the first time slot (example from 7:30 to 9:30).

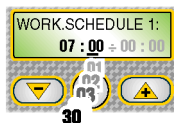
1-Press one of the keys "+", "-" to set the mowing start time.



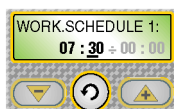
2-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



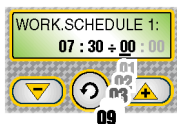
3-Press one of the keys "+", "-" to set the mowing start minutes.



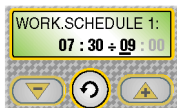
4-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



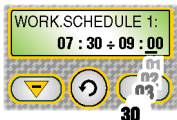
5-Press one of the keys "+", "-" to set the mowing end time.



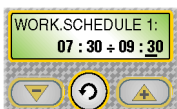
6-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



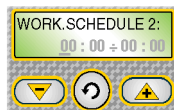
7-Press one of the keys "+", "-" to set the mowing end minutes.



8-Press the key "Enter" to confirm.



On the display the "WORK TIMETABLE 2" function appears.

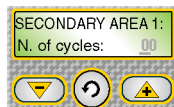


WORK TIMETABLE 2: function for setting the second robot activity time slot during the day.

To programme the work timetable for the second time slot of the day [example from 19.00 to 22.00] repeat the same procedure indicated for "WORK TIMETABLE 1".



On completion of the procedure, the "SECONDARY AREA 1 - No. Cycles" function appears on the display.



SECONDARY AREA 1: function to define automatic mowing of a secondary area 1.

Programme the time that the robot takes to reach the secondary area along the perimeter wire. Keep to the following instructions to detect the time:

1-Position the robot outside the recharging base in the direction of the wire in output.

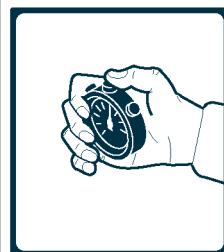
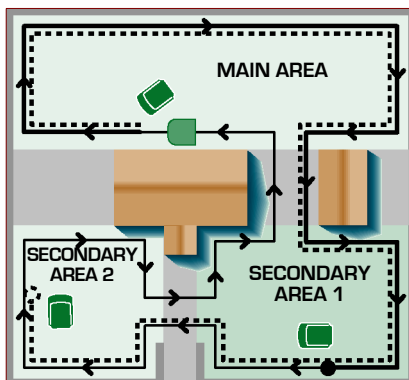
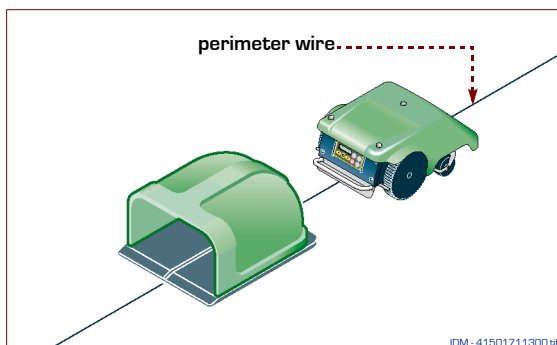
2-Press the keys **ON**, **PAUSA** and **CHARGE** to start the robot.

3-Measure the time that the robot takes to reach the half-way point of the secondary area route.



Important

If along the route to reach the secondary area rapid re-entries have been set, it is necessary to manually carry

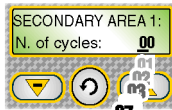


C141501700.fm

ICM - 41501711500.0f

the robot immediately after rapid re-entry setting.

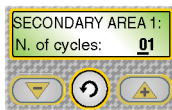
4-Press the "+" Key and the "-" Key to enter the number of work cycles to perform in the main area, the lawn mower starts then to machine the first secondary area.



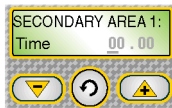
i Important

If secondary areas are provided (type 1 or 2), to complete the field of functions relative to the number of cycles and time it is necessary to insert the value 0.

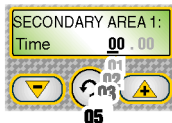
5-Press the key "Enter" to confirm.



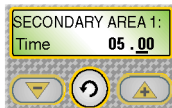
On the display "SECONDARY AREA 1 - Time" appears.



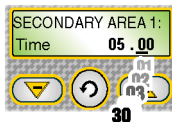
6-Press one of the keys "+", "-" to insert the time (in minutes) measured to reach the secondary area.



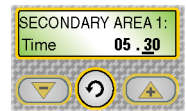
7-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



8-Press one of the keys "+", "-" to insert the time (in seconds).



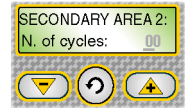
9-Press the key to confirm.



i Important

If secondary areas are provided (type 1 or 2), to complete the field of functions relative to the number of cycles and time it is necessary to insert the value 0.

On completion of the procedure, on the display the "SECONDARY AREA 2 - No. Cycles" function appears.



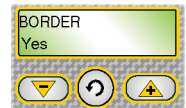
SECONDARY AREA 2: function to define automatic mowing of a secondary area 2.

1-To set the number of cycles and time of the secondary area 2, repeat the same procedure indicated for "SECONDARY AREA 1".

i Important

If secondary areas are provided (type 1 or 2), to complete the field of functions relative to the number of cycles and time it is necessary to insert the value 0.

On completion of the procedure, on the display the "PERIMETER" function appears.



PERIMETER: function for setting the robot with the impact or perimeter wire recognition modality.

1-Press one of the keys "+", "-" to set the type of delimitation installed along the perimeter.

Select **YES** if the perimeter wire is installed.

Select **NO** if the perimeter wire is not installed.

Select **x2** in case of signal problems (perimeter wire installed).

Select **x4** if the problem is not solved by selecting **x2**.

Select **x6** if the problem is not solved by selecting **x4**.

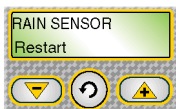


Important

When switched on, the lawn mower is automatically positioned in the Perimeter YES mode. The NO, x2, x4 and x6 options are disabled when the lawn mower is switched off. Use these options with great care and only in the absence of swimming pools or steep slopes.

2-Press the key **"Enter"** to confirm.

When the procedure has been completed, on the display the "RAIN SENSOR" function appears.



RAIN SENSOR: function for setting the robot when it rains.

1-Press one of the keys **"+"**, **"-"** to activate or deactivate the functions.

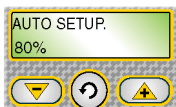
Disabled: when it rains the robot continues to mow.

Pause: when it rains the robot returns to the station and stays there (in "recharging" modality) until the key "Pause" is pressed.

Restart: when it rains the robot returns to the station and stays there in "recharging" modality. Once the recharging cycle has finished the robot starts again and only starts to mow if it is no longer raining.

2-Press the key **"Enter"** to confirm.

On the display "AUTO-PROGRAMMING" appears.



AUTOPROGRAMMING: (only for some versions, see "Specifications") function for automatically reducing the mowing time of the robot on the basis of lawn conditions.

1-Press **"+"** and **"-"** to disable this option or set the percent of mowed lawn grass to be used for auto-programming function start.

The auto-programming function reduces machine work time based on grass conditions. When the lawn surface is cut in a percentage higher than the one set in the "Autoprogramm." Menu item, the machine automatically set an idle interval that delays the next exits from the charger base; the higher the percentage of mowed lawn, the longer the machine idle interval.

2-Press the key **"Enter"** to confirm.

On the display the "TELECOMMAND" function appears.



TELECOMMAND: (only for some versions, see "Specifications") function for reprogramming the telecommand.

1-Press one of the keys **"+"**, **"-"** to select one of the functions.

Configure: used to reprogramme the telecommand with the univocal code associated with the reference robot.

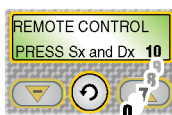
2-To reprogramme the telecommand select "Configure".

3-On the display "TELECOMMAND Configure" appears.



4-Position yourself with the telecommand near the robot.

5-Press the key **"Enter"** to confirm.

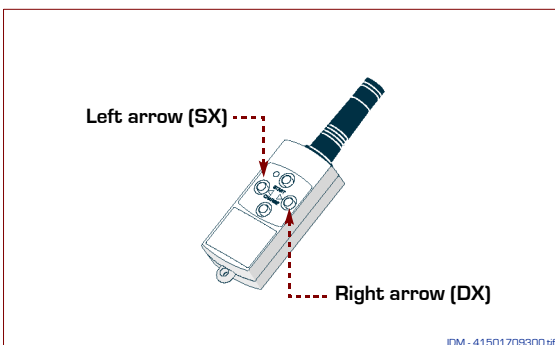


C141501700.fm

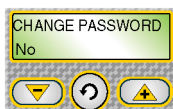
6-Press at the same time the keys "DX", "SX" of the telecomnad within 10 seconds (see figure).

Activation of a double sound indicates that robot and telecommand matching has occurred.

7-Press the key "Enter" to confirm.



On the display "PASSWORD" appears.



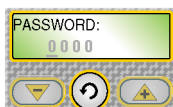
PASSWORD: function for setting or modifying the password.

1-Press one of the keys "+", "-" to activate or deactivate the functions.

Yes: used to insert a new password.

No: used to leave the previously inserted password.

2-Press the key "Enter" to confirm.

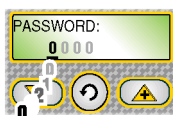


Important

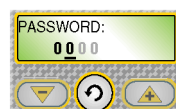
To set or modify the password it is necessary to first insert the previous one and then proceed with insertion of the customised one.

When the purchased, the password inserted by the manufacturer comprises four numbers (0000).

3-Press one of the keys "+", "-" to set the first number.

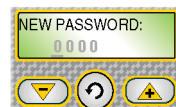


4-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



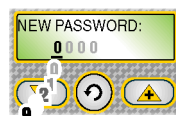
5-Repeat the procedure to set all the numbers of the password.

6-When the procedure has been completed, on the display the function "NEW PASSWORD" appears.

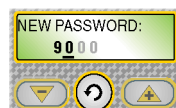


The cursor automatically positions itself in the area under the first number.

7-Press one of the keys "+", "-" to set the first number.

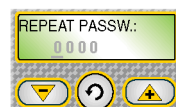


8-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



9-Repeat the procedure to set all the numbers of the password.

10-When the procedure has been completed, on the display the "REPEAT PASSWORD" function appears.

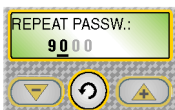


GB

11-Press one of the keys "+", "-" to set the first number.



12-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



Repeat the procedure to set all the numbers of the password.

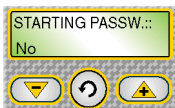
GB



Important

Repetition of the password insertion procedure is used to be sure that it has been set correctly. To avoid forgetting the password, we recommend choosing a combination that is easy to remember.

When the procedure has been completed, on the display the "PASSWORD STARTING" function appears.



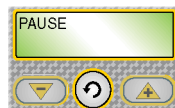
PASSWORD STARTING: function for programming or not the password insertion request each time the robot is switched off and restarted after a period of inactivity (example, remessage for winter season).

1-Press one of the keys "+", "-" to activate or deactivate the functions.

No: after a period of inactivity, the robot, with each re-ignition, starts up and begins operations without the password having to be inserted.

Yes: after a period of inactivity, the robot, with each re-ignition, does not start up and does not begin operations until the password has been inserted.

2-Press the key "Enter" to confirm.



3-Press the key "Pausa" to memorise the settings and exit the programming phase.

At this point, the robot is ready to use (see "Automatic cycle start").

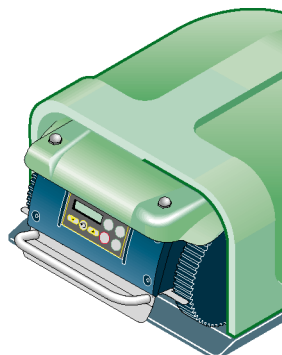
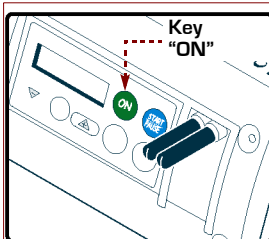
AUTOMATIC CYCLE START

Automatic cycle start-up is carried out when operational activity first starts or after a period of inactivity.

1-Press key **ON**.

2-Insert the password (if requested) (see "Enter password").

3-If the robot is started up for the first time, it is necessary to carry out programming. If, on the other hand, the robot is started up after a period of inactivity, it is necessary to check that the programmed



IDM - 41501703000.tif

C141501700.fm

functions correspond to the effective status of the surfaces to be mown (e.g. addition of a swimming pool, plants etc.) (see "Programming mode").

- 4-Adjust the cutting height (see "Adjusting the cutting height").
- 5-Adjust the sensitivity of the rain sensor (see "Rain sensor adjustment").
- 6-Position the robot inside the recharging station.



Important

If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

- 7-After some seconds, on the display the "LOADING" message appears.
- 8-The robot starts to mow the lawn in accordance with the programmed modalities.

GB

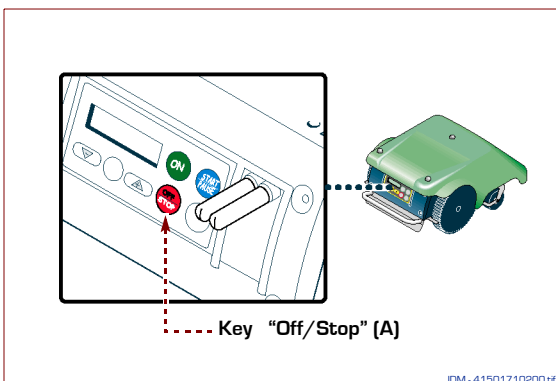
ROBOT SAFETY STOP

When using the robot, it may be necessary to stop it in safety conditions to avoid the danger of a sudden start of the blade. Press the key "Off/Stop" (A) to stop the robot.



Important

The stop of the robot in safety conditions is necessary in order to carry out maintenance and repair interventions (for example: battery replacement and/or recharge, blade replacement, cleaning operations, etc.).



ROBOT AUTOMATIC STOP

The robot stops automatically when the listed conditions occur.

- Run-down batteries

The robot automatically re-enters the recharging station.

- Rain

When it rains the robot automatically enters the recharging station and functions in accordance with programmed modalities (see "Programming mode").

- Trimmed lawn

The sensor detects the mown lawn, the robot automatically re-enters the recharging station and again starts to function in accordance with programmed modalities (see "Programming mode").

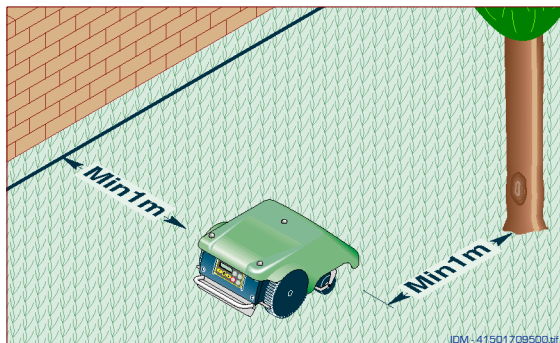
- End of work period

When it has completed its work period, the robot automatically re-enters the recharging station and again starts to function in accordance with programmed modalities (see "Programming mode").

MANUAL STARTUP AND STOP OF ROBOT (IN CLOSED AREAS)

Start-up of the robot in manual mode must be carried out to mow areas that are not included in the programming of surfaces to be mown in automatic modality.

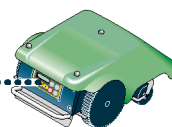
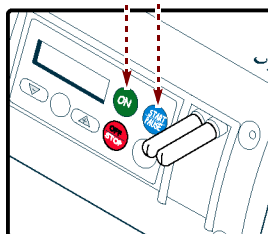
Place the robot inside the working area at least 1 m far from the perimeter wire and from any other obstacle.



1-Press key **ON (A)**.

2-Insert the password (if requested) (see "Enter password").

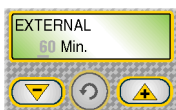
Key "ON" (A) Key "Start/Pause" (B)



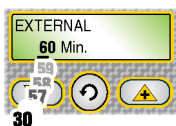
3-On the display the display the "PAUSE" function appears.



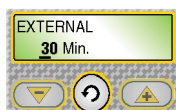
4-Press in sequence the keys "-", "+". On the display "EXTERIOR - 60 Min" appears (default value).



5-Press one of the keys "+", "-" to set the minutes.



6-Press the key "Enter" to confirm.



i Important

The value inserted is not memorised.

7-Press the key "Start/Pause" (B) to start up the robot.

At the end of the set time, the robot stops in safe conditions near the perimeter wire.

8-Position the robot inside the recharging station.

i Important

If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

C1450700.fm

ROBOT START WITHOUT PERIMETER WIRE

This mode can be carried out with the remote control to perform the trimming of areas completely marked by fences or to trim, for example, small areas, where it was not possible to mark or for practical demonstrations on the functioning of the robot

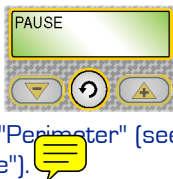


Important

When the robot is used without the perimeter wire, it is recommended to make sure that the robot does not hit into obstacles, corners or blunt objects so to avoid damages or breaks.

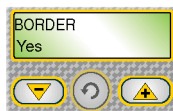
- 1-Press key **ON (A)**.
- 2-Insert the password (if requested) (see "Enter password").

The following message appears on the display:



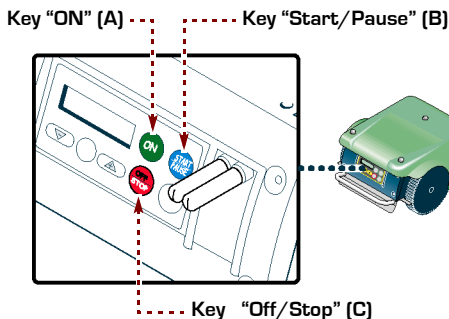
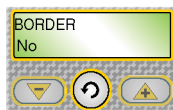
- 3-Press the key **"Enter"** until displaying "Perimeter" (see "Programming mode").

The following message appears on the display:



- 4-Press one of the keys **"+"**, **"-"** to set **"NO"**.

- 5-Press the key **"Enter"** to confirm the selection.



IDM - 41501710200.df

GB

- 6-Press the key **"Start/Pause" (B)** twice consecutively to start the robot
- 7-Manoeuvre the robot with the tele-command (see "Remote control description").



Important

It is advisable to operate the robot with the remote control to carry out the trimming inside a narrow area, well visible and to avoid, if possible, making it hit into obstacles.

- 8-Having finished mowing, press the key **"Off/Stop" (C)** to stop the robot in safely (see "Robot safety stop").



Important

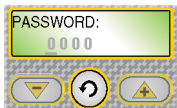
If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

- 9-Position the robot inside the recharging station.

ENTER PASSWORD

The robot can be protected by a password comprising four figures which the user can enable, disable and customise (see "Programming mode").

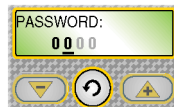
1-The following message appears of the display:



2-Press one of the keys "+", "-" to set the first figure.



3-Press the key "Enter" to confirm. The cursor moves on to the next position.



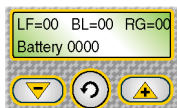
4-Repeat the procedure to set all the numbers of the password.

At this point, the robot is ready to use.

DISPLAY VISUALISATION IN WORK PHASE

While the lawn mower is operating, the following data are displayed:

- Left wheel motor speed
- Cutting blade motor speed
- Right wheel motor speed
- Battery voltage.



When the lawn mower is being recharged, the message "RECHARGE" appears in the display.



If the lawn mower is out of its work timetable, the display shows the day and time of work start.

PROLONGED INACTIVITY AND SERVICE RESTART

In case of prolonged inactivity of the robot, it is necessary to carry out a series of operations to assure its correct functioning when it is reused.

1-Carefully clean the robot and the recharging station (see "Robot cleaning").

2-Carry out battery recharge at least once a month for lead batteries and every 5 months for lithium batteries (see "Recharge batteries for extended inactivity").

Important

If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

3-Place the robot in a safe and dry place, at a suitable room temperature 10-30 °C and not easily reachable by unfamiliar people (children, animals, etc.).

4-Disconnect the plug of the power supply unit **(A)**.

5-Cover the recharging station **(C)** to prevent any material entering it (leaves, paper etc.) and to protect the contact plates.

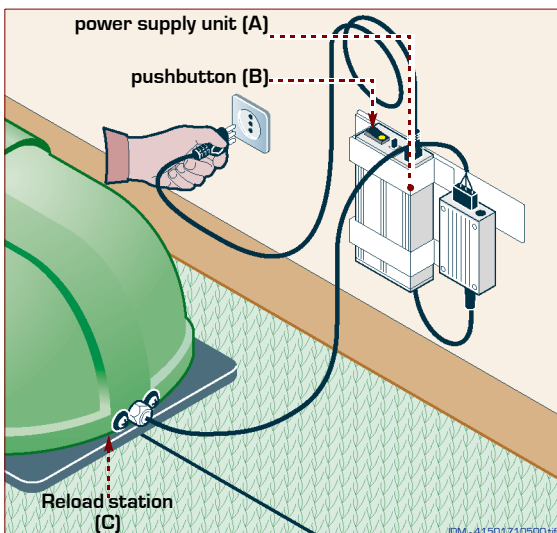
Service restart

Before restarting the robot after a long inactivity, proceed as shown.

1-Connect the plug of the power supply unit **(A)** to the power socket.

2-Restart the main electric supply.

3-Press the button **(B)** of the power supply unit on ON.



GB

i Important

If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

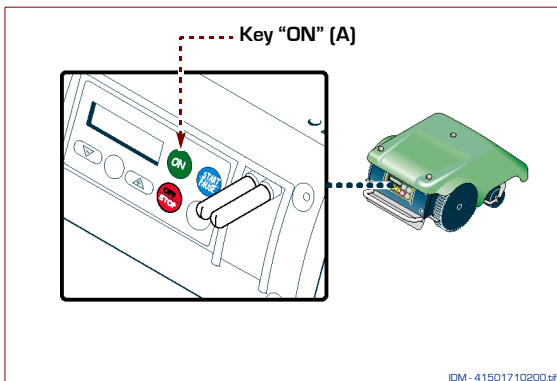
4-Position the robot inside the recharging station.

5-Press key **ON (A)**.

6-Insert the password (if requested) (see "Enter password").

7-After a few seconds the message "LOADING" appears on the display.

8-At this point, the robot is ready to use (see "Programming mode").



RECHARGE BATTERIES FOR EXTENDED INACTIVITY

Carry out battery recharge at least once a month for lead batteries and every 5 months for lithium batteries.

- 1-Power the recharging base and make sure that the plates are clean.

Important

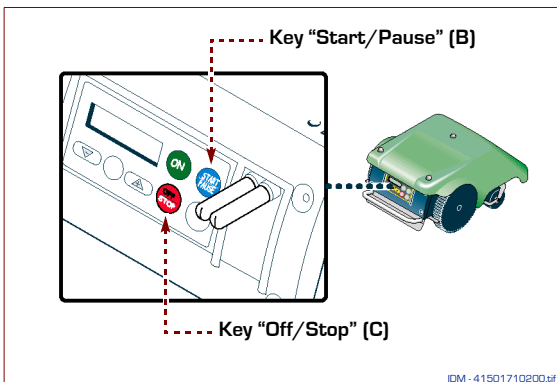
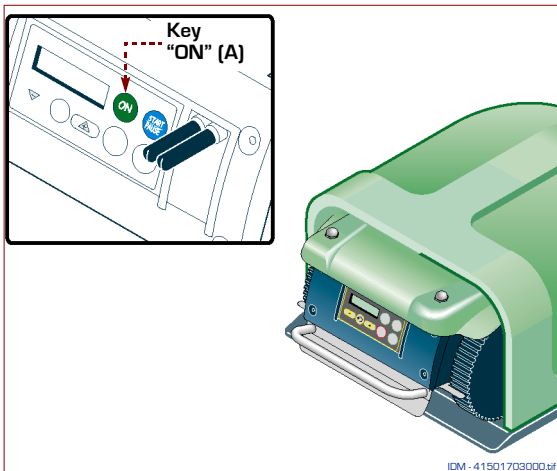
If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

- 2-Position the robot inside the recharging station.
- 3-Press key "ON" (A).
- 4-Insert the password (if requested) (see "Enter password").
- 5-After a few seconds the message "LOADING" appears on the display .

- 6-Press key "Start/Pause" (B).
The batteries start the recharging cycle.

- 7-On completion of recharging (approx. 6 hours) press key "Off/Stop" (C).

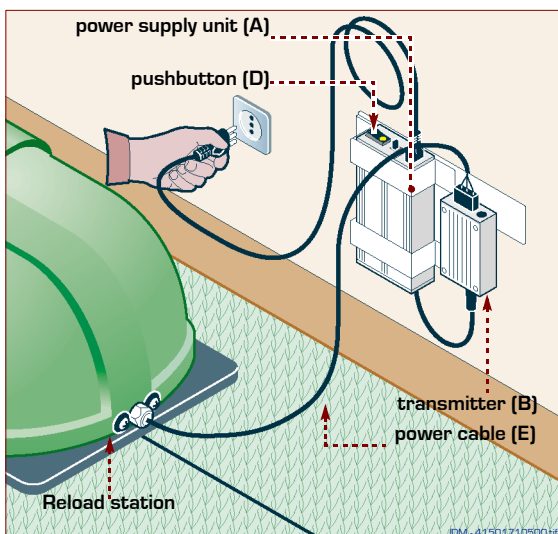
- 8-Place the robot in a safe and dry place, at a suitable room temperature 10-30 °C and not easily reachable by unfamiliar people (children, animals, etc.).



Batteries reset with winter recharging kit (optional)

The kit makes it possible to re-charge the batteries or keep them charged, during the winter period, without using the recharging station.

- 1-Press the button **(D)** of the power supply unit on OFF.
- 2-Disconnect the plug of the power supply unit **(A)**.
- 3-Disconnect the cable **(E)** from the transmitter group **(B)**.



GB

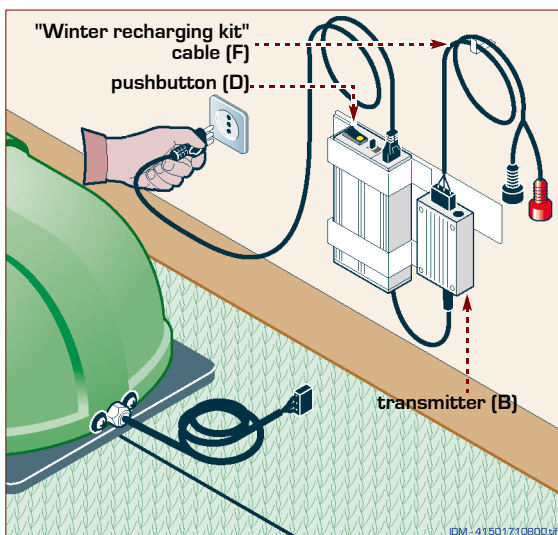
- 4-Connect the cable for the kit **(F)** to the transmitter group **(B)**.
- 5-Connect the plug of the power supply unit.
- 6-Press the button **(D)** of the power supply unit on ON.



Important

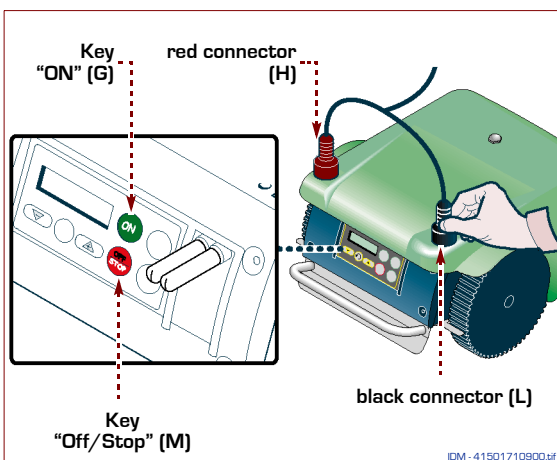
If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

- 7-Position the robot near the transmitter-power supply group.

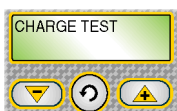


8-Press key **ON (G)**.

9-Insert the password (if requested) (see "Enter password").



10-The following message appears of the display:



11-After some seconds, the message appears on the display.



12-Connect the connector **(H)** (red, polarity +).

13-Connect the connector **(L)** (black, polarity -).

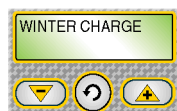
Warning - Caution

A wrong connection of the poles may irreversibly damage the batteries and the electronic circuits.

Important

The connection of the connectors must be carried out within 30 seconds from activation of the key "ON". Once that period has elapsed, the robot automatically switches off. Repress key "ON" to complete the operation.

14-the following message appears of the display:
The batteries start the recharging cycle.



15-On completion of recharging (approx. 6 hours) press key "Off/Stop" **(M)**.

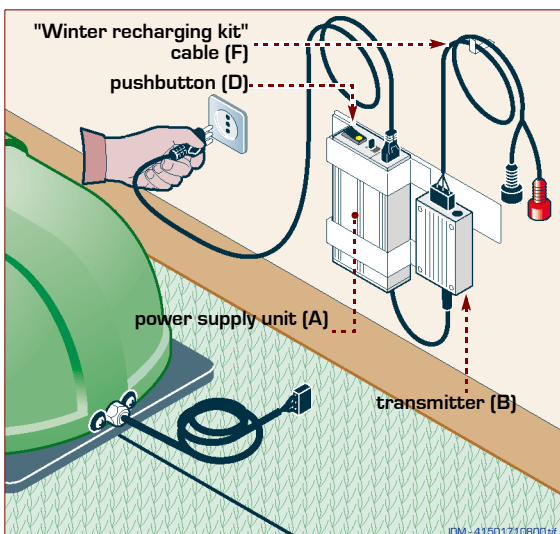
16-Disconnect the connector **(H)** (red, polarity +).

17-Disconnect the connector **(L)** (black, polarity -).

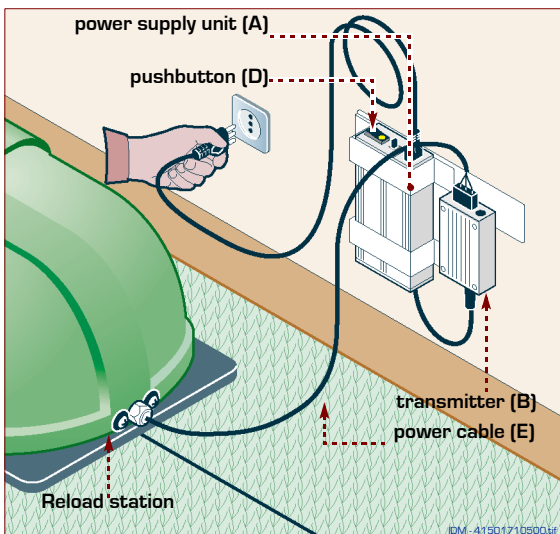
18-Place the robot in a safe and dry place, at a suitable room temperature 10-30 °C and not easily reachable by unfamiliar people (children, animals, etc.).

Once the winter season has ended, disconnect the kit and reactivate the recharging station.

- 1-Press the button **(D)** of the power supply unit on OFF.
- 2-Disconnect the plug of the power supply unit **(A)**.
- 3-Disconnect the cable **(F)** from the transmitter group **(B)**.



- 4-Connect the cable for the kit **(E)** to the transmitter group **(B)** (see "Installation of recharging station and transmitter-power supplier group").
- 5-Connect the plug of the power supply unit **(A)**.
- 6-Press the button **(D)** of the power supply unit on ON.
- 7-Position the robot inside the recharging station.



OPERATING REMINDERS

Here below are some indications to follow during the use of the robot.

- Even after a proper reading of instructions, at its first use, simulate some test moves to detect the controls and the main functions.
- Check that the nuts and bolts securing all main parts are tight.
- Carry out a frequent trimming of the lawn to avoid an excessive growing of the grass.
- Do not use the robot to trim grass higher than 10 cm.
- If the lawn is equipped with an automatic irrigation system, programme

the robot so that it re-enters the re-charging station at least 1 hour before the start of irrigation.

- Check the ground gradient and make sure that it does not exceed the maximum values allowed so that the use of the robot does not cause dangers.
- The lawn mower should be programmed in order to prevent it from working more than necessary; always consider the different growth of the grass according to the season in order to avoid a useless wear of the lawn mower and a decrease in the battery life.

GB

ORDINARY MAINTENANCE

MAINTENANCE REMINDERS

 Important

During maintenance operations, use the individual protections indicated by the Manufacturer, especially when intervening on the blade.

Before performing maintenance operations, make sure that the robot has stopped in safety conditions (see "Robot safety stop").

PROGRAMMED MAINTENANCE INTERVALS CHART

Frequency	Component	Type of operation	Reference
Every week	Blade	Clean and check the efficiency of the blade	See "Robot cleaning"
		If the blade is bent due to an impact or if it is worn-out, replace it.	See "Replace the blade"
	Battery recharge knobs	Clean and remove any oxidations	See "Robot cleaning"
	Contact plates	Clean and remove any oxidations	See "Robot cleaning"
Every month	Robot	Carry out cleaning	See "Robot cleaning"

C141501700.fm

- 1-Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop").



Important

If the antitheft alarm is enabled, disable it before lifting the robot (see "Programming mode").

- 2-Clean all the outside surfaces of the robot with a sponge soaked in warm water and neutral soap and rinse properly.
- 3-Do not use solvents or benzine so not to damage the varnished surfaces and the plastic components.
- 4-Do not wash the inside parts of the robot and do not use water jets in pressure so not to damage the electric and the electronic components.



Warning - Caution

In order not to irreversibly damage the electric and electronic components, do not plunge the robot, partially or completely in water, as it is not watertight.

- 5-Check the lower part of the robot (cutting blade area and wheels) and remove the deposits and/or residues that might obstruct the correct functioning of the robot.

- 6-To remove the deposits and/or other residues from the blade, use a suitable brush.



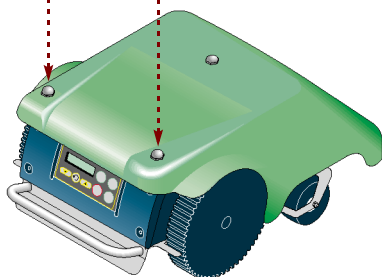
Warning - Caution

Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands.

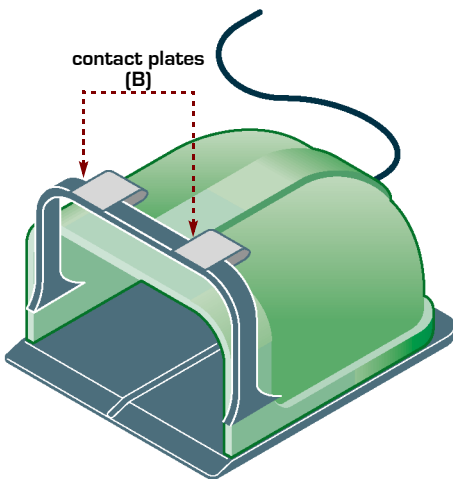
- 7-Clean the batteries recharging knobs (A), contact plates (B) and eliminate any oxidation or residues due to electrical contacts with a dry cloth and, if necessary, with fine grain abrasive paper.
- 8-Clean the interior of the recharging station from any accumulated residues.

GB

Recharging knobs (A)



contact plates (B)



TROUBLESHOOTING

The information given below is designed to help identify and correct any faults and malfunctions that may occur during operation.
Some failures may be resolved by the user;

others require precise technical skills or special abilities and must be exclusively resolved by qualified personnel with certified experience, achieved in the specific intervention field.

	Problem	Causes	Solutions
	The antitheft alarm remains operative	Alarm activated	Deactivate the alarm (see "Programming mode")
	Antitheft alarm does not work	Alarm deactivated	Activate the alarm (see "Programming mode")
		"Buffer battery" flat	Carry out battery recharge. To carry out recharging of the "buffer battery" , it is necessary to start up the robot inside the station during the batteries recharging phase or leave it functioning during normal work activity. The first recharging of the "buffer battery" must be at least 6 hours.  Important If the problem persists, contact the assistance service

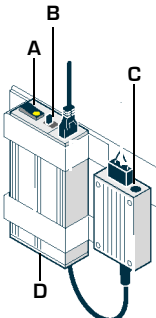
	Problem	Causes	Solutions
	The robot is very noisy	Damaged cutting blade	Replace the blade with a new one (see "Replace the blade")
		Cutting blade flooded by residues (tapes, ropes, plastic fragments, etc.).	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop")  Caution Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands. Remove the flood cause from the blade.
		The start of the robot occurred with obstacles being too close (less than m away) or in presence of unexpected obstacles (fallen branches, forgotten objects, etc.).	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop") Remove the obstacles and restart the robot (see "Manual startup and stop of robot (in closed areas)")
		Electrical motor malfunction	Get the motor repaired or replaced by the nearest authorized Assistance centre.
		Grass too high	Increase the cutting height (see "Adjusting the cutting height")
			Carry out preliminary cutting of the area with a normal lawn mower.
	The robot does not position itself correctly inside the recharging station	Erroneous position of the perimeter wire or recharging station power supply cable.	Check the connection of the recharging station (see "Installation of recharging station and transmitter-power supplier group")
		Ground subsidence near the recharging station	Position the recharging station on a flat and stable surface (see "Equipment installation planning")
	The robot behaves in an anomalous manner around the flower beds.	Perimeter cable incorrectly placed.	Relocate the perimeter wire correctly (anticlockwise direction) (see "Perimeter wire installation")
	The robot works at erroneous times	Wrong clock setting	Reset the robot clock (see "Programming mode")
		Wrong work timetable setting	Reset the work timetable (see "Programming mode")
	The robot does not carry out rapid re-entry	Rapid re-entry not correctly set	Check the exact setting of the rapid re-entry (see "Setting for rapid robot re-entry into the recharging station")

	Problem	Causes	Solutions
	The working area is not completely trimmed	Insufficient work hours	Extend the work timetable (see "Programming mode")
		Cutting blade with deposits and/or residues	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop")  Caution Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands. Clean the cutting blade
		Cutting blade worn out	Replace the blade with an original spare part (see "Replace the blade")
		Working area too big compared to the actual capacity of the robot.	Adjust the working area (see "Specifications")
		Batteries are about to deplete their life cycle.	Replace the batteries with original spare part (see "Batteries replacement")
		The batteries do not recharge completely.	Clean and eliminate any oxidation from the batteries contact points (see "Robot cleaning"). Recharge the batteries for at least 12 hours.
	Secondary area not completely mown	Wrong programming	Correctly programme the secondary area (see "Programming mode")
	On the display "No Signal" appears.	The perimeter wire is not correctly connected (broken wire, lack of electric connection, etc.).	Check the functionality of the electricity supply, correct connection of the transmitter-power supply group and that of the recharging station (see "Installation of recharging station and transmitter-power supplier group")

	<i>Problem</i>	<i>Causes</i>	<i>Solutions</i>
	On the display "Off Perimeter" appears	Excessive ground slope.	Mark the area with excessive gradient (see "Equipment installation planning"). Install the Kit for working on slopes greater than 27° (see "Specifications").
		Perimeter cable incorrectly placed	Check that the wire is installed properly (too deep, close to metal objects, distance between the wire that marks two elements less than 70 cm, etc.) (see "Equipment installation planning")
		Perimeter wire marking inside areas (beds, bushes, etc.) placed clockwise.	Relocate the perimeter wire correctly (anticlockwise direction) (see "Perimeter wire installation")
		Overheated power supply unit	Adopt suitable solutions to reduce the temperature of the power supply unit (air or change the installation area, etc.) (see "Equipment installation planning")
		The wheel drive is not correct	Check and, if necessary, correctly fasten the wheels.
	On the display "Blackout" appears.	Power supply break to the transmitter	Restart the robot
		Overheated power supply unit	Adopt suitable solutions to reduce the temperature of the power supply unit (air or change the installation area, etc.) (see "Equipment installation planning")
		Presence of other nearby installations	Contact an Assistance Centre authorized by the Manufacturer
	On the display "Wheel motor error" appears	Rough ground or with obstacles that hinder movement	Check that the lawn to trim is even, and without pits, stones or other obstacles. If so, perform the necessary clearance operations (see "Preparation and delimitation of work areas (main and secondary)")
		One or both motors, starting the wheel transmission, in breakdown	Get the motor repaired or replaced by the nearest authorized Assistance centre.
	On the display "Bump Error" appears	The shock sensors are blocked	Remove the hood and check that the sensors are functioning.

	Problem	Causes	Solutions
	On the display "Sync Error" appears	The robot receiver does not recognise the signal	Switch off the equipment and switch it on again. If the problem persists, contact the assistance service
	On the display "Tall grass" appears	Damaged cutting blade	Replace the blade with a new one (see "Replace the blade")
		Cutting blade flooded by residues (tapes, ropes, plastic fragments, etc.)	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop")  Caution Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands. Remove the flood cause from the blade.
		The start of the robot occurred with obstacles being too close (less than m away) or in presence of unexpected obstacles (fallen branches, forgotten objects, etc.).	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop") Remove the obstacles and restart the robot (see "Manual startup and stop of robot (in closed areas)")
		Electrical motor malfunction	Get the motor repaired or replaced by the nearest authorized Assistance centre.
		Grass too high	Increase the cutting height (see "Adjusting the cutting height"). Carry out preliminary cutting of the area with a normal lawn mower.
	The telecommand does not function	Wrong programming	Correctly programme the telecommand (see "Programming mode")
		The led on the telecommand does not come on	Remove the battery and fit the replacement (see "Telecommand batteries replacement the blade")
	After installation of the robot, disturbances are noticed relative to domestic appliances (radio, television, electric gates etc.).	Interference with other electrical devices	Contact an Assistance Centre authorized by the Manufacturer

C1450700.fm

	Problem	Causes	Solutions
	The led (D) of the power supply unit does not turn on.	There is no power voltage	Check that the position of the cursor (B) matches with the power voltage and that the push button (A) is on "ON".
		Blown fuse	Check that the power supply unit is correctly connected to the power socket. Get the fuse replaced by the nearest authorized Assistance centre.
	The led (C) (green) of the transmitter is on.	Interrupted perimeter wire	Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop"). Press the button (A) of the power supply unit on OFF. Carry out the joint of the perimeter wire.
	The led (C) (orange) of the transmitter turns on repeatedly with consecutive flashes (less than 4).	Perimeter wire too long.	Install the signal amplification kit.
		Perimeter wire damaged or oxidized.	Check any joints. if necessary, replace the wire.
	The led (C) (red) of the transmitter is on.	Connections not performed correctly.	Get the check carried out by the nearest authorized Assistance centre.

PARTS REPLACEMENTS

PARTS REPLACEMENT REMINDERS

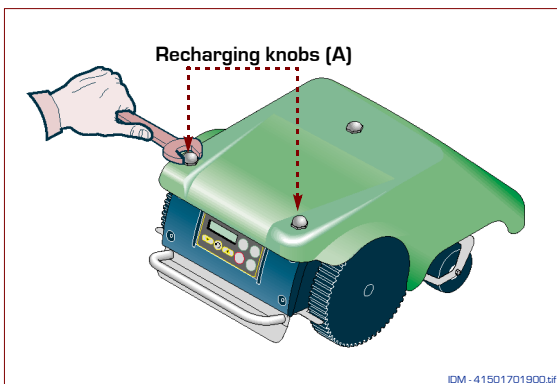
Important

Always replace and repair the parts in compliance with the Manufacturer's instructions, otherwise contact the As-

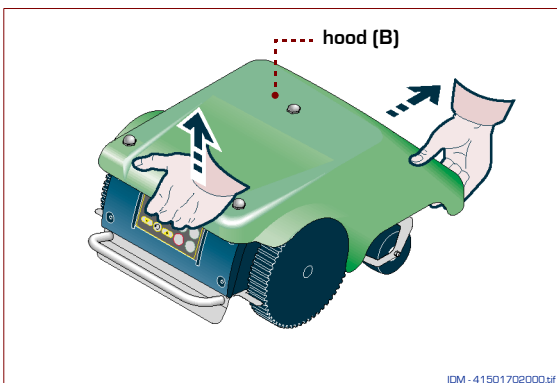
sistance Service if these operations are not described in the manual.

BATTERIES REPLACEMENT

- 1-Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop").
- 2-Undo the knobs **(A)**.



- 3-Remove the hood **(B)**.

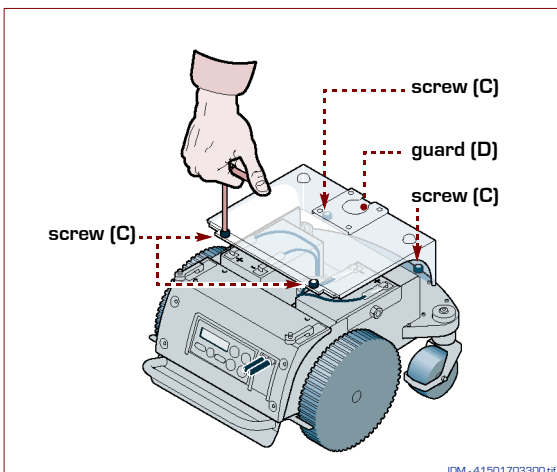


- 4-Undo the bolts **(C)** and remove the guard **(D)**.



Important

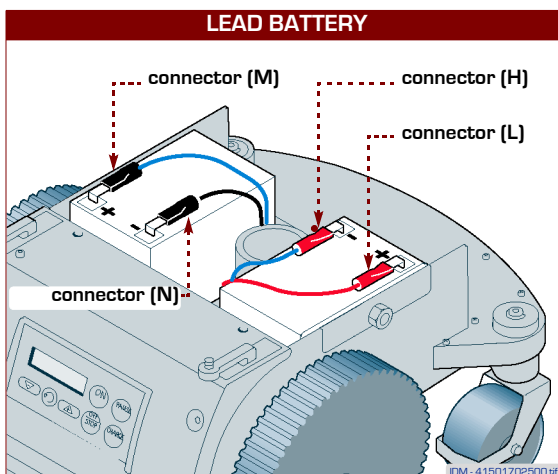
Batteries replacement should be carried out relative to the type installed (lithium or lead).



C141501700.fm

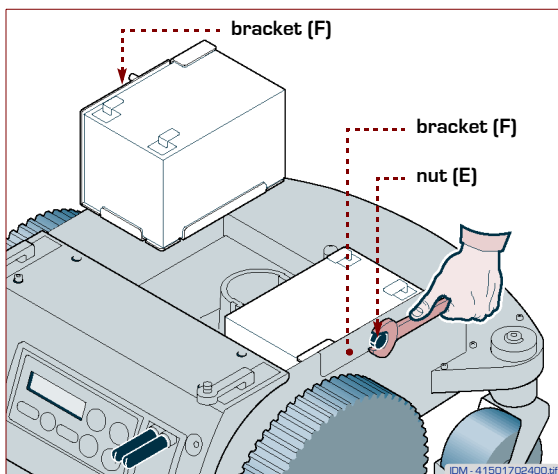
Lead battery

1-Disconnect the cables in sequence **(L-N-M-H)**.



GB

2-Unscrew the nuts **(E)** and unthread the brackets **(F)**.



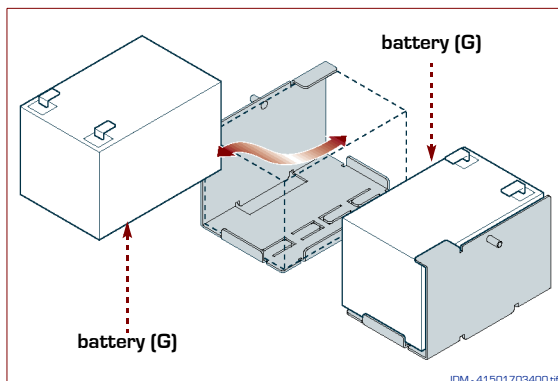
3-Remove the battery **(G)** and fit the replacement.

4-Perform the same operations to replace the other battery **(G)**.



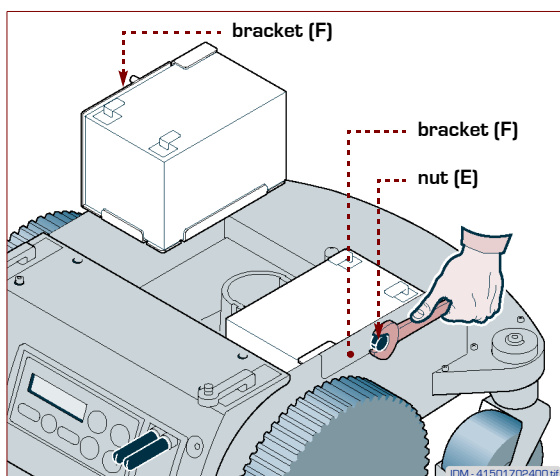
Important

Do not dump used batteries. Spent batteries must be disposed of in accordance with current statutory regulations.



5-Assemble the brackets (F)
complete with batteries.

6-Tighten the nuts (E).

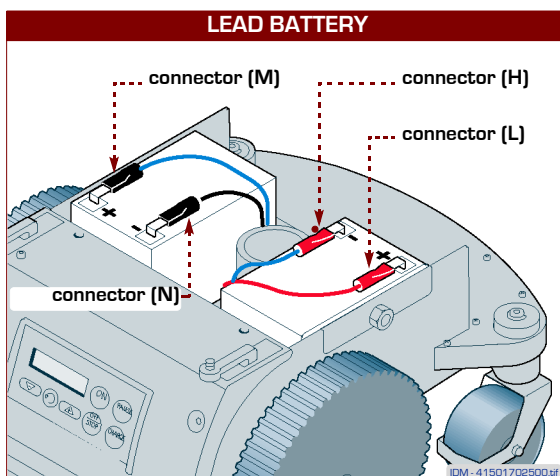


7-Connect the connector (H)
(red colour with blue)

8-Connect the connector (L)
(red colour with red cable)

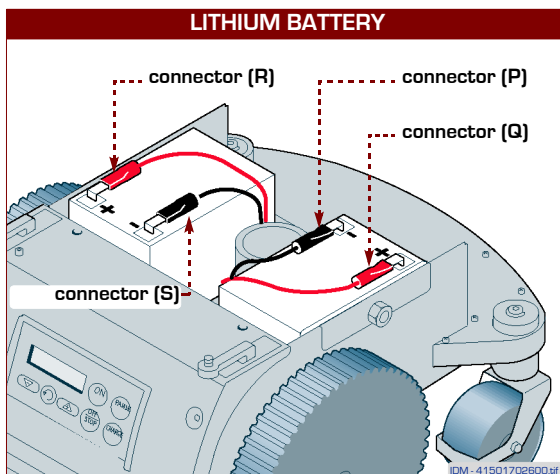
9-Connect the connector (M)
(black colour with blue cable)

10-Connect the connector (N)
(black colour with black cable)

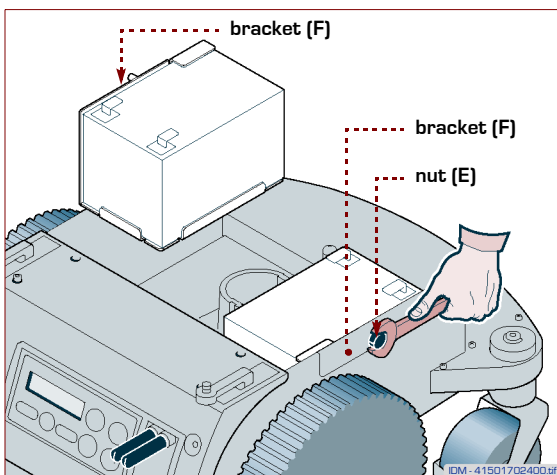


Lithium battery connection

1-Disconnect the cables in sequence (R-S-Q-P).



2-Unscrew the nuts **(E)** and unthread the brackets **(F)**.



GB

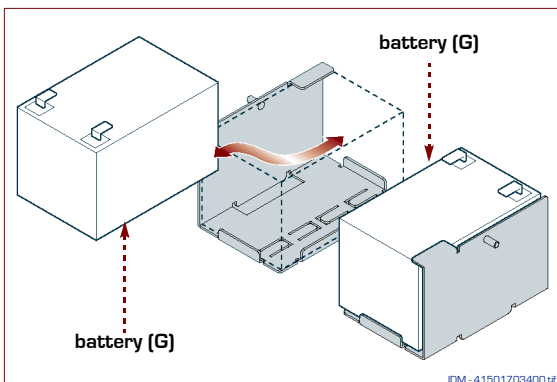
3-Remove the battery **(G)** and fit the replacement.

4-Perform the same operations to replace the other battery **(G)** (if present).



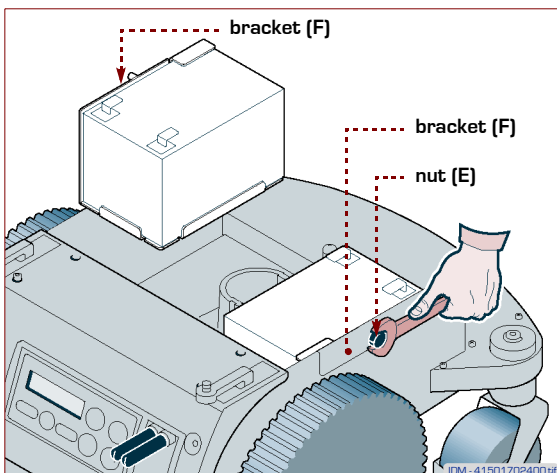
Important

Do not dump used batteries. Spent batteries must be disposed of in accordance with current statutory regulations.

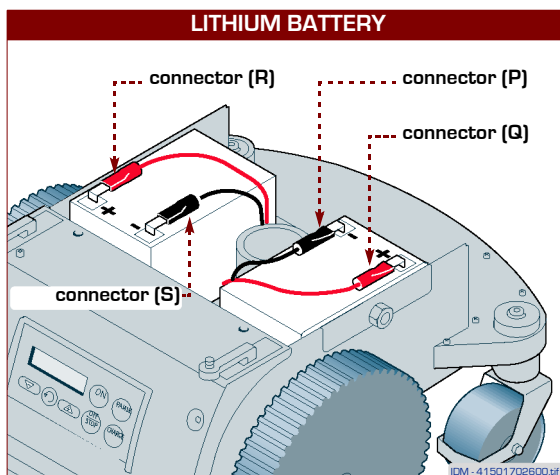


5-Assemble the brackets **(F)** complete with batteries.

6-Tighten the nuts **(E)**.

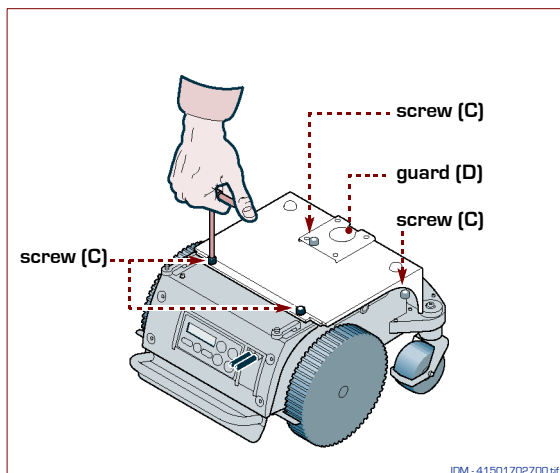


- 7-Connect the connector **(P)**
(black colour with black cable)
- 8-Connect the connector **(Q)**
(red colour with red cable)
- 9-Connect the connector **(R)**
(red colour with red cable)
- 10-Connect the connector **(S)**
(black colour with black cable)

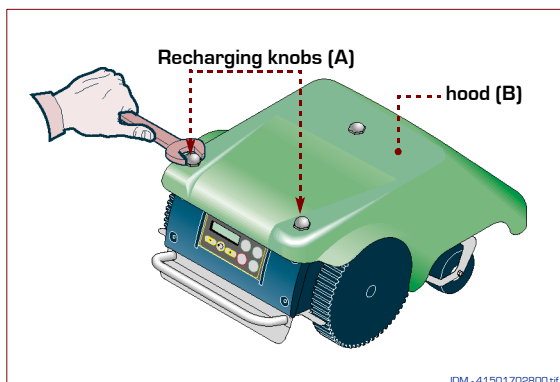


On completing the batteries connections proceed as indicated.

- 1-Reassemble body cover **(D)**
and tighten screws **(C)**.



- 2-Assemble the hood **(B)**.
- 3-Tighten the knobs **(A)**.



C141501700.fm

4-Position the robot inside the recharging station.

5-Carry out battery recharge.



Warning - Caution

Before performing the first recharge, check that the power supply unit is

suitable for the type of batteries installed (power supply unit for lead or lithium batteries) (see "Recharge batteries on first use").

At this point, the robot is ready to use (see "Use and functioning").

REPLACE THE BLADE

1-Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop").

2-Turn the robot upside down and put it down so not to ruin the covering hood.

3-Remove the screws (B) to remove the blade (A).



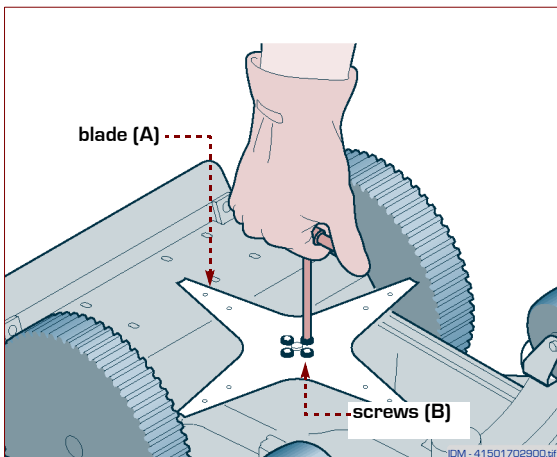
Important

Use protection gloves to avoid the risk of cuts on hands.

4-Insert the new blade and fasten screws.

5-Adjust the cutting height (see "Adjusting the cutting height").

6-Capsize the robot in its functioning position.



GB

TELECOMMAND BATTERIES REPLACEMENT THE BLADE

- 1-Stop the robot in safety conditions (see "Robot safety stop").
- 2-Remove the cover **(A)**.
- 3-Extract the battery **(B)** and replace it with one of equal voltage



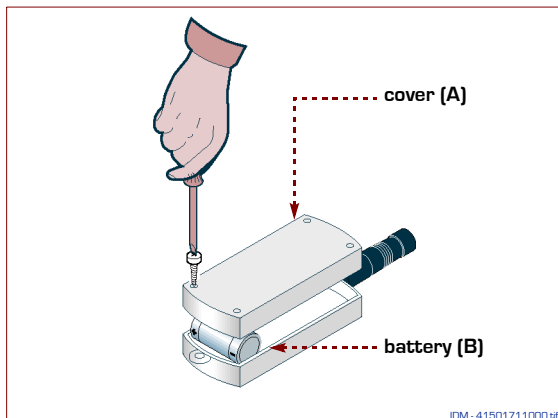
Important

When reassembling the new battery respect the relative polarities (+ e -).

Do not damage the circuits inside the telecommand.

- 4-Install the cover **(A)**.

Start the robot and manoeuvre it with the telecommand to check battery efficiency.



ROBOT DISPOSAL



Danger - Attention

Do not dispose of pollutant materials in the environment. Dispose of all such materials in compliance with applicable legislation.

TABLE DES MATIERES

GÉNÉRALITÉS	4	EMPLOI ET FONCTIONNEMENT	29
INFORMATIONS TECHNIQUES	5	ENTRETIEN COURANT	48
INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ	9	PANNES, CAUSES ET SOLUTIONS	50
INSTALLATION	11	REEMPLACEMENT DES PIÈCES	55
MISES AU POINT	27		

INDEX

A		P	
Arrêt automatique du robot, 39		Planification du positionnement de l'installation, 12	
Arrêt du robot en toute sécurité, 39		Predisposizione di rientro veloce del robot alla stazione di ricarica, 19	
B		Préparation au retour rapide du robot vers la station de recharge , 19	
But du manuel, 4		Préparation et délimitation des zones de travail (zone principale et zones secondaires), 14	
C		R	
Conseils pour l'utilisation, 48		Recharge des batteries lors de la première utilisation, 27	
Consignes de sécurité, 9		Rechargement des batteries suite à une inactivité prolongée, 44	
D		Recommandations d'emploi, 29	
Démarrage du robot sans fil périmétral, 41		Recommandations pour la maintenance, 48	
Démarrage et arrêt manuel du robot (dans des zones fermées), 40		Recommandations pour le remplacement parties, 55	
Dépistage des pannes, 50		Recommandations pour les réglages, 27	
Description de la commande à distance, 31		Réglage du capteur de pluie, 29	
Description des commandes du robot, 30		Réglage hauteur coupe, 28	
Description générale des appareils., 5		Remplacement des batteries, 56	
Données techniques, 7		Remplacement des batteries de la commande à distance, 62	
E		rientro veloce del robot alla stazione di ricarica, predisposizione, 19	
Élimination du robot, 62		S	
Emballage et déballage, 11		Saisie du mot de passe, 42	
I		Santé des personnes et sécurité de l'environnement lors de l'élimination, 10	
Identification du fabricant et de l'appareil, 4		Signaux de sécurité, 11	
Inactivité prolongée et remise en service, 42		Sostituzione lama, 61	
Installation de la lame, 23		T	
Installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur, 20		Tableau des fréquences d'entretien programmé, 48	
Installation du fil périmétral, 17		V	
Installation et connexion des batteries, 23		Visualisation à l'écran lors du travail, 42	
M			
Mise en marche du cycle automatique, 38			
Modalité de programmation, 31			
Modalités de demande d'assistance, 5			
N			
Nettoyage du robot, 49			

F

BUT DU MANUEL

Ce manuel, qui fait partie intégrante de l'appareil, a été rédigé par le fabricant pour fournir les informations nécessaires à ceux qui sont autorisés à interagir avec celui-ci pendant sa vie. En plus d'adopter une bonne technique d'utilisation, les destinataires de ces informations sont tenus de les lire attentivement et de les appliquer avec rigueur. Le constructeur fournit ces renseignements dans sa langue originale (italien en l'occurrence), mais elles peuvent, le cas échéant, être traduites dans d'autres langues dans le but de satisfaire à des dispositions législatives et/ou des exigences commerciales. Un peu de temps consacré à la lecture de ces informations permettra d'éviter des risques pour la santé et la sécurité des personnes et des dommages de nature économique. Pour mettre en évidence certaines parties de texte très importantes ou pour indiquer certaines caractéristiques, des symboles ont été utilisés dont le sens est décrit ci-après. Certaines informations et figures contenues dans ce livret pourraient ne pas correspondre parfaitement à ce que vous disposez, mais cela ne compromet pas leur fonction. Le

constructeur se réserve la faculté d'apporter toutes modifications sans obligation de communication préalable. Pour mettre en valeur certaines parties du texte particulièrement importantes ou pour indiquer des spécifications à ne pas négliger, l'on a adopté un certain nombre de symboles dont la signification est décrite ci-dessous.



Danger -Attention

Indique des situations de danger grave qui, si elles étaient négligées, pourraient compromettre sérieusement la santé et la sécurité des personnes.



Avertissement - Precaution

Indique la nécessité d'adopter des comportements appropriés afin de ne pas compromettre la santé et la sécurité des personnes et de ne pas provoquer des dommages économiques.



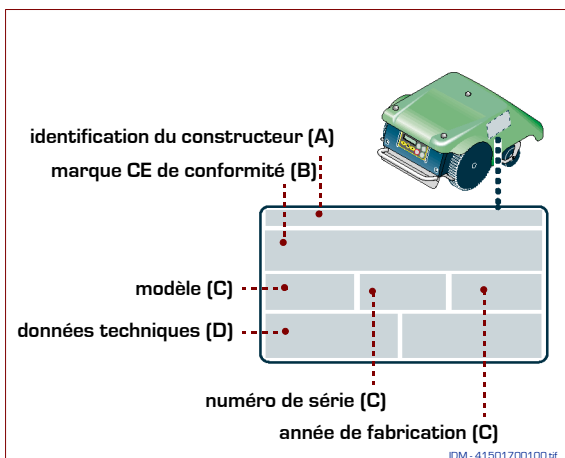
Important

Indique des informations techniques particulièrement importantes à ne pas négliger.

IDENTIFICATION DU FABRICANT ET DE L'APPAREIL

La plaque d'identification représentée est appliquée directement sur l'appareil et reporte les références et toutes les indications indispensables à la sécurité.

- A)** Identification du constructeur
- B)** Marquage CE de conformité.
- C)** Modèle/numéro de matricule /année de construction.
- D)** Données techniques



C14501700.fm

MODALITÉS DE DEMANDE D'ASSISTANCE

Pour toute demande d'assistance technique, indiquer les informations se trouvant sur la plaque d'identification, le

nombre d'heures approximatif d'utilisation et le type de problème.

INFORMATIONS TECHNIQUES

DESCRIPTION GÉNÉRALE DES APPAREILS

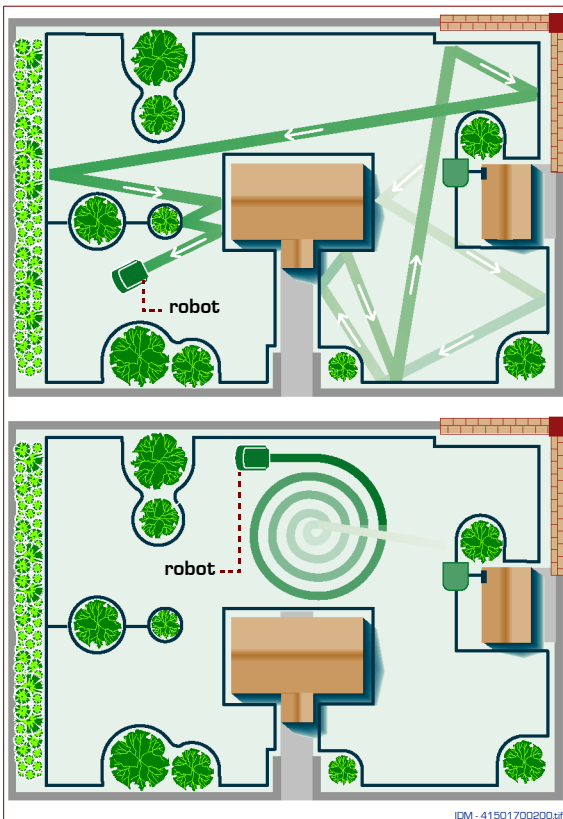
L'appareil Ambrogio Line 200 est un robot conçu et réalisé pour tondre automatiquement l'herbe et le gazon des jardins des maisons à n'importe quelle heure du jour. Il est petit, compact, silencieux, imperméable et transportable aisément.

selon les caractéristiques différentes de la surface à tondre, le robot peut être programmé de manière à être utilisé sur plusieurs zones: une zone principale et la possibilité d'ajouter une ou deux zones secondaires.

Lors du service, le robot tond la zone délimitée par du fil périmétral et/ou des barrières (palissades, murs, etc.).

Lorsque le robot détecte le fil périmétral ou un obstacle, il change de direction de façon aléatoire, tout en redémarrant vers la nouvelle direction.

Selon son principe de fonctionnement aléatoire ("random"), le robot tond automatiquement et complètement le gazon délimité (Voir la figure).



La surface de gazon pouvant être tondue par le robot dépend d'une série de facteurs.

- modèle du robot et type de batteries installées
- caractéristiques de la zone (périmètres irréguliers, surface non uniforme, fractionnement de la zone, etc.)
- caractéristiques du gazon (type et hauteur de l'herbe, humidité, etc.)

- conditions de la lame (affûtage efficace, sans résidus ni incrustations, etc.)

Le robot Ambrogio Line 200 est réalisé selon les versions BASIC, DELUXE et EVOLUTION.

Modèle BASIC: modèle de base pouvant tondre des surfaces jusqu'à 1500 m². Sur demande, il peut être équipé de deux batteries au plomb ou d'une batterie au lithium.

Modèle DELUXE: modèle pouvant tondre des surfaces jusqu'à 2600 m². Sur demande, il peut être équipé de deux batteries au lithium permettant de tondre des surfaces jusqu'à 3000 m².

Modèle EVOLUTION: modèle pouvant tondre des surfaces jusqu'à 3000 m². Il est équipé de deux batteries au lithium, de commande à distance et de capteur de détection du "gazon tondu".

F

Tous les modèles sont équipés d'un capteur qui, en cas de pluie, arrête la lame et fait rentrer le robot vers la station de recharge.

Sur demande, les modèles peuvent être équipés d'émetteur haute puissance, de filtre contre tout brouillard électromagnétique, de boîte de protection de l'alimentation et d'alarme électronique.

Pour plus de détails, consulter le tableau des caractéristiques techniques.

Chaque robot est pourvu de mot de passe de détection, ce qui empêche son utilisation en cas de vol.

Lors de l'achat, le mot de passe introduit par le constructeur se compose de quatre chiffres (0000).

Pour personnaliser le mot de passe, voir "Modalité de programmation" § funziona "Password".

Organes principaux

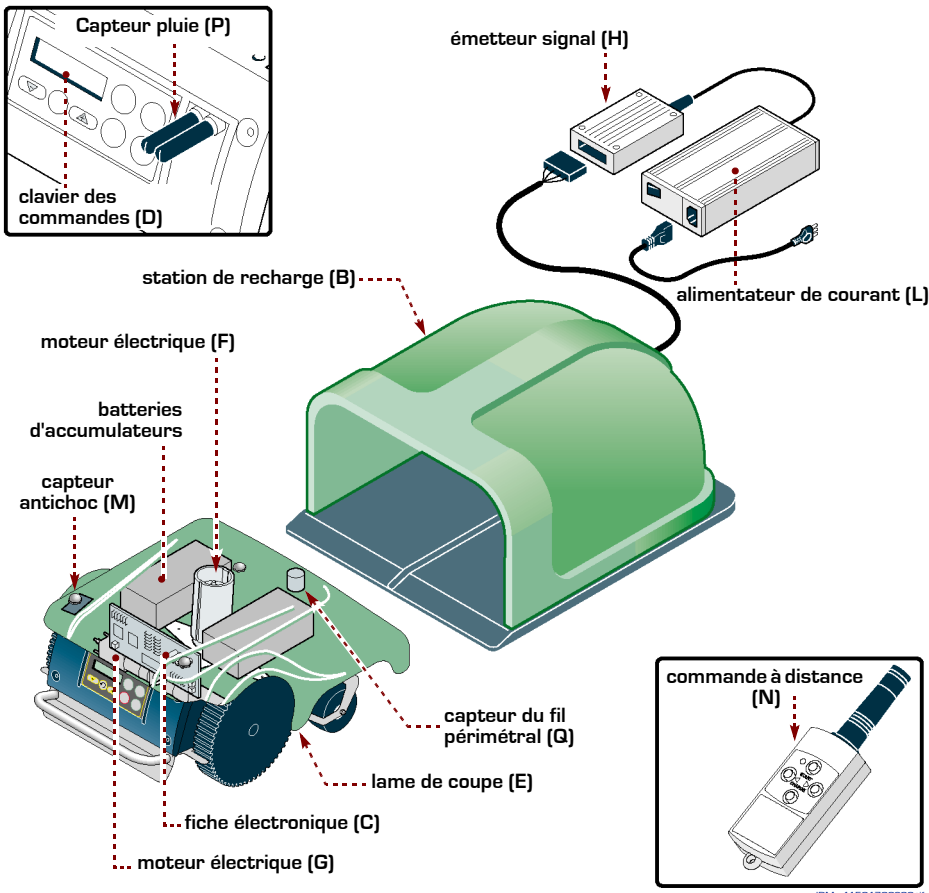
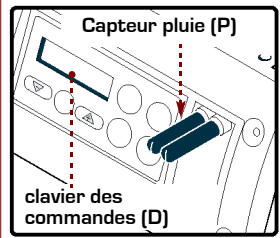
- **Batteries d'accumulateurs (A):** pour alimenter les moteurs de la lame et d'activation des roues.
Le robot est pourvu de batteries au plomb ou d'une ou de deux batteries au lithium garantissant une durée supérieure de vie.
- **Station de recharge (B):** pour charger la batterie ou pour maintenir la recharge des batteries (A).
- **Fiche électronique (C):** pour contrôler les fonctions automatiques du robot.
- **Clavier des commandes (D):** pour configurer et visualiser les modes de fonctionnement du robot.
- **Lame de coupe (E):** pour tondre le gazon.
- **Moteur électrique (F):** pour activer la lame de coupe (E).
- **Moteur électrique (G):** un moteur active le groupe de transmission de la roue à droite, tandis que l'autre active le groupe de transmission de la roue à gauche.
- **Émetteur (H):** pour transmettre le signal au fil périmétral.
- **Alimentateur (L):** pour alimenter (basse tension) le courant des batteries.



Important

L'alimentateur (L) dépend du type de batteries installées (batteries au plomb ou au lithium).

- **Capteur antichoc (M):** pour détecter le choc du robot contre un obstacle et pour activer le changement de direction de façon aléatoire.
- **Commande à distance (N):** pour contrôler à distance les fonctions du robot.
- **Capteur de pluie (P):** pour détecter la pluie et pour activer le retour du robot vers la station de recharge (P).
- **Capteur (Q):** pour détecter le fil périmétral et pour activer le changement de direction du robot de façon aléatoire.



IDM - 41501700300.tif

DONNÉES TECHNIQUES

Description		Modèle		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Lame avec 4 tranchants	(mm)	220	290	290
Vitesse de coupe	(m/min)	25	25	25
Hauteur de coupe	(mm)	20-60	20-60	20-60
Pente max. de la surface à tondre		27°		
Moteurs électriques	(V)	cc [24V]	cc [24V]	cc [24V]
Dimensions (base x hauteur x profondeur)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Poids du robot (sans batterie)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Température ambiante de fonctionnement	Max	40°	40°	40°

C141501700.fm

Description		Modèle		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Type de recharge des accumulateurs de batteries				
accumulateurs de batteries (au plomb)	[V/A]	27,6V - 4A	-	
accumulateurs de batteries (au lithium)	[V/A]	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Surface max. pouvant être tondue				
Robot pourvu de deux batteries au plomb (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Robot pourvu d'une batterie au lithium (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Robot pourvu de deux batteries au lithium (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Caractéristiques électriques				
Alimentateur (pour batterie au plomb)		Classe 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusible 5x20 4A F (interne) 27,6 Vac Fusible 5x20 10A F (remplaçable) Sélecteur 115-230 Vac		
Alimentateur (pour batterie au lithium)		Classe 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusible 5x20 4A F (interne) 29,3 Vac Fusible 5x20 10A F (remplaçable) Sélecteur 115-230 Vac		
Section du fil périmétral (à enterrer)	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Longueur max. du fil périmétral (indicative, calculée selon un périmètre régulier)	(m)	600	600	600
Accessoires				
Signal périmétral sinusoïdal (breveté)		de série	de série	de série
Capteur pluie		de série	de série	de série
Spirale intelligente		non disponible	de série	de série
Modulation lame		non disponible	de série	de série
Capteur gazon tondu Autoprogrammation (brevetée)		non disponible	non disponible	de série
commande à distance		sur demande	sur demande	de série
Alarme		sur demande	sur demande	de série
Kit pour pentes supérieures à 27°(1)		sur demande	sur demande	de série
Fil périmétral	(m)	100	150	150
Clous de fixation	(n°)	100	200	200
Emetteur haute puissance		sur demande	sur demande	sur demande

C1450700.fm

Description		Modèle		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Filtre brouillards électromagnétiques		sur demande	sur demande	sur demande
Boîte de protection alimentation		sur demande	sur demande	sur demande
Kit de recharge des batteries (pendant l'hiver ou en cas d'inactivité prolongée)		sur demande	sur demande	sur demande
Roues pourvues de chapes cloutées		sur demande	sur demande	sur demande
Roues pourvues de chapes griffues		sur demande	sur demande	sur demande

(1) Si les conditions du sol sont convenables (sol compact, sans dépressions excessives, etc.), le kit permet au robot de travailler (dans des limites spécifiques) en dépassant les pentes max. admises.

INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

CONSIGNES DE SÉCURITÉ

- Lors de la conception et de la construction de cette machine, le constructeur a attaché une attention particulière aux aspects pouvant entraîner des risques pour la sécurité et la santé des personnes qui interagissent avec ladite machine. Outre le respect des lois en vigueur en la matière, il a respecté toutes les « règles de l'art ». Le but de ces informations est de sensibiliser les utilisateurs et de les inciter à faire attention afin de prévenir tout risque. La prudence est de toute façon irremplaçable. La sécurité est aussi dans les mains de tous les opérateurs qui interagissent avec la machine.
- **Lorsqu'on utilise le robot pour la première fois, il est conseillé de lire attentivement et par entier le Manuel et de s'assurer de l'avoir compris complètement, notamment toutes les informations relatives à la sécurité.**
- Lire attentivement les instructions reportées dans le Manuel fourni avec la machine et celles qui y sont appliquées directement, respecter en particulier celles concernant la sécurité. Un peu de temps consacré à la lecture évitera de fâcheux accidents; il est toujours trop tard de se rappeler après de ce que l'on aurait dû faire avant pour éviter ce qui s'est produit.
- Effectuer les opérations de levage et de manutention en respectant les in-

- formations figurant directement sur l'emballage et sur la machine et présentes dans les instructions pour l'utilisation fournies par le constructeur.
- Faire attention à ce que veulent dire les symboles des plaques qui sont appliquées; leur forme et leur couleur sont des indications concernant la sécurité. Faire en sorte qu'elles soient toujours lisibles et respecter les informations qui y sont indiquées.
- L'utilisation de la tondeuse à gazon n'est permise qu'aux personnes qui connaissent son fonctionnement et qui ont lu et compris ce qui est décrit dans le manuel.
- N'employer la machine que pour les usages prévus par le fabricant. L'emploi de la machine pour des usages non conformes peut entraîner des risques pour la sécurité et la santé des personnes et des dommages économiques.
- Avant d'utiliser la tondeuse à gazon, toujours s'assurer qu'aucun objet ne se trouve sur la pelouse (jouets, branches, vêtement, etc.)
- Pendant le fonctionnement de la machine, s'assurer qu'aucun risque ne subsiste, en particulier pour les enfants, les animaux domestiques et les biens.
- Ne pas introduire les mains ou les pieds sous la machine quand elle est en marche, en particulier dans la zone des roues.

- Ne pas altérer, ni escamoter, ni éliminer ni by-passer les dispositifs de sécurité installés. Le non-respect de cette condition peut être à l'origine de risques graves pour la sécurité et pour la santé des personnes.
- Maintenir la tondeuse à gazon au maximum de son rendement, en effectuant les opérations d'entretien prévues par le constructeur. Un bon entretien permettra d'obtenir de meilleures performances et une durée de vie plus longue.
- Avant d'effectuer les interventions d'entretien et de réglage, lesquelles peuvent être effectuées même par l'utilisateur avec un minimum de compétence technique, débrancher l'alimentation électrique. Il faudra de toute façon réunir toutes les conditions de sécurité nécessaires, en particulier lorsque l'on intervient sur la partie inférieure de la tondeuse, en suivant les procédures indiquées par le constructeur.
- Utiliser les protections individuelles prévues par le Constructeur; en particulier, intervenir sur les lames et sur le disque de coupe en utilisant les gants de protection.
- **Avant de remplacer les batteries, démonter toujours la lame.**
- **Pour éviter tout endommagement irréversible des pièces électriques et électroniques, ne pas laver le robot en utilisant des jets d'eau à pression élevée et ne pas le plonger (ni partiellement, ni complètement) dans l'eau, car il n'est pas étanche.**
- Le personnel préposé à la réparation du robot pendant toute sa vie doit avoir les compétences techniques requises, ainsi que les capacités et les expériences spécifiques nécessaires dans le secteur de travail concerné. L'absence de ces caractéristiques requises peut compromettre la sécurité et la santé des personnes.
- Toute opération devant être exécutée sur la base de recharge (en option) doit être accomplie lorsque la fiche d'alimentation est débranchée.
- Remplacer les pièces usées par des pièces de rechange originales afin d'assurer le fonctionnement et le niveau de sécurité prévu.

SANTÉ DES PERSONNES ET SÉCURITÉ DE L'ENVIRONNEMENT LORS DE L'ÉLIMINATION

Ne pas abandonner de matériaux polluants dans la nature; effectuer la mise au rebut dans le respect des lois en vigueur en la matière.

Lors de l'élimination, selon la directive RAEE (Rebuts d'Appareillages Electriques et Electroniques), l'utilisateur doit séparer les pièces électriques et électroniques, tout en les confiant aux stations de collecte autorisées ou en les cédant au vendeur dans leurs emballages d'origine (lors d'un nouvel achat).

Toutes les pièces devant être séparées et éliminées de manière convenable sont marquées par un signal spécifique.

L'élimination abusive des Rebuts d'Appareillages Electriques et Electroniques (RAEE) est punie par des sanctions réglementées par les lois en vigueur dans le territoire où l'infraction est établie.

Par exemple, selon les directives européennes (2002/95/CE, 2002/96/CE, 2003/108/CE) en vigueur en Italie, on a promulgué un décret législatif (n. 151 du 25 juillet 2005) qui prévoit une sanction administrative pécuniaire de € 2000÷5000.



Danger -Attention

Les Rebuts d'Appareillages Electriques et Electroniques peuvent contenir des substances dangereuses ayant des effets potentiellement nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes. On conseille d'éliminer correctement les pièces.



Signal de danger: signale qu'il ne faut pas s'approcher des lames lorsque la tondeuse à gazon est en marche.



Signal de sécurité: signale qu'il faut lire le manuel avec attention avant d'utiliser la tondeuse à gazon.

INSTALLATION

EMBALLAGE ET DÉBALLAGE

La machine est livrée correctement emballée. Au déballage, l'extraire avec soin et contrôler l'intégrité des composants.

Contenu de l'emballage

- Robot **(A)**;
- Alimentateur de courant **(B)**
- Câble d'alimentation **(C)**
- Station de recharge **(D)**
- Émetteur **(E)**
- Couronne de fil périmétral **(F)**
- Clous **(G)** de fixation du fil
- Livret d'instructions **(H)**
- Batteries d'accumulateurs au lithium ou au plomb **(L)**: le nombre des batteries peut varier, selon les spécifications de la commande d'achat.
- Lame **(M)**

Sur l'emballage sont indiquées toutes les informations nécessaires pour la manutention.

- Commande à distance **(N)** [exclusivement pour certains modèles, voir "Données techniques"].



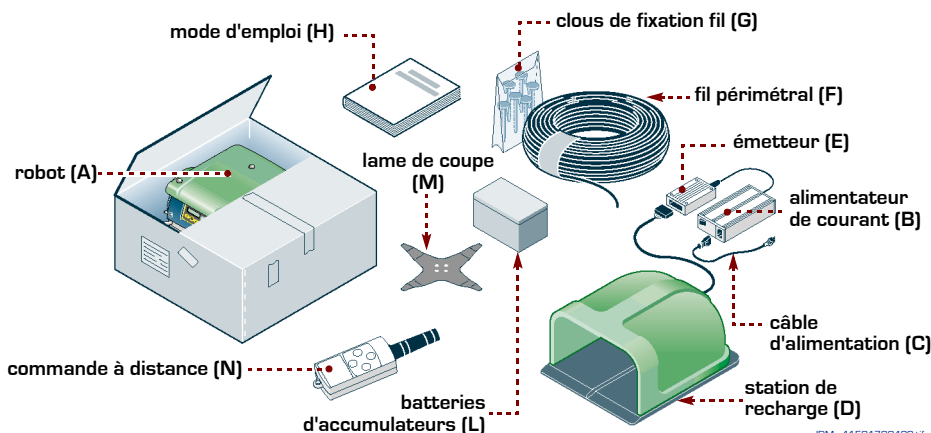
Important

La liste ne comprend que les pièces fournies en standard. Contrôler la quantité et l'intégrité de tout accessoire éventuel demandé.

Conserver le matériau d'emballage pour toute utilisation future.

F

C141501700.fm



IDM - 41501700400.tif

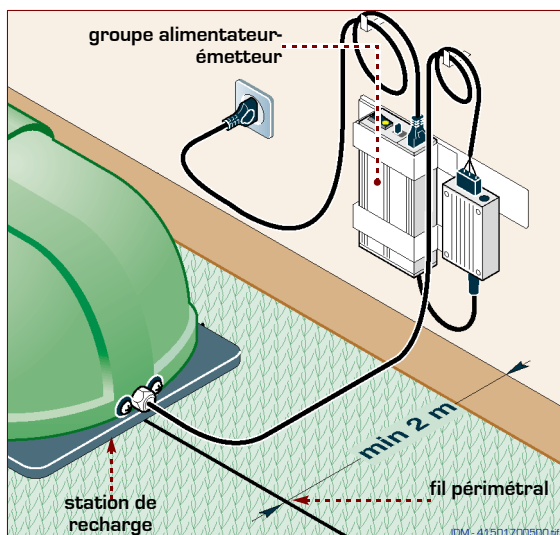
PLANIFICATION DU POSITIONNEMENT DE L'INSTALLATION

L'installation du robot ne prévoit aucune opération difficile, mais seulement une petite planification préliminaire pour spé-

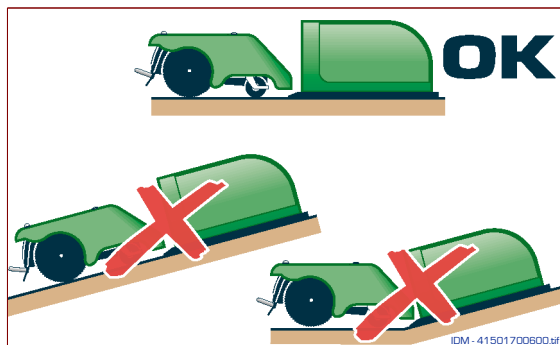
cifier la zone la plus adéquate pour installer le groupe alimentateur-émetteur et pour tracer le parcours du fil périmétral.

Zone d'installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur

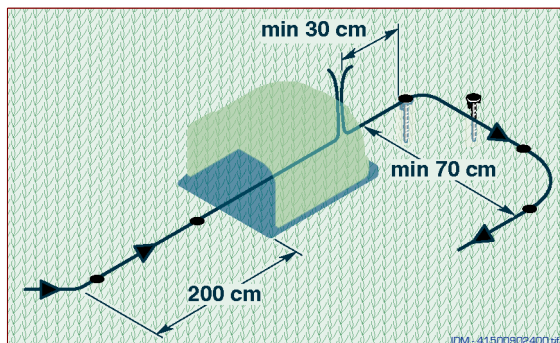
- La station de recharge et le groupe alimentateur-émetteur doivent être installés à l'intérieur de la zone principale de travail et de façon rapprochée.



- La station de recharge doit être positionnée sur une surface stable et bien à niveau, ce qui garantit un drainage optimal et évite toute inondation.



- La portion de fil à l'entrée doit être rectiligne et alignée perpendiculairement à la station de recharge de 2 m au moins, tandis que la portion de sortie doit s'éloigner de la station de recharge de 30 cm au moins, ce qui permet l'accès correct du robot.



C14501700.fm



Important

Pour permettre au robot de rentrer à la station de recharge, il est nécessaire de l'installer à l'intérieur de la zone de travail la plus grande, à savoir la "Zone Principale".

- S'assurer que les irrigateurs éventuels se trouvant dans la zone d'installation ne dirigent pas le jet d'eau à l'intérieur de la station de recharge.
- Le groupe alimentateur-émetteur doit être installé dans un endroit bien ventilé, à l'abri des agents atmosphériques et de la lumière directe du soleil.
- Le groupe alimentateur-émetteur ne doit pas être en contact direct avec le sol ou toute zone humide.



Avertissement - Precaution

Pour le brancher électriquement, près de la zone d'installation on doit préparer une prise de courant. S'assurer que le branchement au secteur est conforme aux lois en vigueur relatives.



Important

On conseille d'installer le groupe dans une armoire électrique (externe ou interne) bien ventilée, ce qui garantit une recirculation correcte de l'air; de plus, cette armoire doit être équipée de serrure à clé.



Avertissement - Precaution

L'accès au groupe alimentateur-émetteur ne doit être permis qu'aux personnes autorisées.

F

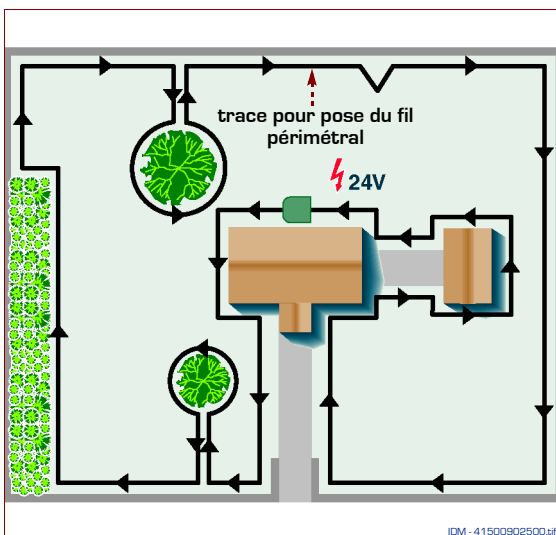
Spécification du parcours du fil périmétral

- Contrôler la surface complète du pré et évaluer s'il est nécessaire de la diviser en plusieurs zones de travail séparées.
- Lors de la pose du fil périmétral, respecter le sens de rotation autour des plates-bandes (à gauche).
- Spécifier le périmètre de la zone principale et des zones secondaires éventuelles; par la suite, exécuter les opérations selon la séquence indiquée.

1-Préparation et délimitation des zones de travail (zone principale et zones secondaires) (voir page 14)

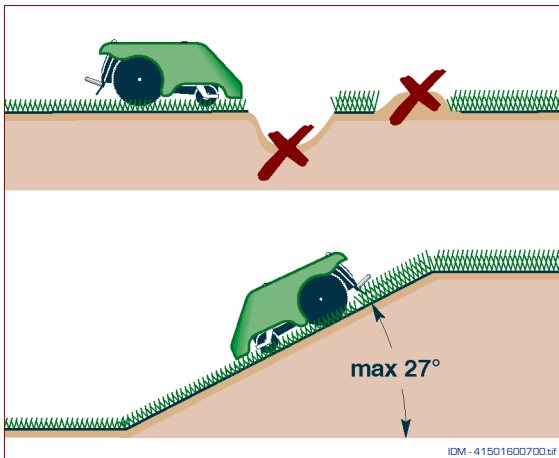
2-Installation du fil périmétral (voir page 17)

3-Installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur (voir page 20)



Préparation du gazon à tondre

- 1-S'assurer que le pré à tondre est uniforme et dépourvu de trous, de cailloux ou d'autres obstacles. Dans le cas contraire, exécuter toute opération nécessaire d'assainissement. Au cas où il ne serait pas possible d'éliminer quelques obstacles, il est nécessaire de marquer ces zones de manière convenable.
- 2-S'assurer que toutes les zones du pré ne dépassent pas les pentes admises (voir "Données techniques"). Lors du travail sur des zones en pente, faire sortir le robot de la zone périmétrale s'il détecte le fil, car les roues pourraient patiner. Pour éviter cet inconvénient, il est possible d'installer le "Kit pentes" et les roues "griffues".



En cas d'installation du kit spécifique, si les conditions du sol sont convenables (sol compact, sans dépressions excessives, etc.), le robot peut travailler (dans des limites spécifiques) en dépassant les pentes max. admises (voir la figure).

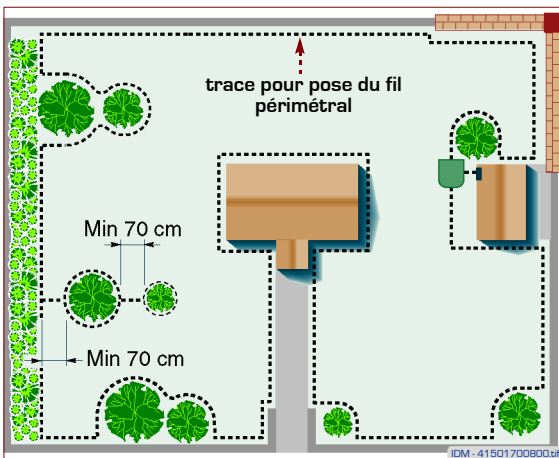


Important

Les zones ayant des pentes supérieures aux valeurs admises ne peuvent pas être tondues par le robot.

Délimitation de la zone de travail

- 3-Contrôler la surface complète du pré et évaluer s'il est nécessaire de la diviser en plusieurs zones de travail séparées. Avant d'entamer les opérations d'installation du fil périmétral, pour les faciliter il est conseillé de signaler de manière convenable tout le parcours par des traits droits; si nécessaire, il est également conseillé de marquer des traits courbés de manière uniforme. La figure montre un exemple de gazon avec l'indication de l'enterrement du fil périmétral.

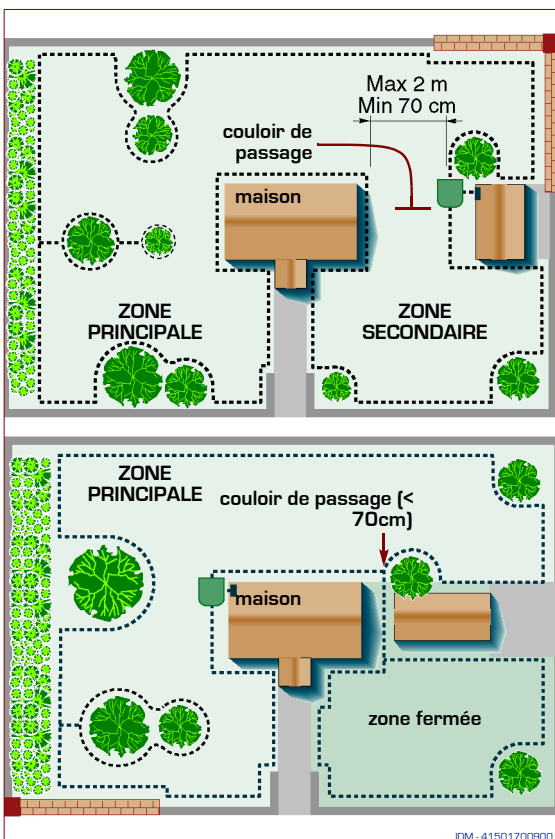




Important

Pour garantir les performances du robot, il est nécessaire que la distance séparant la délimitation de deux éléments dépasse 70 cm. Cette distance est nécessaire pour permettre le passage du robot.

Lorsque la connexion entre une zone et l'autre du gazon est représentée par un passage (couloir) ayant une largeur inférieure à 70 cm et non supérieure à 2 m, il est nécessaire de délimiter les surfaces en deux ou plusieurs zones de travail connectées entre elles par des périmètres fermés.



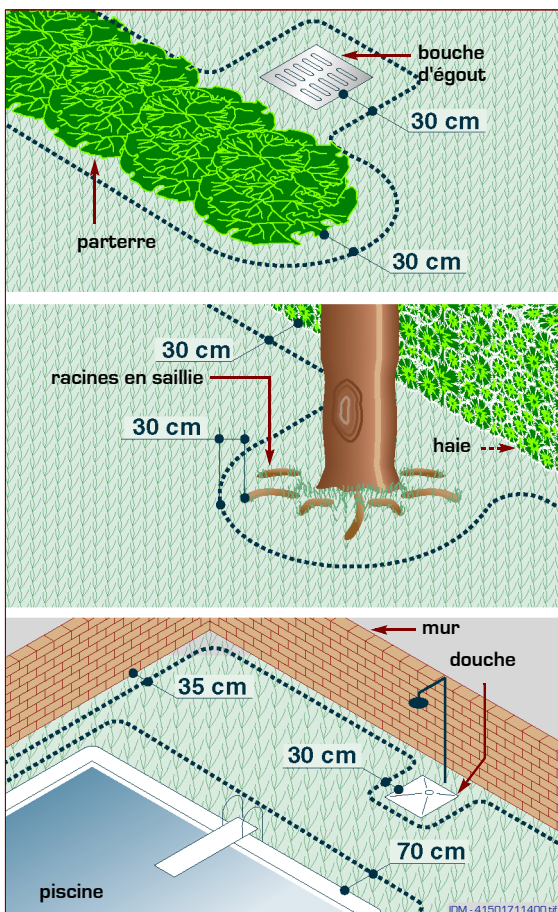
F

4-Délimiter et marquer les périmètres des éléments internes et périphériques de la zone de travail empêchant le fonctionnement correct du robot.

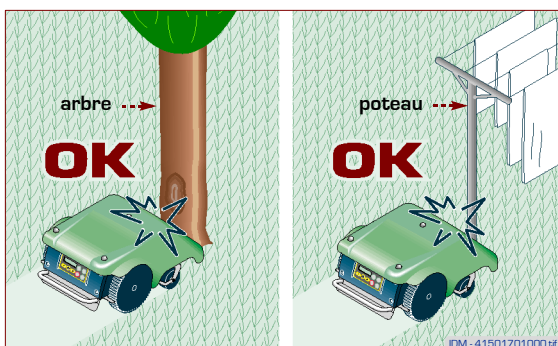
i Important

La figure montre un exemple d'éléments internes et périphériques de la zone de travail, ainsi que les distances devant être respectées lorsqu'on marque l'enterrement du fil périmétral.

Délimiter et marquer les périmètres de tous les éléments en fer ou d'autres métaux (bouches d'égout, connexions électriques, etc.) pour éviter tout brouillage du signal du fil périmétral.



Ne pas délimiter les obstacles (arbres, poteaux, etc.) n'empêchant pas le fonctionnement normal du robot.

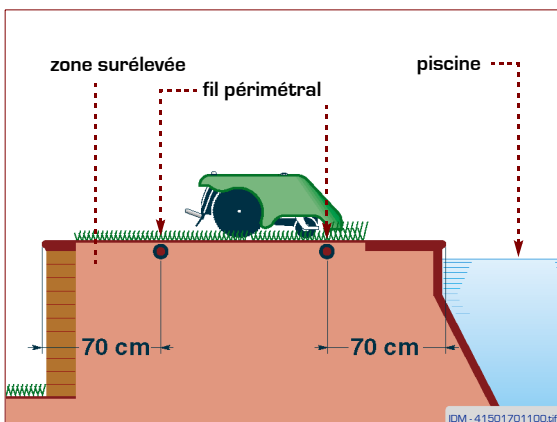


C141501700.fm

5-Délimiter les zones les plus en bas par rapport à la surface du gazon (piscines, zones ayant des dénivellements importants, échelles, etc.) (voir la figure qui sert d'exemple).

i Important

Respecter soigneusement les distances afin d'éviter toute chute du robot, ce qui le casserait et/ou l'endommagerait sérieusement.

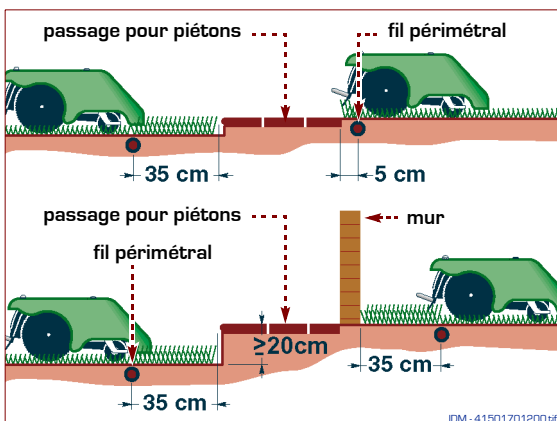


6-Délimiter et marquer les périmètres selon les indications de la figure.

- En cas d'allées à la même hauteur du gazon: 5 cm
- En cas d'allées plus élevées par rapport au gazon: 35 cm
- En cas de mur d'enceinte: 35 cm

i Important

Ne pas délimiter les allées de passage (au même niveau du gazon) qui sont nécessaires au robot pour passer d'une zone à l'autre.

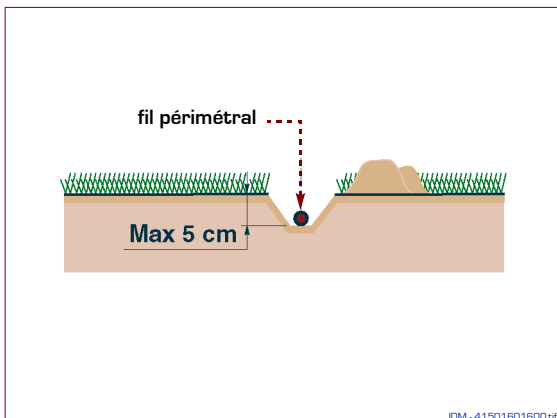


INSTALLATION DU FIL PÉRIMÉTRAL

Le fil périmétral peut être enterré ou posé au sol.

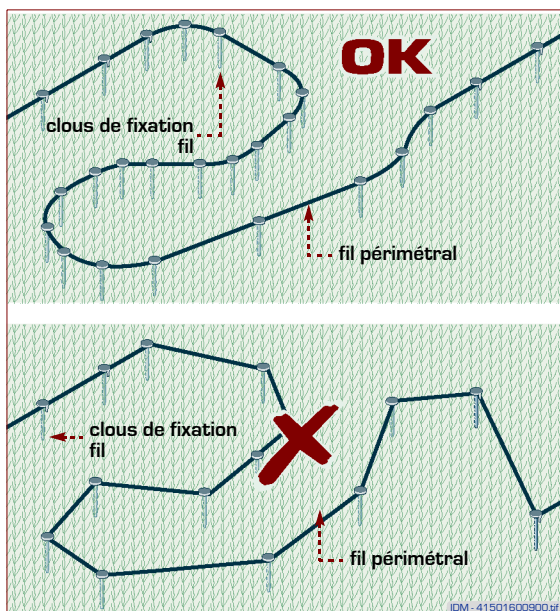
i Important

Entamer la pose du fil périmétral à partir de la zone d'installation de la station de recharge et laisser quelques mètres à couper par la suite, lors du branchement du groupe.



Fil posé au sol

- 1-Placer le fil dans le sens des aiguilles d'une montre, le long du parcours complet; le fixer par les clous spécifiques livrés en standard (distance entre les clous: $1 \div 2$ m).
- Lors de la pose du fil périmétral, respecter le sens de rotation autour des plates-bandes (à gauche).
- Sur les parties rectilignes, fixer le fil en évitant une tension excessive (de plus, il ne doit pas être ondulé ni enroulé).
- Sur les parties non rectilignes, fixer le fil de manière qu'il ne s'enroule pas (sa courbure doit être régulière).



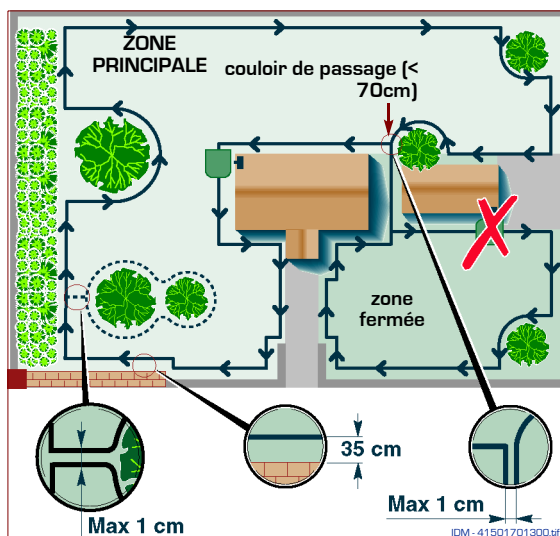
Fil enterré

- 1-Percer le sol de façon régulière et symétrique par rapport au trait marqué sur le terrain.
- 2-Placer le fil dans le sens des aiguilles d'une montre, le long du parcours complet, à une profondeur de quelques centimètres ($2 \div 3$ cm environ) afin de ne pas réduire la qualité et l'intensité du signal détecté par le robot.

- 3-Lors de la pose du fil, si nécessaire, le fixer sur certaines positions par les clous spécifiques, ce qui permet de le bloquer lors de son enterrement.
- 4-Enterrer complètement le fil, en évitant de l'enrouler: il doit rester rectiligne et, le long des parties courbées, il doit avoir une courbure régulière.

Important

Le long du parcours où il est nécessaire de faire passer deux fils parallèles (par exemple: connexion entre le périmètre externe et les zones internes délimitées), la distance ne doit pas être supérieure à 1 cm.



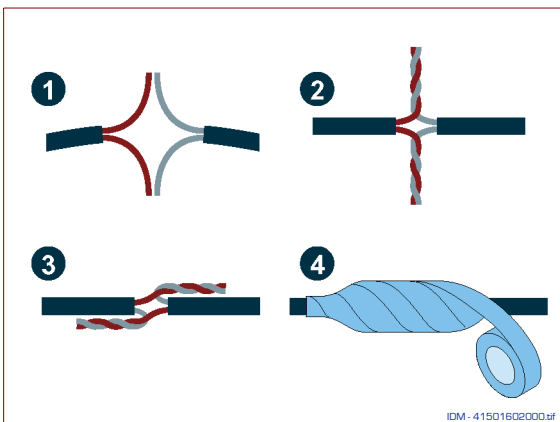
Jonction du fil périmétral



Important

Si nécessaire, aussi bien en cas de fil enterré qu'en cas de fil posé au sol, joindre convenablement un fil excédentaire ayant des caractéristiques identiques (voir figure).

Lors de la jonction, on conseille d'utiliser un ruban du type à agglomération automatique (par exemple: 3M Scotch 23). Ne pas utiliser d'adhésif isolant ni toute jonction différente (cosses, colliers, etc.).

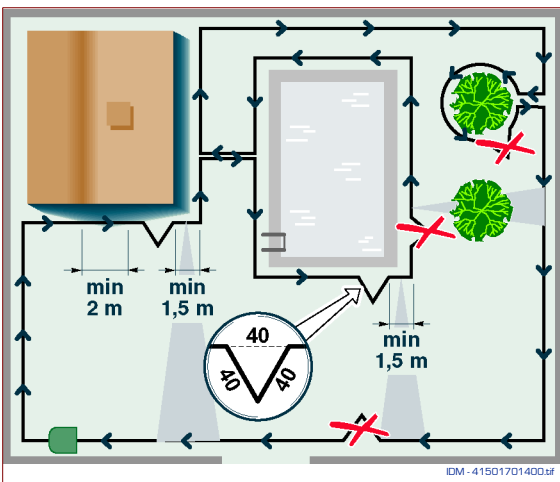


PRÉPARATION AU RETOUR RAPIDE DU ROBOT VERS LA STATION DE RECHARGE

Pour réduire les temps de retour du robot vers la station de recharge, réaliser les préparations nécessaires le long du fil périmétral afin de permettre le changement de direction du robot. De cette façon, il est possible de réduire le parcours du retour du robot.

Pour réaliser la préparation du retour, positionner le fil périmétral le long du parcours, de manière à former un triangle équilatéral de 40 cm pour chaque côté.

Préparer le retour rapide sur une position précédée de 2 m au moins et suivie de 1.5 m au moins de fil rectiligne.



Lorsque le robot parcourt le périmètre pour atteindre une zone secondaire, il ne détecte pas la préparation au retour rapide.

La figure montre quelques indications utiles pour installer correctement la préparation de retour rapide.



Important

La préparation du retour rapide sur une position incorrecte pourrait empêcher le retour rapide du robot vers la station de recharge.

INSTALLATION DE LA STATION DE RECHARGE ET DU GROUPE ALIMENTATEUR-ÉMETTEUR

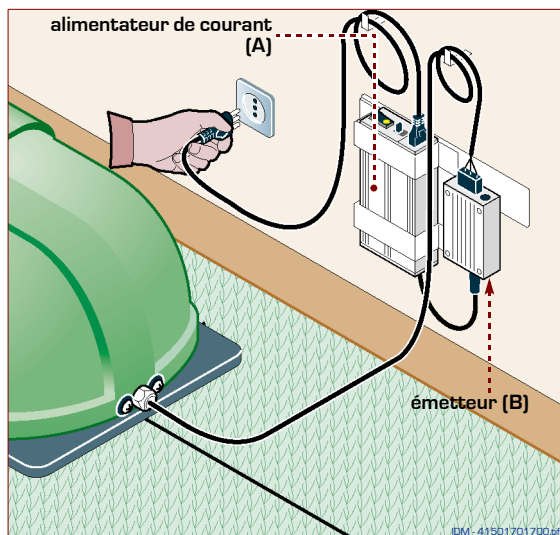
- 1-Localiser la zone d'installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur.



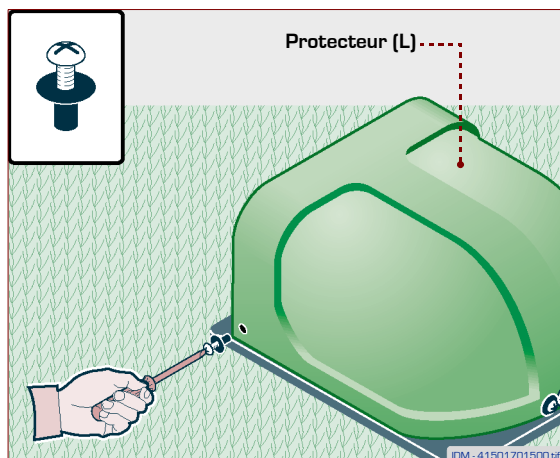
Avertissement - Precaution

Avant d'exécuter toute opération, couper l'alimentation électrique générale.

- 2-Installer le groupe alimentateur-émetteur (A-B).



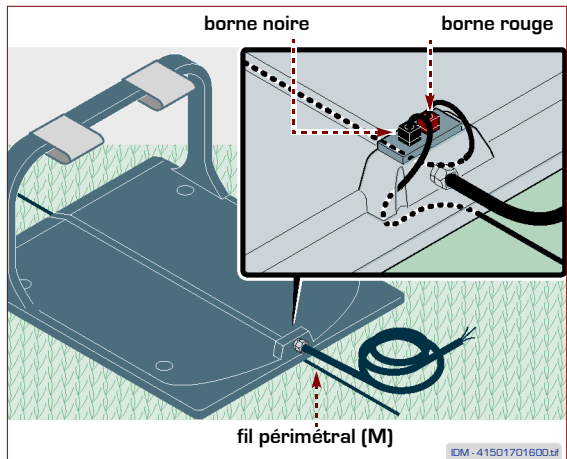
- 3-Démonter le carter de protection (L).



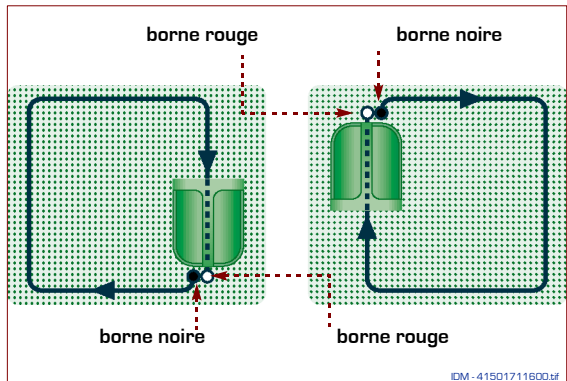
C141501700.fm

4-Positionner la base sur la zone souhaitée.

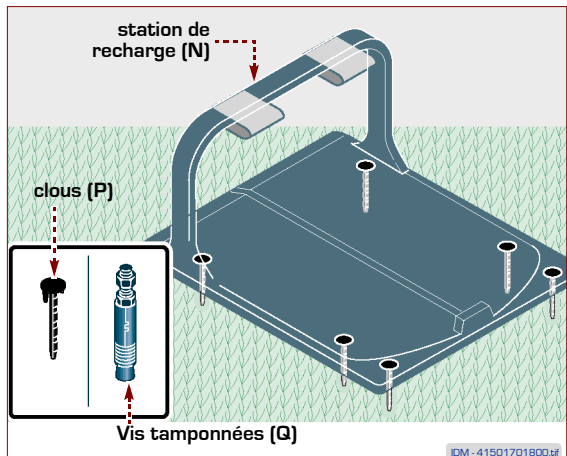
5-Introduire le fil périmétral (M) au-dessous de la base.



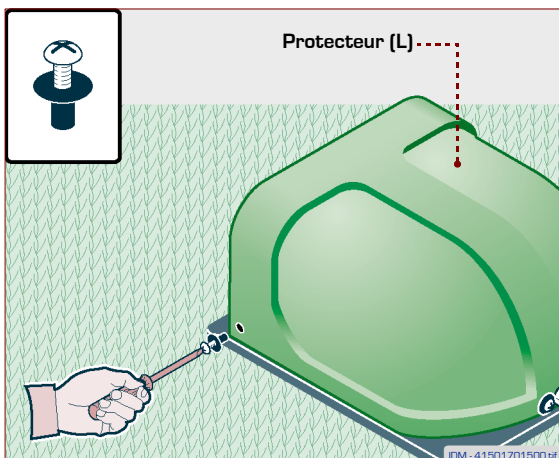
6-Connecter les deux bouts du fil aux bornes de la base.



7-Fixer la base (N) au sol par les clous (P). Si nécessaire, fixer la base par les vis tamponnées (Q).



8-Monter la protection (L).



F

9-Connecter le câble d'alimentation (E) de la station de recharge (F) à l'émetteur (B).

10-Utiliser le curseur (C) pour sélectionner la tension d'alimentation (110 V ou 220 V).

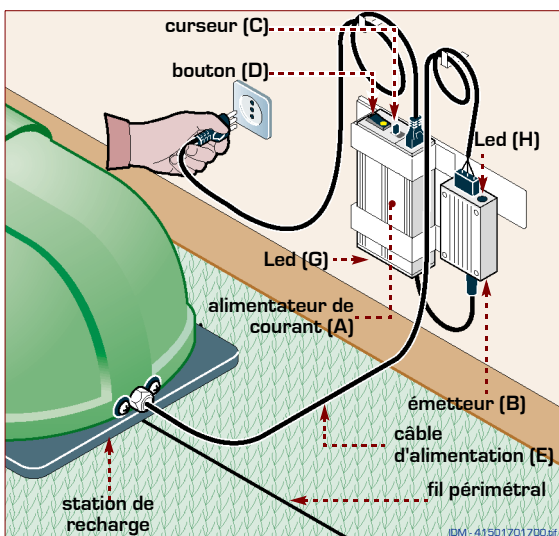
11-Appuyer sur le bouton (D) de l'alimentateur, sur OFF.

12-Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique.

13-Réactiver l'alimentation électrique générale.

14-Appuyer sur le bouton (D) de l'alimentateur, sur ON.

15-Si la DEL (G) s'allume et si la DEL (H) clignote en alternant le vert et l'orange, cela signifie que la connexion est correcte. Dans le cas contraire, il est nécessaire de localiser l'anomalie (voir "Dépistage des pannes")



INSTALLATION DE LA LAME

1-Avant d'installer et/ou de remplacer la lame, s'assurer que le robot est arrêté en toute sécurité. (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")

2-Renverser le robot et le poser au sol en évitant d'endommager son carter de protection.

Important

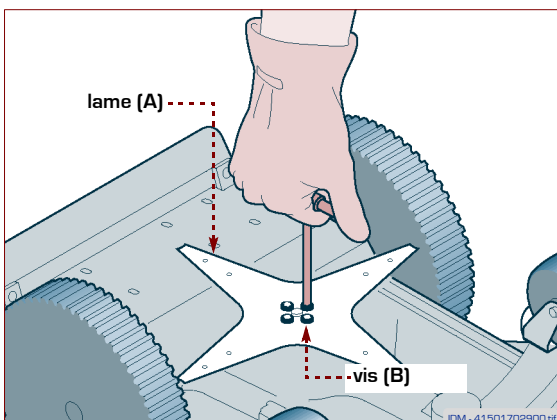
Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains.

3-Installer la lame (A).

4-Serrer les vis (B).

5-Régler la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur coupe")

6-Renverser le robot sur sa position de service.

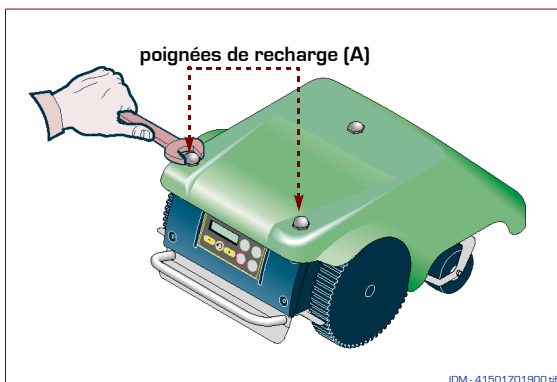


F

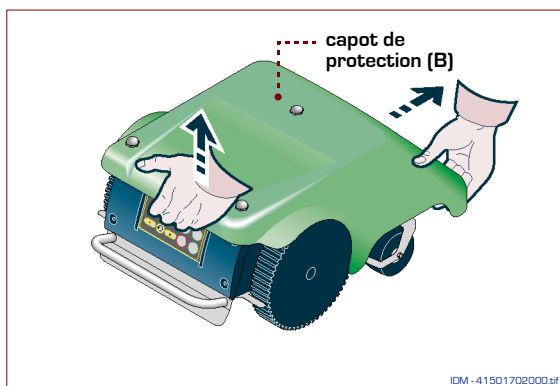
INSTALLATION ET CONNEXION DES BATTERIES

Le robot peut être alimenté par deux batteries au plomb ou par une ou deux batteries au lithium. Installer les batteries selon les indications relatives.

1-Desserrer les poignées (A).

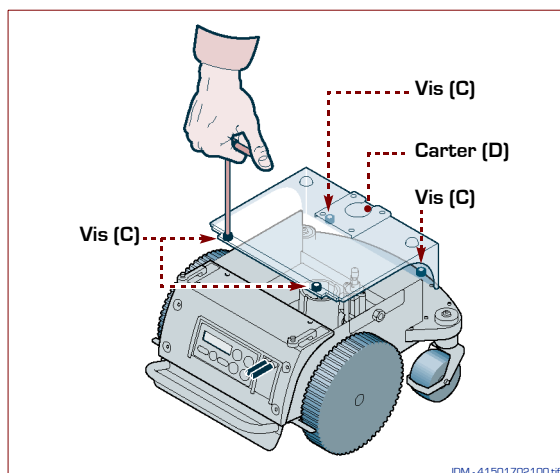


2-Enlever le carter (B).

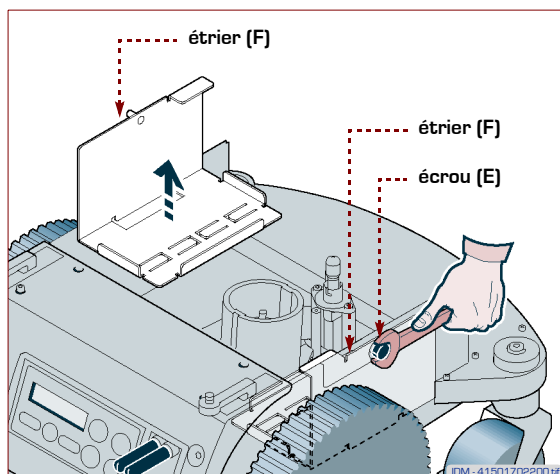


3-Dévisser les vis (C) et démonter le carter (D).

F

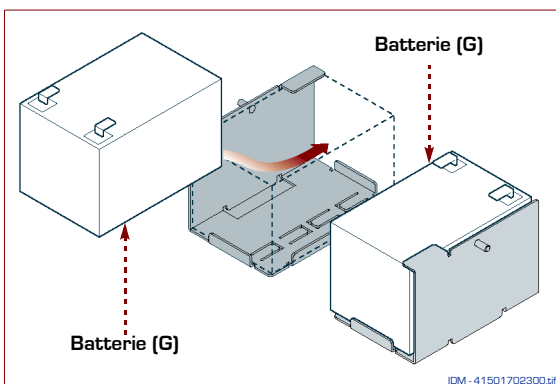


4-Desserrer les écrous (E) et retirer les brides (F).



C14501700.fm

5-Introduire les batteries (G) dans les logements spécifiques.



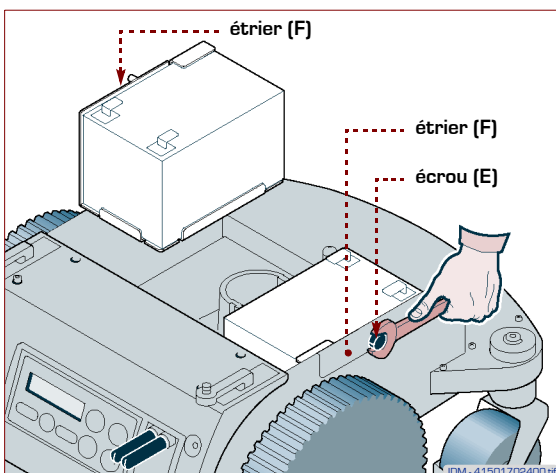
**6-Installer les brides (F) pour-
vues de batteries.**

7-Serrer les écrous (E).



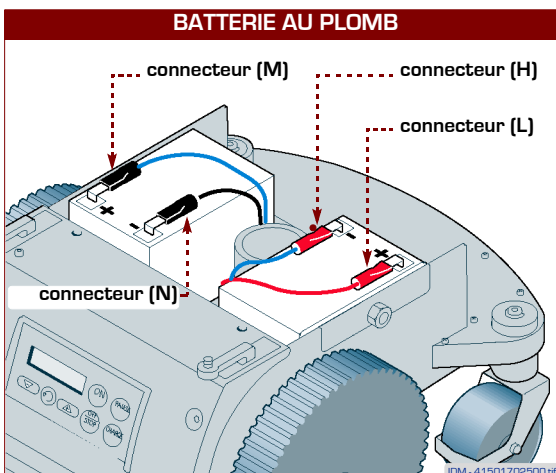
Important

Le branchement doit être exécuté selon les procédures spécifiées, conformément au type de batterie installée (au plomb ou au lithium).



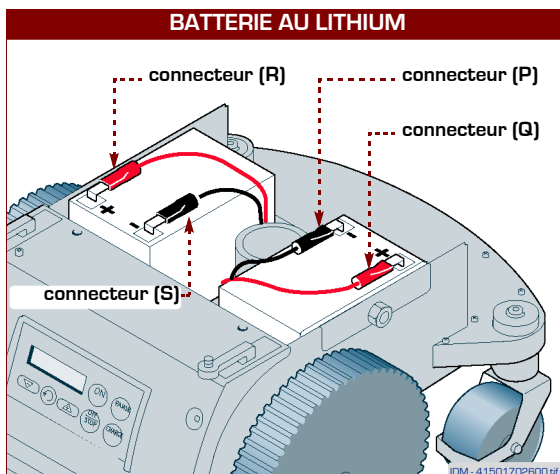
Connexion de la batterie au plomb

- 1-Brancher le connecteur (H)**
(rouge avec câble bleu)
- 2-Brancher le connecteur (L)**
(rouge avec câble rouge)
- 3-Brancher le connecteur (M)**
(noir avec câble bleu)
- 4-Brancher le connecteur (N)**
(noir avec câble noir)



Connexion de la batterie au lithium

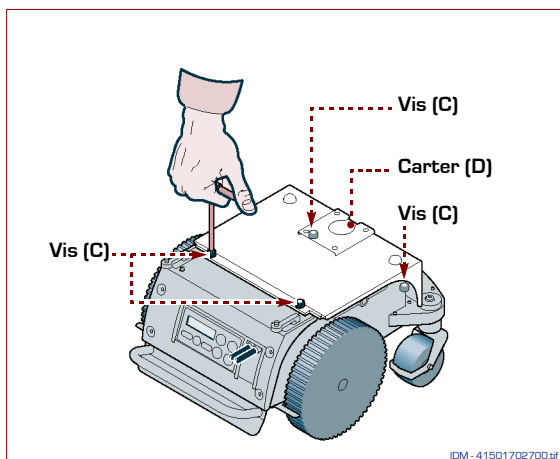
- 1-Brancher le connecteur **(P)**
(noir avec câble noir)
- 2-Brancher le connecteur **(Q)**
(rouge avec câble rouge)
- 3-Brancher le connecteur **(R)**
(rouge avec câble rouge) (exclusivement en cas d'installation de 2 batteries au lithium)
- 4-Brancher le connecteur **(S)**
(noir avec câble noir) (exclusivement en cas d'installation de 2 batteries au lithium)



F

Lorsque les branchements des batteries sont achevés, accomplir la procédure indiquée.

- 1-Dévisser les vis **(C)** et démonter le carter **(D)**.

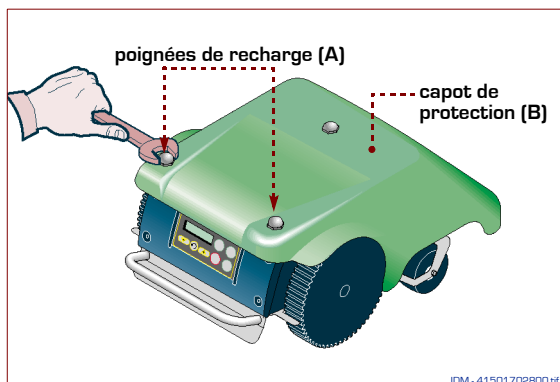


- 2-Installer le carter **(B)**.
- 3-Serrer les poignées **(A)**.
- 4-Introduire le robot à l'intérieur de la station de recharge.



Avertissement - Precaution

Avant d'exécuter la première recharge, s'assurer que l'alimentateur est adéquat au type de batteries installées (alimentateur pour batteries au plomb ou au lithium).



C141501700.fm

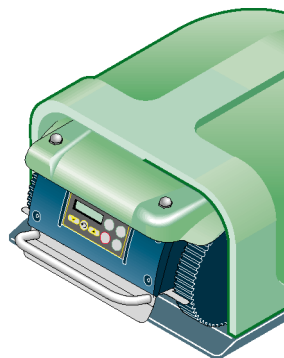
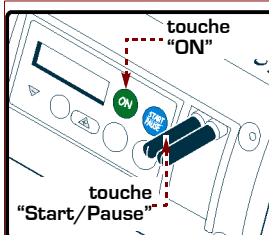
i Important

Avant d'utiliser le robot, charger complètement les nouvelles batteries (voir "Recharge des batteries lors de la première utilisation")

Il est maintenant possible d'utiliser le robot (voir "Emploi et fonctionnement")

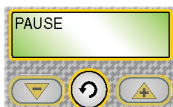
RECHARGE DES BATTERIES LORS DE LA PREMIÈRE UTILISATION

- 1-Introduire le robot à l'intérieur de la station de recharge.
- 2-Appuyer sur la touche **ON**.
- 3-Après quelques secondes, l'écran va afficher le message "RECHARGE".
- 4-Appuyer sur la touche **"Start/ Pause"**.



IDM - 41501703000.af

L'écran visualise la fonction "PAUSE". Les batteries commencent le cycle de recharge.



- 5-A la fin du rechargement, il est possible de programmer le robot pour sa mise en service (voir "Modalité de programmation").

i Important

En cas de première recharge, les batteries doivent rester connectées pendant 24 heures au moins.

MISES AU POINT

RECOMMANDATIONS POUR LES RÉGLAGES

i Important

L'utilisateur doit exécuter toute mise au point selon les procédures décrites dans le Manuel. Ne pas exécuter de réglages qui ne sont pas décrits dans le Manuel.

Toute mise au point éventuelle extraordinaire et non indiquée sur le Manuel ne doit être exécutée que par le personnel du Service Après-Vente Autorisé du Constructeur.

RÉGLAGE HAUTEUR COUPE

Avant de configurer la hauteur de coupe de la lame, s'assurer que le robot est arrêté en toute sécurité [Voir "Arrêt du robot en toute sécurité"].

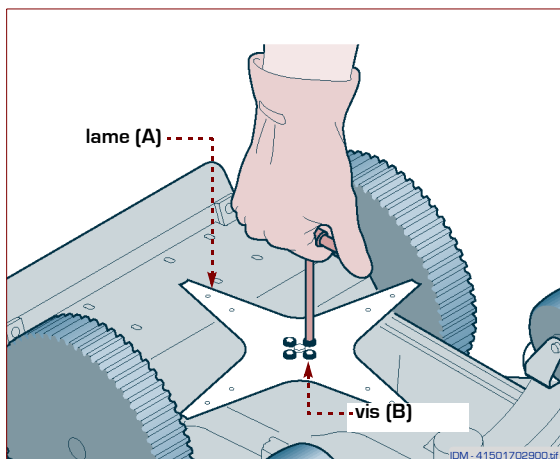
- 1-Désactiver l'alarme antivol pour éviter toute activation [voir "Modalité de programmation"]



Important

Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains.

- 2-Renverser le robot et le poser au sol en évitant d'endommager son carter de protection.
- 3-Dévisser les vis (B) pour démonter la lame (A)



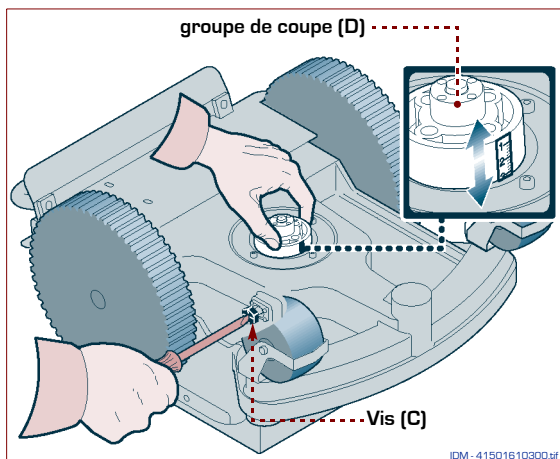
- 4-Dévisser la vis (C).
 - 5-Lever ou baisser le groupe de coupe (D) afin de spécifier la hauteur de coupe souhaitée. La valeur peut être obtenue par l'échelle graduée.
 - 6-A la fin du réglage, serrer la vis (C) et réinstaller la lame.
- Plus grande est l'amplitude du groupe de coupe (D), plus petite est la hauteur du gazon après le tondage.



Important

Réduire la hauteur de coupe de façon graduelle. On conseille de réduire la hauteur de 1 cm au moins tous les 1÷2 jours, jusqu'à ce que la hauteur idéale ne soit atteinte.

- 7-Renverser le robot sur sa position de service.



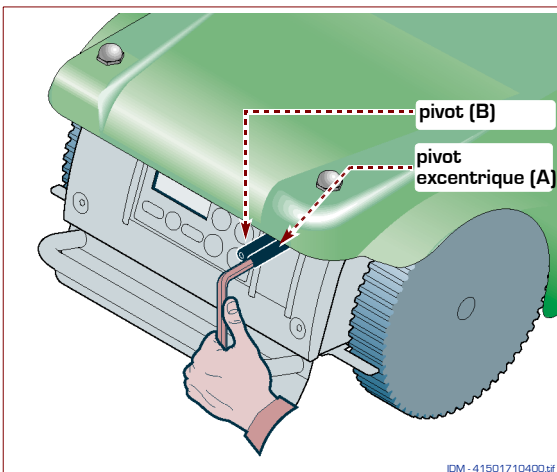
RÉGLAGE DU CAPTEUR DE PLUIE

- 1-Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")
- 2-Régler la distance entre les pivots (A-B) en tournant le pivot (A).

i Important

La sensibilité du capteur augmente au fur et à mesure que la distance entre les pivots diminue. Il est conseillé de ne pas rapprocher excessivement les pivots.

Si le capteur détecte des conditions de pluie, le robot exécute ses fonctions selon les configurations du programme (voir "Modalité de programmation")



EMPLOI ET FONCTIONNEMENT

RECOMMANDATIONS D'EMPLOI

i Important

Lorsqu'on utilise le robot pour la première fois, il est conseillé de lire attentivement et par entier le Manuel et de s'assurer de l'avoir compris complètement, notamment toutes les informations relatives à la sécurité.

N'accomplir que les opérations prévues par le Constructeur et ne modifier aucun dispositif afin d'obtenir des performances différentes.

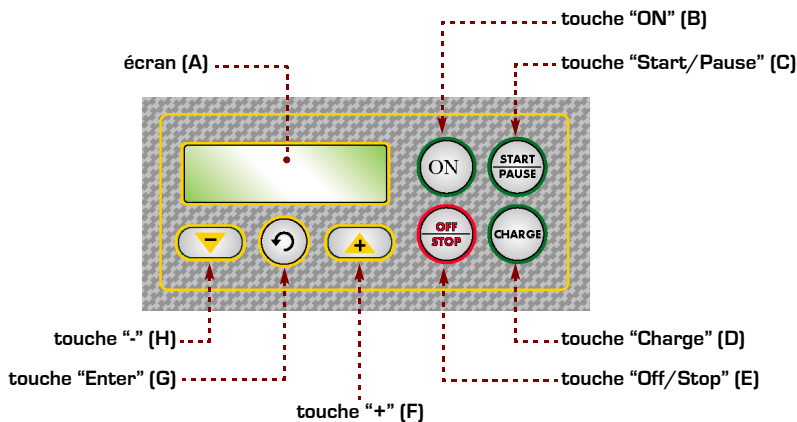
DESCRIPTION DES COMMANDES DU ROBOT

L'illustration montre la position des commandes qui se trouvent sur la machine.

- A) Afficheur:** il est lumineux pour afficher toutes les fonctions.
- B) ON:** appuyer sur cette touche pour mettre la tondeuse à gazon en marche.
- C) PAUSE:** appuyer pour arrêter la tondeuse à gazon, en laissant l'afficheur en "attente"; dans ce mode, il est possible de programmer la tondeuse. En appuyant de nouveau, le travail redémarre. En appuyant sur la touche pendant que la tondeuse est en charge, la tondeuse ne reprend pas le travail tant que l'on n'appuie pas de nouveau sur la touche et que "Pause" disparaît de l'afficheur.
- D) CHARGE:** appuyer pour faire rentrer la tondeuse à la base et anticiper ainsi le rechargement des batteries. Si l'on appuie dessus pendant que la

tondeuse est en charge, la tondeuse interrompt le chargement et reprend le travail.

- E) OFF/STOP:** appuyer pour arrêter la tondeuse à gazon; l'afficheur s'éteint.
- F) Touche "+":** durant le fonctionnement appuyer sur cette touche pour faire repartir la lame préalablement arrêtée. Durant la programmation appuyer sur cette touche pour augmenter les rubriques proposées par le menu.
- G) ENTER:** durant le fonctionnement appuyer sur cette touche pour activer la fonction spirale. Durant la programmation appuyer sur cette touche pour confirmer et mémoriser la sélection effectuée.
- H) Touche "-":** durant le fonctionnement appuyer sur cette touche pour arrêter la lame. Durant la programmation appuyer sur cette touche pour augmenter les rubriques proposées par le menu.



IDM - 41501703500.01

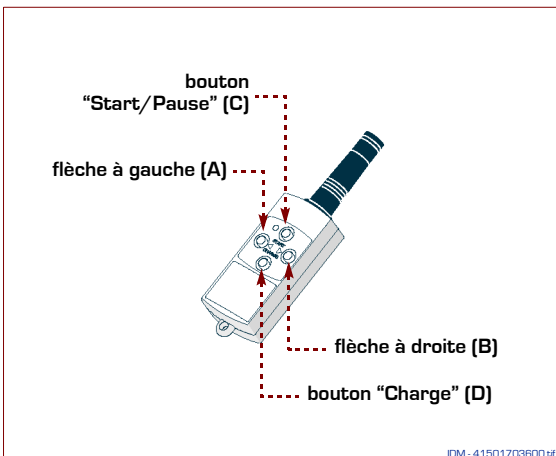
C14501700.fm

DESCRIPTION DE LA COMMANDE À DISTANCE

- **Boutons (A-B)**: pour courber le robot à droite ou à gauche.

Le robot continue à courber vers une direction ou l'autre jusqu'à ce que le bouton relatif ne soit maintenu enfoncé (bouton à droite ou à gauche). Relâcher le bouton pour faire avancer le robot le long d'un parcours rectiligne.

- **Bouton "Start" (C)**: pour activer à distance le robot (manutention, arrêt et redémarrage de la lame, ainsi que transfert d'une zone à l'autre).
- **Bouton "Charge" (D)**: pour exécuter les opérations spécifiées.



IDM - 41501703600.tif

F



Important

Lors de la livraison, la commande à distance est déjà programmée par un code univoque qui est attribué au robot de référence.

Si la commande à distance ne fonctionne pas car elle ne reconnaît pas le code attribué au robot de référence, il est nécessaire de la configurer (voir "Modalité de programmation")

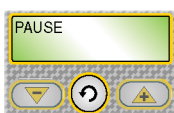
MODALITÉ DE PROGRAMMATION

Procéder de la manière indiquée.

- 1-Appuyer sur la touche.



- 2-Introduire le mot de passe [s'il est requis] (voir "Saisie du mot de passe")



- 3-Si le robot est activé à l'intérieur de la base de recharge, après quelques secondes l'écran visualise le message "RECHARGE".

- 4-Appuyer sur la touche.



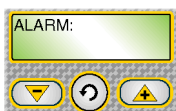
L'écran visualise la fonction "PAUSE".



- 5-Appuyer sur la touche.



L'écran visualise la fonction "ALARM".



i Important

Pour enregistrer la fonction visualisée, appuyer sur la touche "Pausa" ou sur la touche "Enter".

En appuyant sur la touche "Pausa", l'écran visualise "PAUSE". Par contre, en appuyant sur la touche "Enter", l'écran visualise la fonction suivante.

La fonction ne reste pas enregistrée si l'on appuie sur la touche "Stop" avant la touche "Enter" ou la touche "Pausa". Le robot alors se désactive.

ALARM: (exclusivement pour quelques modèles, voir "Données techniques") cette fonction permet d'activer ou de désactiver l'alarme antivol.

- 1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour activer ou désactiver les fonctions.

Enable: pour activer l'alarme. Si le robot est levé par la poignée, l'alarme s'active. Un son triple signale l'exécution de l'activation.

Désactiver: pour désactiver ou interrompre l'alarme en cas d'activation. Un son continu et descendant signale l'exécution de la désactivation.

i Important

La fonction "ALARM" peut être activée, désactivée et arrêtée exclusivement en introduisant le mot de passe (voir "Saisie du mot de passe")

Afin de garantir le fonctionnement de l'alarme, le robot doit disposer d'une batterie tampon chargée.

Pour recharger la batterie tampon, activer le robot à l'intérieur de la station en cours de recharge des batteries ou le laisser activé lors du travail normal.

Le premier rechargement de la batterie tampon doit durer 6 heures au moins.

Pour désactiver l'alarme, accomplir la procédure indiquée.

- 2-Activer le robot.
- 3-Accéder à la fonction "ALARM".
- 4-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour visualiser "Désactiver".
- 5-Introduire le mot de passe. (voir "Saisie du mot de passe")
- 6-Appuyer sur la touche "Enter" pour désactiver l'alarme acoustique.

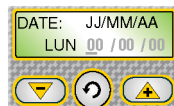
L'écran visualise la fonction "LANGUE".



LANGUE: cette fonction permet de sélectionner la langue de visualisation des messages.

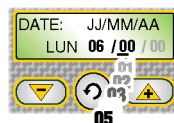
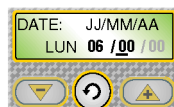
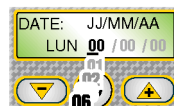
- 1-Appuyer sur la Touche "+" et sur la Touche "-" pour défiler les langues disponibles.
- 2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer la langue sélectionnée.

L'écran visualise la fonction "DATE".

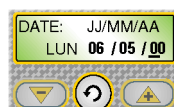


DATE: cette fonction permet de configurer l'heure solaire ou légale, le jour, le mois et l'an.

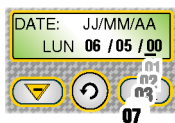
- 1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le jour.
- 2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.
- 3-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le mois.



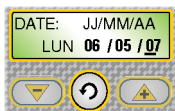
- 4-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



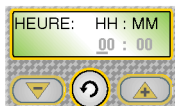
5-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer l'an.



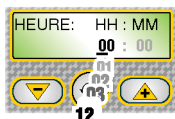
6-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



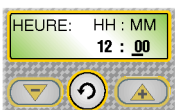
L'écran visualise la fonction "HEURE".



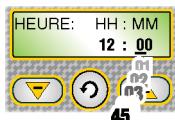
7-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer l'heure.



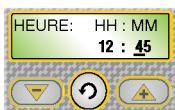
8-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



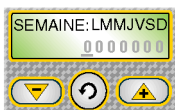
9-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer les minutes.



10-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



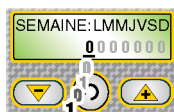
L'écran visualise la fonction "SEMAINE".



SEMAINE: cette fonction permet de configurer les jours de service du robot pendant la semaine.

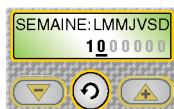
Le curseur se positionne automatiquement sur la zone au-dessous de la lettre "L" [Lundi].

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer les jours de la semaine de service du robot.



Valeur 0: jour de repos du robot.
Valeur 1: jour de travail du robot.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



3-Répéter cette procédure pour configurer tous les jours de la semaine.

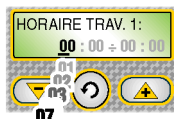
A la fin de la procédure (lettre "D" de Dimanche), l'écran visualise la fonction "HORAIRE TRAVAIL 1".



HORAIRE TRAVAIL 1: cette fonction permet de configurer la première plage horaire de service du robot pendant la journée.

Le curseur se positionne automatiquement sur la zone au-dessous de la première plage horaire (par exemple, de 7h30 à 9h30).

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer l'heure à laquelle on souhaite commencer le tondage.



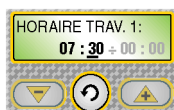
2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



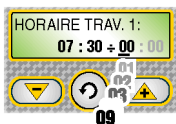
3-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer les minutes auxquelles on souhaite commencer le tondage.



4-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



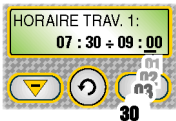
5-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer l'heure à laquelle on souhaite achever le tondage.



6-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



7 -Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer les minutes auxquelles on souhaite achever le tondage.



8 -Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



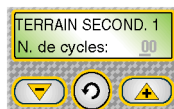
L'écran visualise la fonction "HORAIRE TRAVAIL 2".



HORAIRE TRAVAIL 2: cette fonction permet de configurer la deuxième plage horaire de service du robot pendant la journée.

Pour configurer l'heure de travail de la deuxième plage horaire de la journée (par exemple, de 19h00 à 22h00), répéter la même procédure spécifiée pour "HORAIRE TRAVAIL".

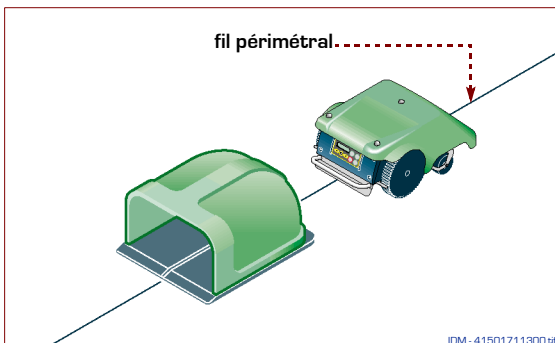
A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "TERRAIN SECOND. 1 - N. de cycles".



TERRAIN SECOND. 1: cette fonction permet de spécifier le tondage automatique d'une zone secondaire 1.

Configurer le temps utilisé par le robot pour atteindre la zone secondaire le long du parcours du fil périmétral. Pour détecter le temps, accomplir les opérations suivantes:

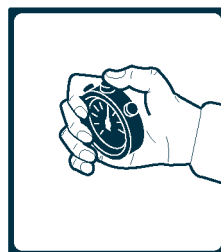
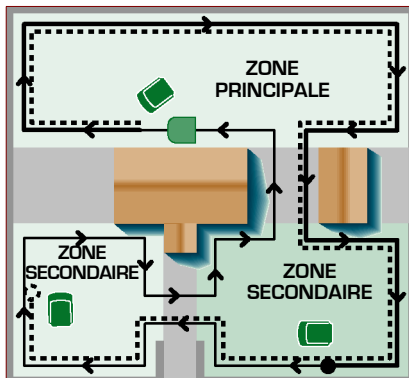
1-Positionner le robot en dehors de la base de recharge, vers le fil à la sortie.



2-Appuyer sur les touches **ON**, **PAUSA** et **CHARGE** pour activer le robot.

3-Chronométrer le temps utilisé par le robot pour atteindre la moitié du parcours de la zone secondaire.

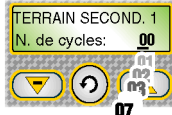
Important
Si l'on a disposé des retours rapides le long du parcours pour atteindre la zone secondaire, il est



C141501700.fm

nécessaire de conduire manuellement le robot aussitôt après la préparation du retour rapide.

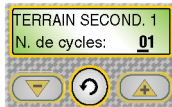
4-Appuyer sur la Touche "+" et sur la Touche "-" pour entrer le numéro de cycles de travail à exécuter sur la zone principale, après quoi la tondeuse commence à travailler sur la première zone secondaire.



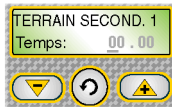
i Important

Si l'on n'a pas prévu de zones secondaires (du type 1 ou 2), il est nécessaire d'introduire la valeur 0 pour achever les fonctions relatives au numéro des cycles et au temps.

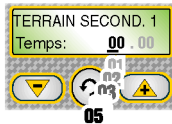
5-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



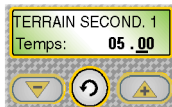
L'écran visualise "TERRAIN SECOND. 1 - Temps".



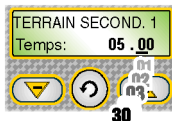
6-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour saisir le temps (en minutes) chronométré pour atteindre la zone secondaire.



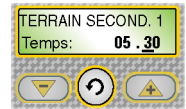
7-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



8-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour saisir le temps (en secondes).



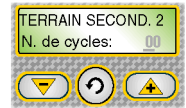
9-Appuyer sur la touche pour confirmer.



i Important

Si l'on n'a pas prévu de zones secondaires (du type 1 ou 2), il est nécessaire d'introduire la valeur 0 pour achever les fonctions relatives au numéro des cycles et au temps.

A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "TERRAIN SECOND. 2 - N. de cycles".



TERRAIN SECOND. 2: cette fonction permet de spécifier le tondage automatique d'une zone secondaire 2.

1-Pour configurer le numéro de cycles et le temps de la zone secondaire 2, répéter la même procédure spécifiée pour "TERRAIN SECOND. 1".

i Important

Si l'on n'a pas prévu de zones secondaires (du type 1 ou 2), il est nécessaire d'introduire la valeur 0 pour achever les fonctions relatives au numéro des cycles et au temps.

A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "PERIMETRE".



PERIMETRE: cette fonction permet de configurer le robot selon le mode de détection "fil périmétral" ou "collision".

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le type de délimitation installée le long du périmètre.

Sélectionner **OUI** au cas où l'on aurait positionné le fil périmétral.

Sélectionner **NON** au cas où le fil périmétral ne serait pas positionné.

Sélectionner **x2** en cas de brouillards du signal (fil périmétral positionné).

Sélectionner **x4** si le problème persiste après l'option **x2**.

Sélectionner **x6** si le problème persiste après l'option **x4**.



Important

Après l'activation, la tondeuse se positionne automatiquement en mode "Périmètre OUI". Les options NON, x2, x4, x6 sont invalidées après la désactivation de la tondeuse. Les utiliser très soigneusement et exclusivement s'il n'y a pas de piscines ou d'endroits escarpés.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.

A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "CAPTEUR PLUIE".



CAPTEUR PLUIE: cette fonction permet de configurer le robot en cas de pluie.

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour activer ou désactiver les fonctions.

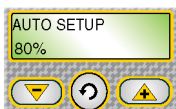
Désactivé: en cas de pluie, le robot continue à tondre.

Pause: en cas de pluie, le robot retourne à la station pour y rester (en mode "Recharge") jusqu'à ce que la touche "Pause" ne soit enfoncée.

Nouve. allumage: en cas de pluie, le robot retourne à la station pour y rester (en mode "Recharge"). Après le cycle de recharge, le robot redémarre et recommence à tondre exclusivement si la pluie a terminé.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.

L'écran visualise la fonction "AUTO SETUP".



AUTO SETUP: (exclusivement pour certains modèles, voir "Données techniques"); cette fonction permet de réduire automatiquement le temps de tondage du robot selon les conditions du gazon.

1-Appuyer sur la Touche "+" et sur la Touche "-" pour désactiver cette option ou pour programmer le pourcentage de pelouse rasée au-delà duquel commence à entrer en fonction l'autoprogrammation.

La fonction de autoprogrammation permet de réduire le temps de travail de la machine en fonction des conditions de la tondeuse à gazon. Lorsque la surface de la pelouse résulte rasée dans un pourcentage supérieur à celui programmé dans la rubrique de menu "Autoprogramm.", la machine programme automatiquement un intervalle de repos qui retarde les sorties successives de la base de recharge; majeur est le pourcentage de pelouse rasée, majeur sera l'intervalle de repos de la machine.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.

L'écran visualise la fonction "TELECOMMANDE".



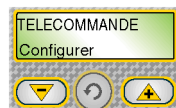
TELECOMMANDE: (exclusivement pour quelques modèles, voir "Données techniques"); cette fonction permet de configurer à nouveau la commande à distance.

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour sélectionner une des fonctions.

Configurer: pour programmer à nouveau la commande à distance par un code unique qui est attribué au robot de référence.

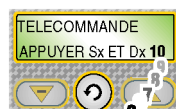
2-Pour programmer à nouveau la commande à distance, sélectionner "Configurer".

3-L'écran visualise la fonction "TELECOMMANDE Configurer".



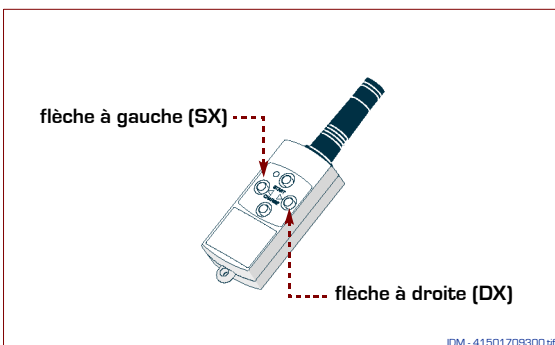
4-Par la commande à distance, se positionner près du robot.

5-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



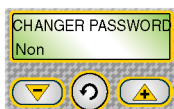
6-Appuyer simultanément sur les touches "DX", "SX" de la commande à distance dans 10 secondes (voir la figure). L'activation d'un son double signale l'exécution de la connexion entre la commande à distance et le robot.

7-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



IDM - 41501709300.tif

L'écran visualise "PASSWORD".



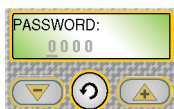
PASSWORD: cette fonction permet de configurer ou de modifier le mot de passe.

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour activer ou désactiver les fonctions.

Oui: pour saisir un nouveau mot de passe.

Non: pour maintenir le mot de passe saisi précédemment.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.

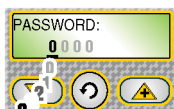


Important

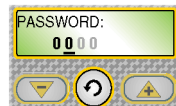
Pour configurer ou modifier le mot de passe, saisir avant toute chose le mot de passe précédent et, par la suite, taper le mot de passe personnalisé.

Lors de l'achat, le mot de passe introduit par le constructeur se compose de quatre chiffres (0000).

3-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le premier numéro.

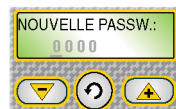


4-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



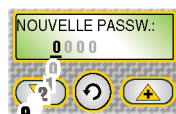
5-Répéter cette procédure pour configurer tous les numéros du mot de passe.

6-A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "NOUVELLE PASSW.".

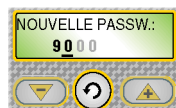


Le curseur se positionne automatiquement sur la zone au-dessous du premier numéro.

7-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le premier numéro.

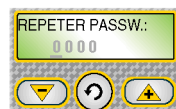


8-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.

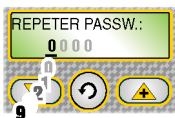


9-Répéter cette procédure pour configurer tous les numéros du mot de passe.

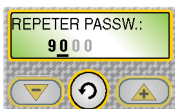
10-A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "REPETER PASSW.".



11-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le premier numéro.



12-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.

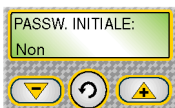


Répéter cette procédure pour configurer tous les numéros du mot de passe.

Important

La répétition de la procédure de saisie du mot de passe permet de s'assurer qu'il est correctement introduit. Pour éviter d'oublier le mot de passe, il est conseillé de choisir une combinaison facile à mémoriser.

A la fin de la procédure, l'écran visualise la fonction "PASSW. INITIALE".



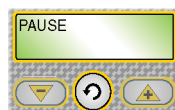
PASSW. INITIALE: cette fonction permet de programmer ou pas la demande de saisie du mot de passe chaque fois que le robot est mis hors service et qu'il est activé à nouveau après une longue période d'inactivité (par exemple, entreposage pendant l'hiver).

1-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour activer ou désactiver les fonctions.

Non: lors de chaque remise en service après une période d'inactivité, le robot redémarre sans la nécessité de saisir le mot de passe.

Oui: lors de chaque remise en service après une période d'inactivité, le robot ne redémarre pas si le mot de passe n'est pas saisi.

2-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



3-Appuyer sur la touche "Pausa" pour enregistrer les configurations et quitter la procédure de configuration.

Il est maintenant possible d'utiliser le robot (voir "Mise en marche du cycle automatique").

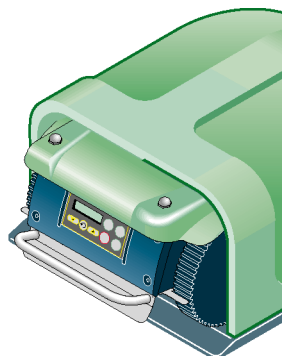
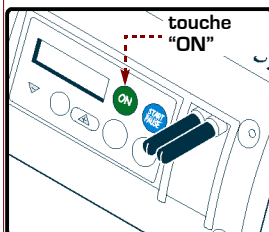
MISE EN MARCHÉ DU CYCLE AUTOMATIQUE

Le cycle automatique doit être activé lors de la première mise en service ou bien après une période d'inactivité.

1-Appuyer sur la touche **ON**.

2-Introduire le mot de passe (s'il est requis) (voir "Saisie du mot de passe")

3-Si le robot est mis en service pour la première fois, il est nécessaire de le configurer. Par contre, si le robot est mis en service après une période d'inactivité, il est nécessaire de



C141501700.fm

IDM - 415017030000.fr

s'assurer que les fonctions programmées correspondent à l'état réel de la surface à tondre (par exemple, ajout d'une piscine, d'arbres, etc.) (voir "Modalité de programmation").

- 4-Régler la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur coupe").
- 5-Régler la sensibilité du capteur de pluie (voir "Réglage du capteur de pluie").
- 6-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.



Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

- 7-Après quelques secondes, l'écran va afficher le message "RECHARGE".
- 8-Le robot commence à tondre le gazon selon les modes configurés.

ARRÊT DU ROBOT EN TOUTE SÉCURITÉ

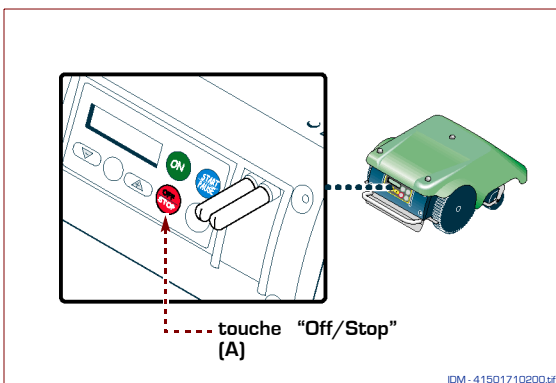
Lors de l'utilisation du robot, il peut s'avérer nécessaire de l'arrêter en toute sécurité pour éviter tout danger de démarrage imprévu de la lame.

Appuyer sur la touche "Off/Stop" (A) pour arrêter le robot.



Important

L'arrêt du robot en toute sécurité s'avère nécessaire pour exécuter toute opération d'entretien ou de réparation (par exemple: remplacement et/ou recharge des batteries, remplacement de la lame, opérations de nettoyage, etc.).



IDM - 41501710200.tif

ARRÊT AUTOMATIQUE DU ROBOT

Le robot s'arrête automatiquement lorsque les conditions ci-dessous se passent.

- Batteries à plat

Le robot retourne automatiquement à la station de recharge.

- Pluie

En cas de pluie, le robot retourne automatiquement à la station de recharge et recommencera à fonctionner selon les modes configurés (voir "Modalité de programmation")

- Gazon tondus

Le capteur détecte le gazon tondus, le robot retourne automatiquement à la station de recharge et recommencera à fonctionner selon les modes configurés (voir "Modalité de programmation").

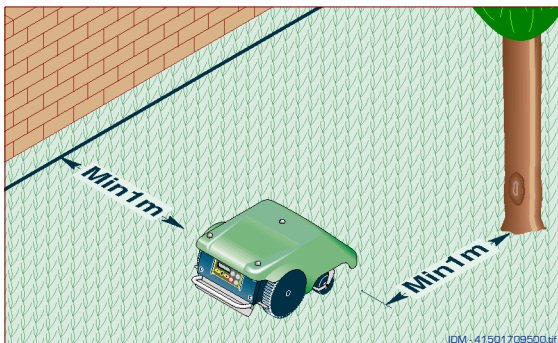
- Fin de l'horaire de travail

A la fin de l'horaire de travail, le robot retourne automatiquement à la station de recharge et recommencera à fonctionner selon les modes configurés (voir "Modalité de programmation").

DÉMARRAGE ET ARRÊT MANUEL DU ROBOT (DANS DES ZONES FERMÉES)

Le démarrage en mode manuel du robot doit être exécuté pour tondre des zones non prévues par la programmation des surfaces à tondre en mode automatique.

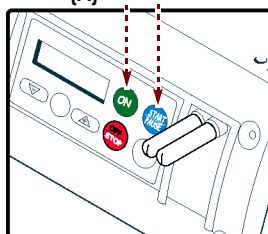
Positionner le robot à l'intérieur de la zone de travail, à une distance de 1 m au moins du fil périmétral et éloigné de tout obstacle différent.



1-Appuyer sur la touche **ON (A)**.

2-Introduire le mot de passe (s'il est requis) (voir "Saisie du mot de passe").

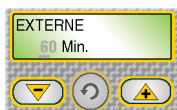
touche "ON" (A) touche "Start/Pause" (B)



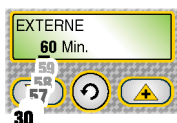
3-L'écran visualise la fonction "PAUSE".



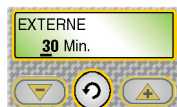
4-Appuyer en séquence sur les touches "-", "+". L'écran visualise "EXTERNE - 60 Min" (valeur de défaut).



5-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer les minutes.



6-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer.



i Important

La valeur introduite ne reste pas enregistrée.

7-Appuyer sur la touche "Start/Pause" (B) pour démarrer le robot.

A la fin du temps configuré, le robot s'arrête en toute sécurité près du fil périmétral.

8-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.

i Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

DÉMARRAGE DU ROBOT SANS FIL PÉRIMÉTRAL

Cette modalité peut être accomplie par la commande à distance afin de tondre des zones complètement délimitées par des palissades ou pour tondre, par exemple, des zones réduites ne pouvant pas être délimitées, ou bien pour toute démonstration pratique sur le fonctionnement du robot.

i Important

Lorsqu'on utilise le robot sans fil périmétral, on conseille d'éviter tout choc du robot contre des obstacles, des arêtes ou des objets contondants, de manière à éviter tout dommage ou toute rupture.

- 1-Appuyer sur la touche **ON (A)**.
- 2-Introduire le mot de passe (s'il est requis) (voir "Saisie du mot de passe").

l'écran affiche le message suivant:



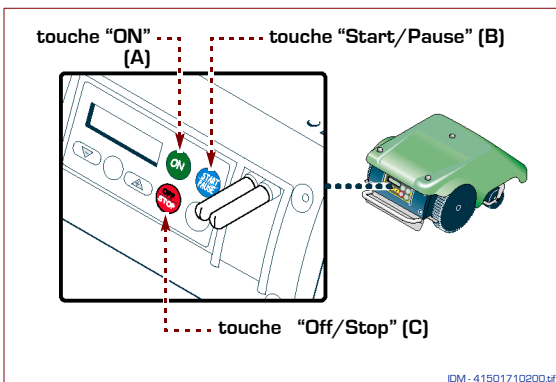
- 3-Appuyer sur la touche **"Enter"** jusqu'à ce que le message "Périmètre" ne soit visualisé (voir "Modalité de programmation").

l'écran affiche le message suivant:



- 4-Appuyer sur une des touches **"+"**, **"-"** pour configurer **"NON"**.

- 5-Appuyer sur la touche **"Enter"** pour confirmer la sélection.



IDM - 41501710200.0f

- 6-Appuyer deux fois de suite sur la touche **"Start/Pause"(B)** pour démarrer le robot.

- 7-Diriger le robot par la commande à distance (voir "Description de la commande à distance").

i Important

On conseille de manœuvrer le robot par la commande à distance pour tondre le gazon contenu dans une zone réduite et bien visible, tout en évitant, si possible, de le faire heurter contre des obstacles.

- 8-Après le tondage, appuyer sur la touche **"Off/Stop"(C)** pour arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité").

i Important

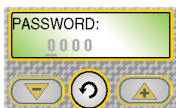
Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation")

- 9-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.

SAISIE DU MOT DE PASSE

Le robot peut être protégé par un mot de passe composé de quatre chiffres que l'utilisateur peut activer, désactiver et personnaliser (voir "Modalité de programmation").

- 1-L'écran affiche le message suivant:

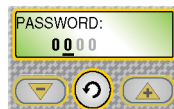


- 2-Appuyer sur une des touches "+", "-" pour configurer le premier



chiffre.

- 3-Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace sur la position suivante.



- 4-Répéter cette procédure pour configurer tous les numéros du mot de passe.

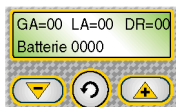
Il est maintenant possible d'utiliser le robot.

F

VISUALISATION À L'ÉCRAN LORS DU TRAVAIL

Lors du travail de la tondeuse, l'écran visualise les données suivantes:

- vitesse du moteur roue à gauche
- vitesse du moteur lame
- vitesse du moteur roue à droite
- tension batterie.



Lors de la recharge de la tondeuse, l'écran visualise "RECHARGE".

Si l'horaire de travail de la tondeuse est incorrect, l'écran visualise le jour et l'horaire initial du travail.

INACTIVITÉ PROLONGÉE ET REMISE EN SERVICE

En cas d'inactivité prolongé du robot, il est nécessaire d'exécuter une série d'opérations pour garantir son fonctionnement optimal lorsqu'il est utilisé de nouveau.

- 1-Nettoyer soigneusement le robot et la station de recharge (voir "Nettoyage du robot").
- 2-Recharger la batterie une fois par mois au moins en cas de batteries au plomb et tous les 5 mois en cas de batteries au lithium (voir "Rechargement des batteries suite à une inactivité prolongée").



Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

- 3-Ranger le robot à l'abri, dans un endroit sec et à une température adéquate (10-30 °C); cet endroit ne doit pas être aisément atteint par les étrangers (enfants, animaux, etc.).

4-Débrancher la prise de courant de l'alimentateur **(A)**.

5-Couvrir la station de recharge **(C)** pour éviter toute pénétration de matériau (feuilles, papier, etc.) et pour protéger les plaques de contact.

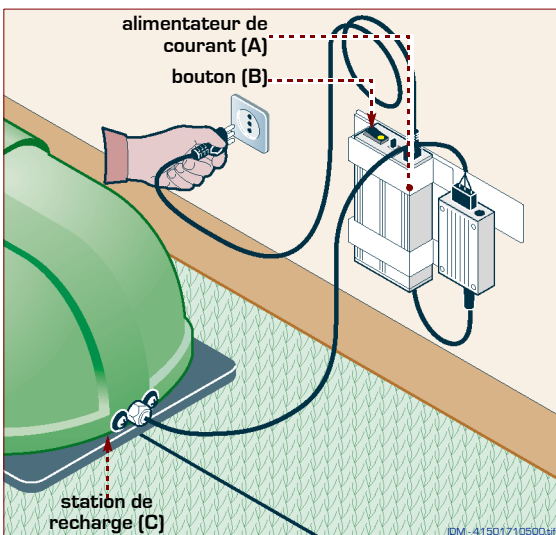
Remise en service

Avant de remettre en service le robot après une longue période d'inactivité, accomplir les opérations ci-dessous.

1-Brancher la fiche de l'alimentateur **(A)** à la prise électrique.

2-Réactiver l'alimentation électrique générale.

3-Appuyer sur le bouton **(B)** de l'alimentateur, sur ON.



F



Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

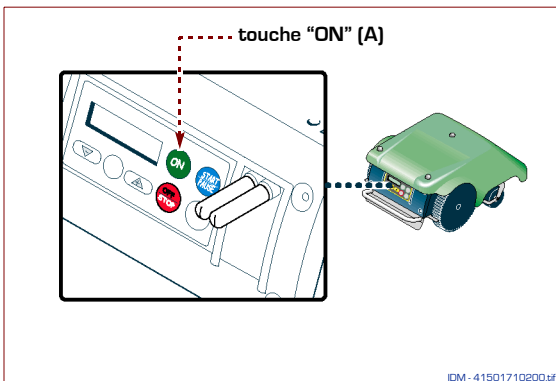
4-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.

5-Appuyer sur la touche **ON (A)**.

6-Introduire le mot de passe (s'il est requis) (voir "Saisie du mot de passe").

7-Après quelques secondes, l'écran va afficher le message "RECHARGE".

8-Il est maintenant possible d'utiliser le robot (voir "Modalité de programmation")



Recharger la batterie une fois par mois au moins en cas de batteries au plomb et tous les 5 mois en cas de batteries au lithium.

- 1-Alimenter électriquement la base de recharge et s'assurer que les plaques sont bien propres

i Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

F

- 2-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.

- 3-Appuyer sur la touche "ON" [A].

- 4-Introduire le mot de passe (s'il est requis) (voir "Saisie du mot de passe").

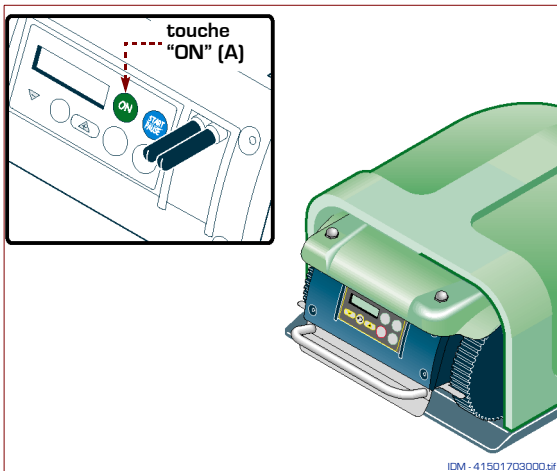
- 5-Après quelques secondes, l'écran va afficher le message "RECHARGE".

- 6-Appuyer sur la touche "Start/Pausa" [B].

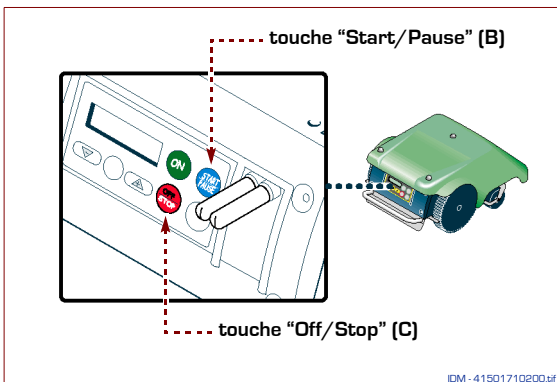
Les batteries commencent le cycle de recharge.

- 7-Après le rechargement (6 heures environ), appuyer sur la touche "Off/Stop" [C].

- 8-Ranger le robot à l'abri, dans un endroit sec et à une température adéquate (10-30 °C); cet endroit ne doit pas être aisément atteint par les étrangers (enfants, animaux, etc.).



IDM - 41501703000.tif

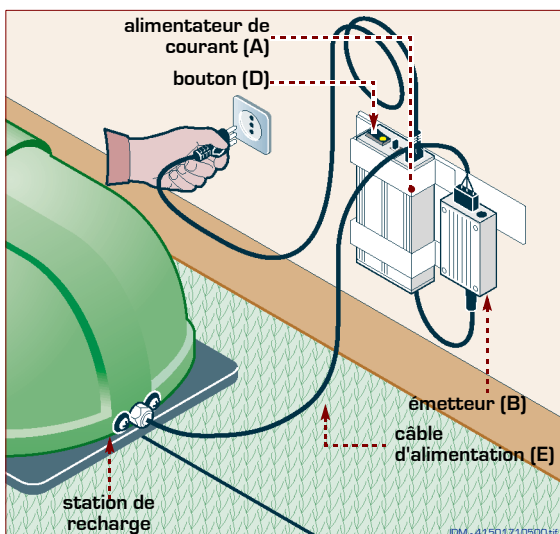


IDM - 41501710200.tif

Remise en service des batteries par le kit de recharge pour l'hiver (en option)

Ce kit permet de recharger les batteries ou de maintenir leur recharge pendant l'hiver et sans utiliser la station de recharge.

- 1-Appuyer sur le bouton **(D)** de l'alimentateur, sur OFF.
- 2-Débrancher la prise de courant de l'alimentateur **(A)**.
- 3-Déconnecter le câble **(E)** du groupe émetteur **(B)**.



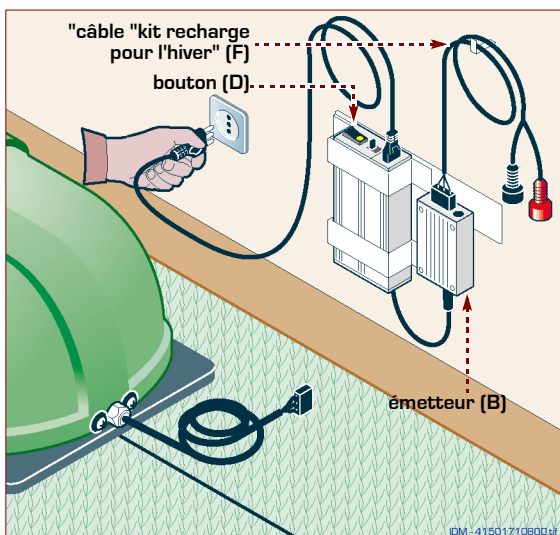
- 4-Connecter le câble du kit **(F)** au groupe émetteur **(B)**.
- 5-Brancher la prise de courant de l'alimentateur.
- 6-Appuyer sur le bouton **(D)** de l'alimentateur, sur ON.



Important

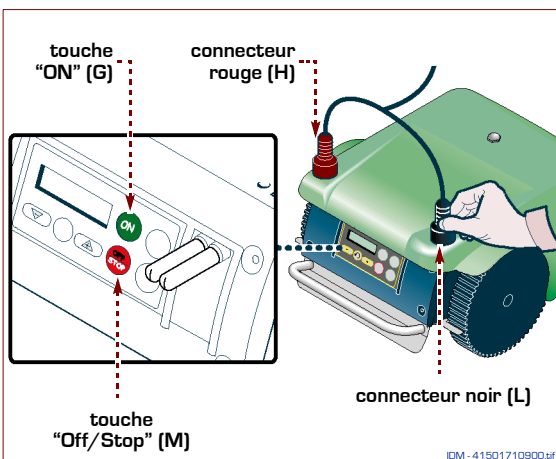
Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

- 7-Positionner le robot près du groupe alimentateur-émetteur.



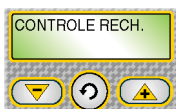
8-Appuyer sur la touche **ON (G)**.

9-Introduire le mot de passe (s'il est requis) [voir "Saisie du mot de passe"].



IDM - 41501710900.fr

F 10-l'écran affiche le message suivant:



11-Après quelques secondes, l'écran va afficher le message.



12-Brancher le connecteur **(H)** (rouge, polarité +).

13-Brancher le connecteur **(L)** (noir, polarité -).



Avertissement - Precaution

Une connexion incorrecte des pôles peut endommager irrévocablement les batteries et les circuits électroniques.



Important

Le branchement des connecteurs doit être exécuté dans 30 secondes à partir de l'enfoncement de la touche "ON". Après cette période de temps, le robot se désactive automatiquement. Appuyer de nouveau sur la touche "ON" pour achever l'opération.

14-l'écran affiche le message suivant: Les batteries commencent le cycle de recharge.



15-Après le rechargement [6 heures environ], appuyer sur la touche "Off/Stop" **(M)**.

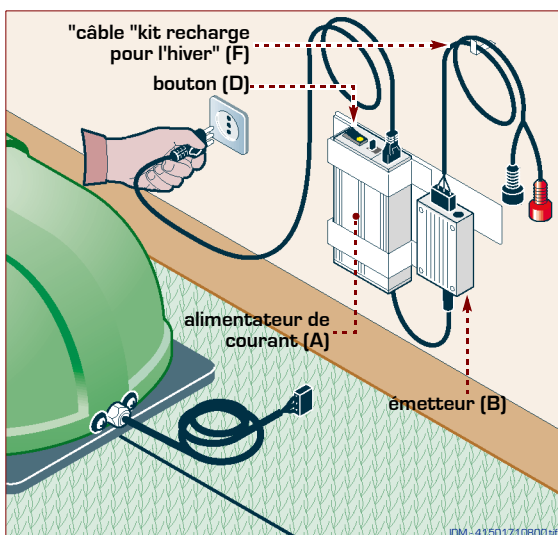
16-Débrancher le connecteur **(H)** (rouge, polarité +).

17-Débrancher le connecteur **(L)** (noir, polarité -).

18-Ranger le robot à l'abri, dans un endroit sec et à une température adéquate (10-30 °C); cet endroit ne doit pas être aisément atteint par les étrangers [enfants, animaux, etc.].

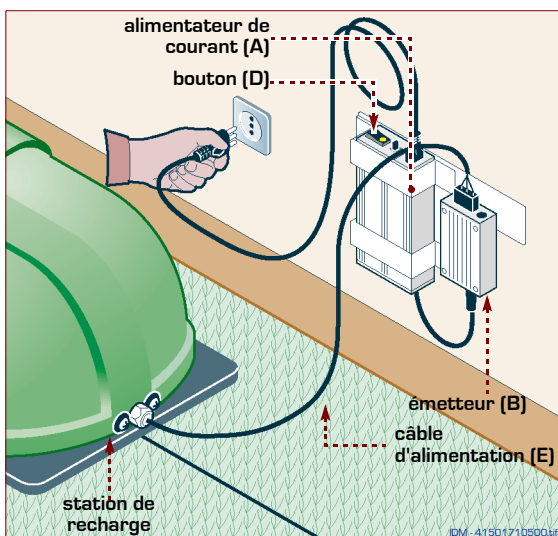
Après l'hiver, déconnecter le kit et remettre en service la station de recharge.

- 1-Appuyer sur le bouton **(D)** de l'alimentateur, sur OFF.
- 2-Débrancher la prise de courant de l'alimentateur **(A)**.
- 3-Déconnecter le câble **(F)** du groupe émetteur **(B)**.



F

- 4-Connecter le câble du kit **(E)** au groupe émetteur **(B)** (voir "Installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur").
- 5-Brancher la prise de courant de l'alimentateur **(A)**.
- 6-Appuyer sur le bouton **(D)** de l'alimentateur, sur ON.
- 7-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.



CONSEILS POUR L'UTILISATION

Ci-dessous, on spécifie quelques indications à respecter lors de l'utilisation du robot.

- Même après avoir pris parfaitement connaissance des instructions d'emploi, lors de la première utilisation on conseille de simuler quelques manœuvres d'essai pour localiser les commandes et les fonctions principales.
- Contrôler le serrage des vis de fixation des organes principaux.
- Tondre fréquemment le gazon pour éviter une pousse excessive de l'herbe.
- Ne pas utiliser le robot pour tondre un gazon dont la hauteur est supérieure à 10 cm.

- Si le gazon est pourvu d'une installation d'irrigation automatique, programmer le robot de manière qu'il retourne à la station de recharge min. 1 heure avant le commencement de l'irrigation.
- Vérifier la pente du sol et s'assurer qu'il ne dépasse pas les valeurs max. admises, de manière que l'utilisation du robot n'entraîne aucun danger.
- Il est conseillé de programmer la tondeuse de manière qu'elle ne travaille pas trop, en évaluant également la pousse différente du gazon selon les saisons, ce qui évite toute usure inutile et une durée de vie limitée des batteries.

F

ENTRETIEN COURANT

RECOMMANDATIONS POUR LA MAINTENANCE



Important

Lors des opérations d'entretien, utiliser les dispositifs de protection individuels conseillés par le Constructeur, notamment lorsqu'on utilise la lame.

Avant d'exécuter les opérations d'entretien, s'assurer que le robot est arrêté en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité").

TABEAU DES FRÉQUENCES D'ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Fréquence	Composant	Type d'intervention	Référence
Toutes les semaines	Lame	Nettoyer et contrôler les performances de la lame	Voir "Nettoyage du robot"
		Si la lame est pliée à cause d'un choc ou si elle est excessivement usée, la remplacer.	Voir "Remplacement lame"
	Poignées de recharge des batteries	Nettoyer et éliminer toute oxydation éventuelle	Voir "Nettoyage du robot"
	Plaques de contact	Nettoyer et éliminer toute oxydation éventuelle	Voir "Nettoyage du robot"
Tous les mois	Robot	Nettoyer	Voir "Nettoyage du robot"

C14507700.fm

NETTOYAGE DU ROBOT

- 1-Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")



Important

Si l'alarme antivol est activée, la désactiver avant de lever le robot (voir "Modalité de programmation").

- 2-Nettoyer toutes les surfaces externes du robot en utilisant une éponge savonnée et imbibée d'eau tiède; rincer soigneusement.
- 3-Ne pas utiliser de solvants ou l'essence, ce qui évite d'endommager les surfaces peintes et les pièces en plastique.
- 4-Ne pas laver les parties internes du robot et n'utiliser aucun jet d'eau sous pression, ce qui évite d'endommager les éléments électriques et électroniques.



Avertissement - Precaution

Pour éviter tout endommagement irréversible des pièces électriques et électroniques, ne pas plonger le robot dans l'eau (ni partiellement, ni complètement), car il n'est pas étanche.

- 5-Contrôler la partie inférieure du robot (zone de la lame et roues) et enlever toute incrustation et/ou tout résidu pouvant compromettre les performances du robot.

- 6-Pour éliminer les incrustations et/ou tout résidu de la lame, utiliser une brosse adéquate.



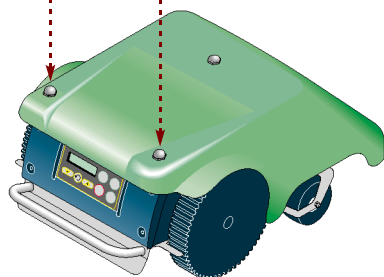
Avertissement - Precaution

Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains.

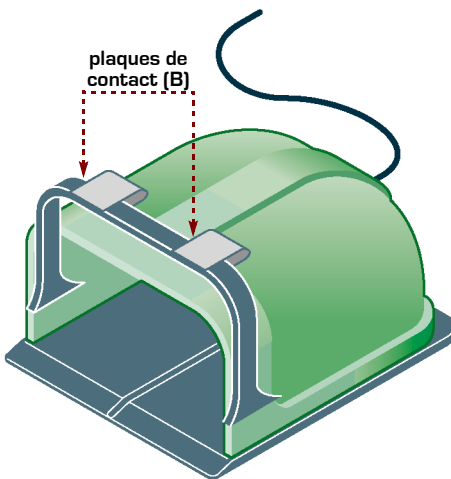
- 7-Nettoyer les poignées de recharge des batteries (A), les plaques de contact (B) et éliminer toute oxydation éventuelle ou tout résidu dû aux contacts électriques en utilisant un chiffon sec; si nécessaire, utiliser du papier abrasif à grain fin.
- 8-A l'intérieur de la station de recharge, éliminer tout résidu éventuel.

F

poignées de recharge (A)



plaques de contact (B)



DÉPISTAGE DES PANNES

Les informations reportées ci-après ont le but d'aider à identifier et à corriger des éventuelles anomalies et dysfonctions pouvant se présenter en phase d'utilisation.

Quelques défauts peuvent être résolus directement par l'utilisateur, tandis que d'autres nécessitent une compétence technique spécifique ou des capacités spéciales et, donc, ne doivent être résolus que par du personnel qualifié et bien formé à ce propos.

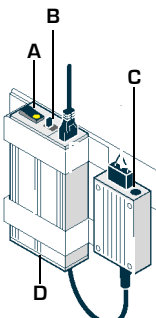
	Inconvénient	Causes	Solutions
F	L'alarme antivol reste activée	Alarme activée	Désactiver l'alarme (Voir "Modalité de programmation")
	L'alarme antivol ne fonctionne pas	Alarme désactivée	Activer l'alarme (Voir "Modalité de programmation")
		Batterie tampon à plat	Charger la batterie. Pour recharger la batterie tampon, activer le robot à l'intérieur de la station en cours de recharge des batteries ou le laisser activé lors du travail normal. Le premier rechargement de la batterie tampon doit durer 6 heures au moins.  Important Si le problème persiste, contacter le service après-vente

	Inconvénient	Causes	Solutions
Bruit excessif du robot.		Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une pièce détachée d'origine (voir "Remplacement lame")
		Résidus sur la lame de coupe (rubans, cordes, morceaux en plastique, etc.).	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")  Precaution Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains. Éliminer tout résidu de la lame.
		Proximité excessive d'obstacles lors du démarrage du robot (moins de m de distance) ou présence d'obstacles imprévus (branches tombées, objets oubliés, etc.).	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité") enlever tout obstacle et redémarrer le robot. (voir "Démarrage et arrêt manuel du robot (dans des zones fermées)")
		Moteur électrique en avarie	Faire redémarrer ou remplacer le moteur par le Service Après-Vente autorisé le plus proche.
		Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur coupe") Exécuter une coupe préliminaire de la zone par une tondeuse à gazon traditionnelle.
Le robot ne se positionne pas correctement à l'intérieur de la station de recharge		Position incorrecte du fil périmétral ou du câble d'alimentation de la station de recharge.	Vérifier la connexion de la station de recharge (voir "Installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur")
		Affaissement du terrain près de la station de recharge	Positionner la station de recharge sur une surface stable et bien à niveau (voir "Planification du positionnement de l'installation")
Le fonctionnement du robot est insolite autour des plates-bandes.		Fil périmétrique mal posé	Remettre en place le fil périmétral de façon correcte (dans le sens des aiguilles d'une montre) (voir "Installation du fil périmétral")
Le robot s'active à des horaires incorrects		Configuration incorrecte de l'horloge	Configurer à nouveau l'horloge du robot (voir "Modalité de programmation")
		Configuration incorrecte de l'horaire de travail	Configurer à nouveau l'horaire de travail (voir "Modalité de programmation")
Le robot n'exécute pas le retour rapide		Disposition incorrecte du retour rapide	Contrôler la disposition correcte du retour rapide (Voir "Préparation au retour rapide du robot vers la station de recharge")

	Inconvénient	Causes	Solutions
	La zone de travail n'est pas tondue complètement	Heures de travail insuffisantes	Prolonger l'horaire de travail (voir "Modalité de programmation")
		Incrustations et/ou résidus sur la lame de coupe	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")  Précaution Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains. Nettoyer la lame de coupe
		Lame de coupe usée	Remplacer la lame par une pièce détachée d'origine (voir "Remplacement lame")
		Zone de travail excessive par rapport à la capacité réelle du robot	Adapter la zone de travail (voir "Données techniques")
		Les batteries ont presque achevé leur durée de vie.	Remplacer les batteries par des pièces détachées d'origine (voir "Remplacement des batteries")
		La recharge des batteries n'est pas complète.	Nettoyer et éliminer toute oxydation éventuelle sur les positions de contact des batteries (voir "Nettoyage du robot") Recharger les batteries pendant 12 heures au moins
	Zone secondaire non complètement tondue	Programmation incorrecte.	Configurer correctement la zone secondaire (voir "Modalité de programmation")
	L'écran affiche le message "Aucun signal"	Le fil périmétral n'est pas connecté correctement (rupture du câble, aucune connexion électrique, etc.)	Contrôler les performances de l'alimentation électrique, ainsi que la connexion correcte du groupe alimentateur-émetteur et de la station de recharge (voir "Installation de la station de recharge et du groupe alimentateur-émetteur")

	<i>Inconvénient</i>	<i>Causes</i>	<i>Solutions</i>
	L'écran affiche le message "Hors périmètre".	Terrain excessivement incliné	Délimiter la zone excessive-ment en pente (voir "Planifica-tion du positionnement de l'installation") Installer le kit pour pentes su-périeures à 27° (voir "Don-nées techniques")
		Fil périmétrique mal posé	S'assurer que le fil est installé correctement (profondeur ex-cessive, proximité d'objets en métal, distance entre le fil dé-limitant deux éléments infé-rieure à 70 cm, etc.) (voir "Planification du positionne-ment de l'installation")
		Fil périmétral de délimita-tion des zones internes (parterres, buissons, etc.) posé dans le sens des aiguilles d'une mon-tre.	Remettre en place le fil péri-métral de façon correcte (dans le sens des aiguilles d'une montre) (voir "Installa-tion du fil périmétral")
		Alimentateur surchauffé	Prendre des mesures adé-quates pour réduire la tempé-rature de l'alimentateur (ventiler ou modifier la zone d'installation, etc.) (voir "Plani-fication du positionnement de l'installation")
		La transmission des roues est incorrecte	Contrôler et, si nécessaire, fixer correctement les roues
	L'écran affiche le message "Blac-kout"	Coupure électrique sur l'émetteur	Redémarrer le robot
		Alimentateur surchauffé	Prendre des mesures adéqua-tes pour réduire la températu-re de l'alimentateur (ventiler ou modifier la zone d'installation, etc.) (voir "Planification du posi-tionnement de l'installation")
		Présence d'autres instal-lations limitrophes	Contacteur le Service Après-Ven-te autorisé du Constructeur
	L'écran affiche le message "Erreur moteur roue"	Terrain accidenté ou pré-sence d'obstacles empê-chant le mouvement.	S'assurer que le pré à tondre est uniforme et dépourvu de trous, de cailloux ou d'autres obstacles. Dans le cas contraire, exécuter toute opération nécessaire d'as-sainissement (voir "Préparation et délimitation des zones de tra-vail [zone principale et zones se-condaires]")
		Panne d'un ou des deux moteurs activant la transmission des roues.	Faire redémarrer ou rempla-cer le moteur par le Service Après-Vente autorisé le plus proche.

	Inconvénient	Causes	Solutions
	L'écran affiche le message "Erreur heure"	Les capteurs antichoc sont bloqués	Enlever le carter et vérifier les performances de capteurs
	L'écran affiche le message "Erreur Sync."	Le récepteur du robot ne reconnaît pas le signal	Désactiver et réactiver l'équipement Si le problème persiste, contacter le service après-vente
L'écran affiche le message "Herbe haute"		Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une pièce détachée d'origine (voir "Remplacement lame")
		Résidus sur la lame de coupe (rubans, cordes, morceaux en plastique, etc.)	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")  Avertissement - Préc Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains. Eliminer tout résidu de la lame.
		Proximité excessive d'obstacles lors du démarrage du robot (moins de m de distance) ou présence d'obstacles imprévus (branches tombées, objets oubliés, etc.).	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité") Enlever tout obstacle et redémarrer le robot (voir "Démarrage et arrêt manuel du robot (dans des zones fermées)")
		Moteur électrique en avarie	Faire redémarrer ou remplacer le moteur par le Service Après-Vente autorisé le plus proche
		Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur coupe") Exécuter une coupe préliminaire de la zone par une tondeuse à gazon traditionnelle.
Commande à distance défectueuse		Programmation incorrecte	Programmer correctement la commande à distance (voir "Modalité de programmation")
		La DEL de la commande à distance ne s'allume pas.	Extraire la batterie et la remplacer (voir "Remplacement des batteries de la commande à distance")
	Après l'installation du robot, il y a des brouillages (interférences de radio, télévision, grille automatique, etc.).	Interférences avec d'autres dispositifs électriques	Contacter le Service Après-Vente autorisé du Constructeur

	Inconvénient	Causes	Solutions
	La DEL (D) de l'alimentateur ne s'allume pas.	Aucune tension d'alimentation	S'assurer que la position du capteur (B) correspond à la tension d'alimentation et que le bouton (A) est activé (position "ON").
		Fusible coupé	S'assurer que la prise de courant de l'alimentateur est correctement branchée. Faire remplacer le fusible par le Service Après-Vente autorisé le plus proche.
	La DEL (C) (verte) de l'émetteur est allumée	Fil périmétral interrompu	Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité") Appuyer sur le bouton (A) de l'alimentateur, sur OFF. Joindre le fil périmétral.
	La DEL (C) (orange) de l'émetteur s'allume maintes fois et clignote consécutivement (moins de 4)	Longueur excessive du fil périmétral.	Installer le kit d'amplification du signal.
		Fil périmétral excessivement utilisé ou oxydé.	Vérifier toute jonction éventuelle. Si nécessaire, remplacer le fil.
	La DEL (C) (rouge) de l'émetteur est allumée.	Branchements incorrects.	Faire exécuter le contrôle par le Service Après-Vente autorisé le plus proche.

F

REPLACEMENT DES PIECES

RECOMMANDATIONS POUR LE REMPLACEMENT PARTIES

Important

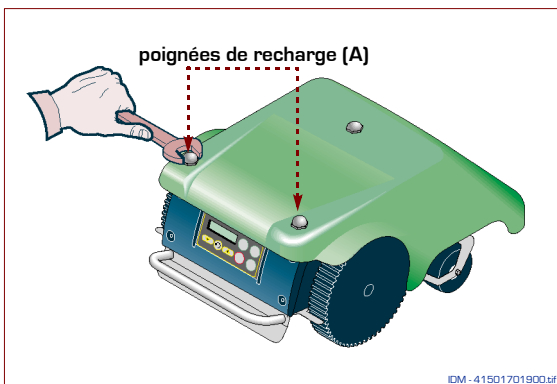
Exécuter les opérations de remplacement et réparation en suivant les indications fournies par le constructeur,

ou s'adresser au Service Après-Vente si l'intervention qui s'avère nécessaire n'est pas prévue dans le manuel.

REPLACEMENT DES BATTERIES

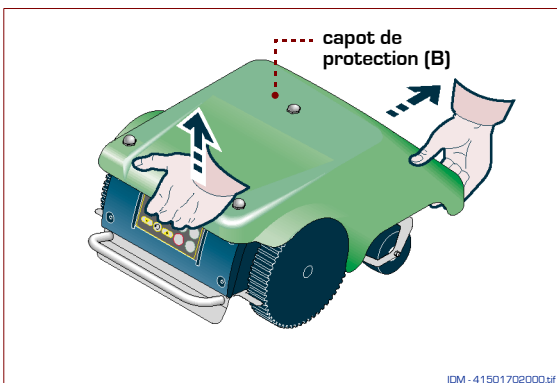
1-Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")

2-Desserrer les poignées (A).



F

3-Enlever le carter (B).

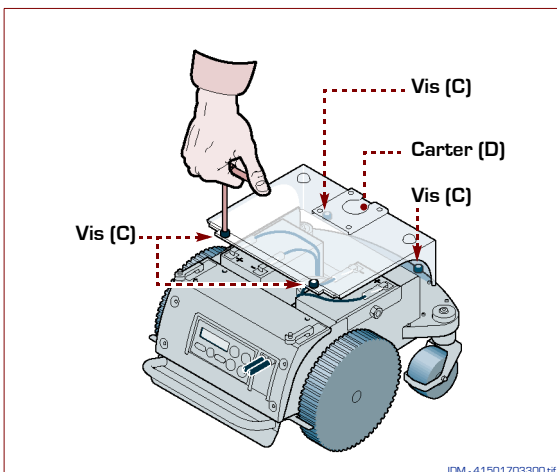


4-Dévisser les vis (C) et démonter le carter (D).



Important

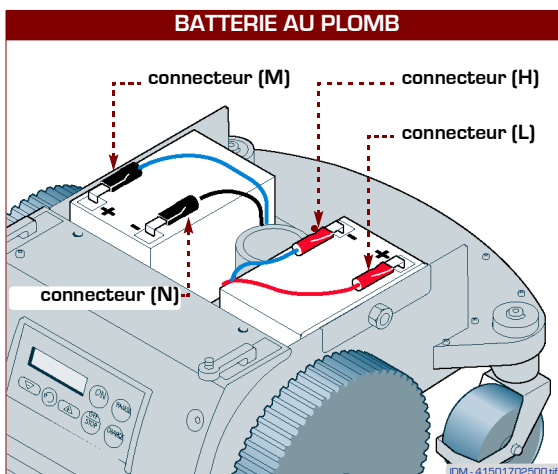
Le remplacement des batteries doit être exécuté selon la typologie installée (batterie au lithium ou au plomb).



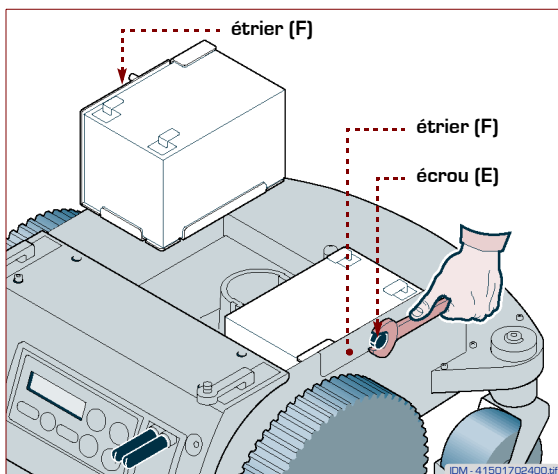
C141501700.fm

Batterie au plomb

1-Déconnecter les câbles (L-N-M-H) en séquence.



2-Desserrer les écrous (E) et retirer les brides (F).



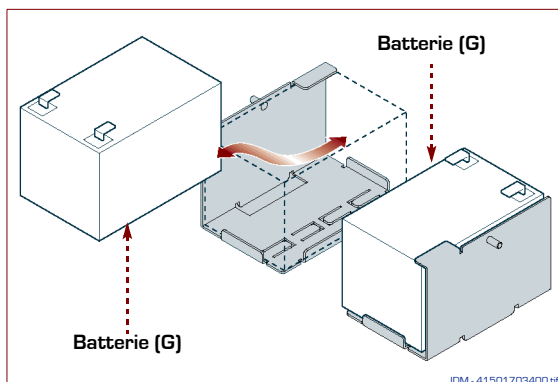
3-Extraire la batterie (G) et la remplacer.

4-Exécuter les mêmes opérations pour remplacer l'autre batterie (G).



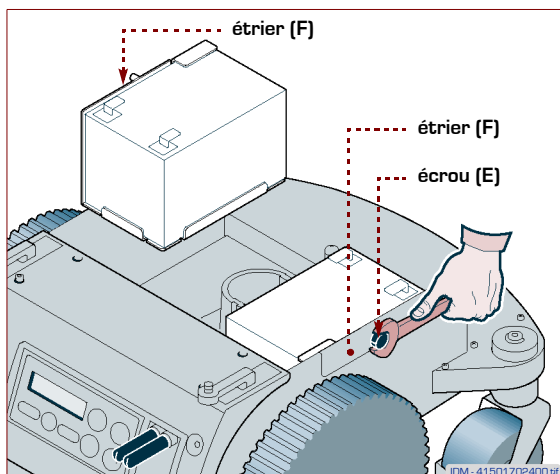
Important

Ne pas abandonner les batteries déchargées dans la nature. Effectuer la mise au rebut dans le respect des lois en vigueur en la matière.



5-Installer les brides **(F)** pour-
vues de batteries.

6-Serrer les écrous **(E)**.

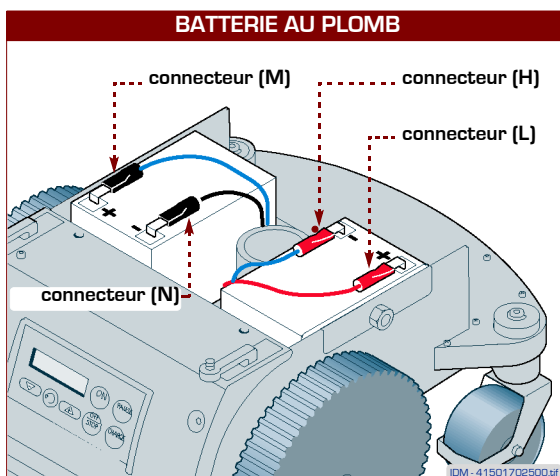


F 7-Brancher le connecteur **(H)**
(rouge avec câble bleu)

8-Brancher le connecteur **(L)**
(rouge avec câble rouge)

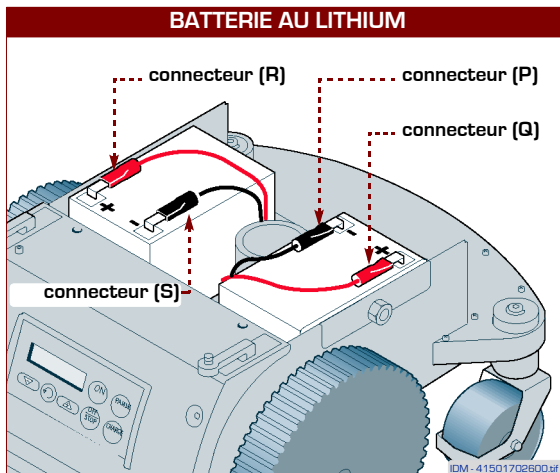
9-Brancher le connecteur **(M)**
(noir avec câble bleu)

10-Brancher le connecteur **(N)**
(noir avec câble noir)



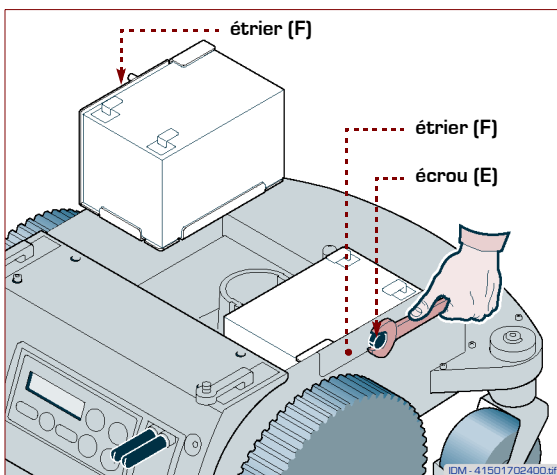
Connexion de la batterie au lithium

1-Déconnecter les câbles **(R-S-
Q-P)** en séquence.



C141501700.fm

2-Desserrer les écrous (E) et retirer les brides (F).

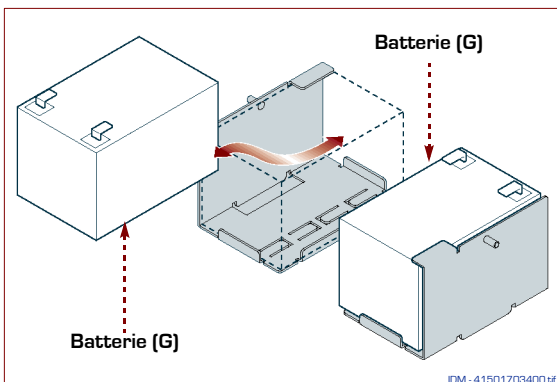


3-Extraire la batterie (G) et la remplacer.

4-Exécuter les mêmes opérations pour remplacer l'autre batterie (G) (si présente).

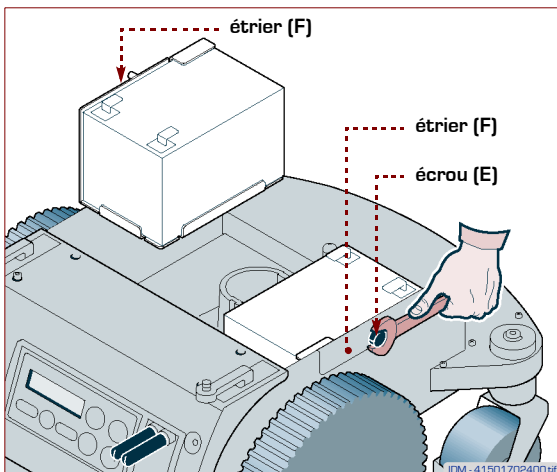
i Important

Ne pas abandonner les batteries déchargées dans la nature. Effectuer la mise au rebut dans le respect des lois en vigueur en la matière.

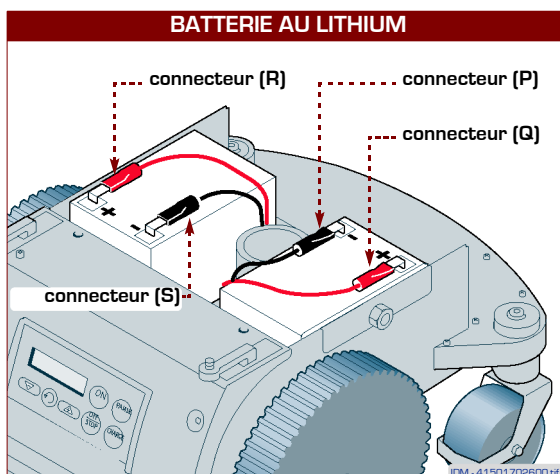


5-Installer les brides (F) pourvues de batteries.

6-Serrer les écrous (E).



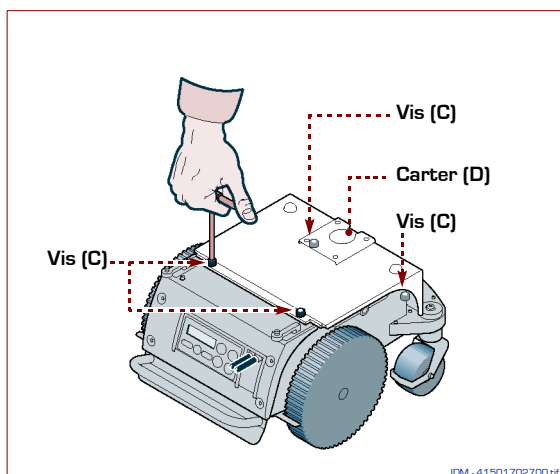
- 7-Brancher le connecteur **(P)**
(noir avec câble noir)
- 8-Brancher le connecteur **(Q)**
(rouge avec câble rouge)
- 9-Brancher le connecteur **(R)**
(rouge avec câble rouge)
- 10-Brancher le connecteur **(S)**
(noir avec câble noir)



F

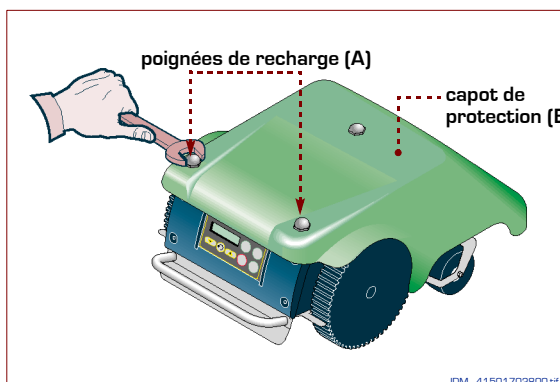
Lorsque les branchements des batteries sont achevés, accomplir la procédure indiquée.

- 1-Remonter le carter **(D)** et re-visser les vis **(C)**.



- 2-Installer le carter **(B)**.

- 3-Serrer les poignées **(A)**.



4-Positionner le robot à l'intérieur de la station de recharge.

5-Charger la batterie.



Avertissement - Precaution

Avant d'exécuter la première recharge, s'assurer que l'alimentateur est

adéquat au type de batteries installées (alimentateur pour batteries au plomb ou au lithium) (voir "Recharge des batteries lors de la première utilisation").

Il est maintenant possible d'utiliser le robot (voir "Emploi et fonctionnement").

REEMPLACEMENT LAME

1-Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")

2-Renverser le robot et le poser au sol en évitant d'endommager son carter de protection.

3-Dévisser les vis (B) pour démonter la lame (A).



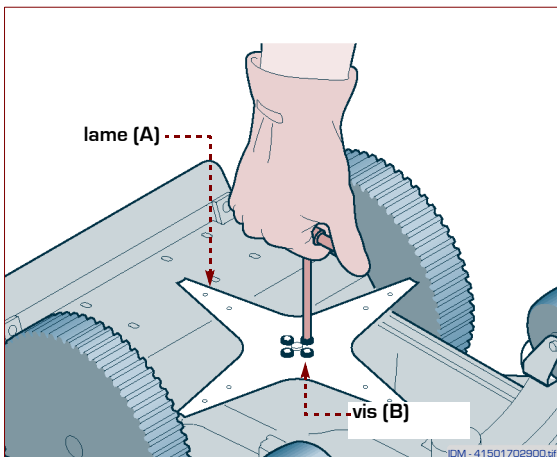
Important

Porter des gants de protection, ce qui évite tout risque de coupure aux mains.

4-introduire une nouvelle lame et serrer les vis.

5-Régler la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur coupe")

6-Renverser le robot sur sa position de service.



F

REPLACEMENT DES BATTERIES DE LA COMMANDE À DISTANCE

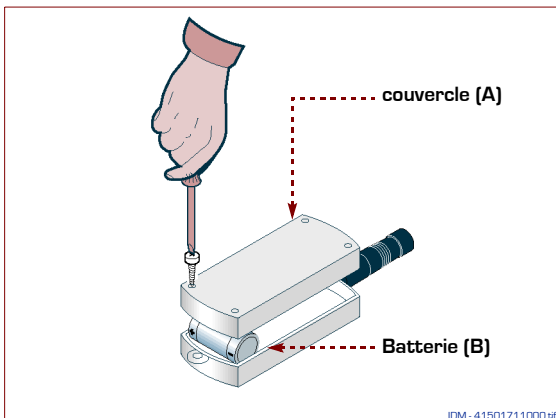
- 1-Arrêter le robot en toute sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")
- 2-Enlever le couvercle **(A)**.
- 3-Retirer la batterie **(B)** et la remplacer avec une autre de voltage identique.



Important

Lors de la réinstallation de la nouvelle batterie, respecter les polarités (+ e -).

Ne pas endommager les circuits internes de la commande à distance.



F

- 4-Remettre le couvercle **(A)**.

Démarrer le robot et le conduire par la commande à distance afin de vérifier les performances de la batterie.

ELIMINATION DU ROBOT



Danger -Attention

Ne pas abandonner de matériaux polluants dans la nature; effectuer la mise au rebut dans le respect des lois en vigueur en la matière.

INHALT

ALLGEMEINE INFORMATIONEN.....	4	GEBRAUCH UND BETRIEB	29
TECHNISCHE INFORMATIONEN.....	5	PROGRAMMIERTE WARTUNG	48
INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT	9	STÖRUNGEN, URSACHEN	
EINBAU	11	UND ABHILFEN	50
EINSTELLUNGEN	27	AUSWECHSELN DER KOMPONENTEN	55

STICHWORTVERZEICHNIS

A

Allgemeine Beschreibung des Geräts, 5
Aufladung der Batterien nach langer Untätigkeit, 44
Austauschen der Klinge, 61
Auswechslung der Batterien der Fernbedienung, 62
Automatischer Stopp des Roboters, 39

B

Batteriewechsel, 56
Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen, 27
Beschreibung der Bedienelemente des Roboters, 30
Beschreibung der Fernbedienung, 31

D

Display-Anzeige in der Arbeitsphase, 42

E

Eingabe des Passworts, 42
Einstellung der Schnitthöhe, 28
Einstellung des Regensensors, 29

G

Gebrauchsempfehlungen, 29

I

Identifikation des Herstellers, 4
Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit, 20
Installation der Klinge, 23
Installation des Begrenzungsdrahts, 17
Installation und Anschluss der Batterien, 23

K

Kundendienstanforderung, 5

L

Längerer Betriebsstillstand und erneute Inbetriebnahme, 42

M

Manuelles Starten und Stoppen des Roboters (auf geschlossenen Flächen), 40

P

Planung der Installation der Anlage, 12
Programmierungsmodalität, 31

R

Ratschläge für den Gebrauch, 48
Reinigung des Roboters, 49

S

Sicherheit für Mensch und Umwelt in der Entsorgungsphase., 10
Sicherheitssignale, 11
Start des Roboters ohne Begrenzungsdraht, 41
Starten des automatischen Zyklus, 38
Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters, 39
Störungssuche, 50

T

Tabelle der Abstände der programmierten Wartung, 48
Technische Daten, 7

V

Verpackung und Auspacken, 11
Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Hauptfläche und Sekundärflächen), 14
Voreinstellung auf schnelle Rückkehr des Roboters in die Aufladestation, 19
Vorgaben zur Sicherheit, 9
Vorschriften für das Auswechseln von Teilen, 55

W

Wichtige Hinweise zur Wartung, 48

Z

Zerlegung des Roboters, 62
Zweck dieses Handbuchs, 4

D

ZWECK DIESES HANDBUCHS

Vorliegendes Handbuch ist integraler Bestandteil des Gerätes. Es wurde vom Hersteller konzipiert, um Personen, die zu dessen Handhabung autorisiert sind, während der gesamten vorgesehenen Lebensdauer des Produktes die erforderlichen Informationen zur Verfügung zu stellen.

Neben einer zweckmäßigen Handhabung müssen die Bedienungspersonen, für die diese Informationen bestimmt sind, dieses Handbuch aufmerksam durchlesen und sich strikt an die darin enthaltenen Anleitungen halten.

Diese Informationen werden vom Hersteller in Originalsprache (Italienisch) geliefert und können in andere Sprachen übersetzt werden, um die gesetzliche und/oder kaufmännische Anforderungen zu erfüllen.

Indem Sie der Lektüre dieser Informationen etwas Zeit widmen, lassen sich Gefahren für die Gesundheit und Sicherheit von Personen sowie wirtschaftliche Schäden vermeiden.

Weist auf besonders wichtige technische Informationen hin, die nicht vernachlässigt werden dürfen.

Einige in diesem Handbuch aufgeführten Informationen und Abbildungen könnten nicht vollständig den in Ihrem Besitz befindlichen Produkten entsprechen. Dies beein-

trächtigt jedoch deren Funktion nicht.

Der Hersteller behält sich das Recht vor, ohne Verpflichtung zur vorherigen Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen.

Um einige Textabschnitte von besonderer Bedeutung hervorzuheben, oder um einige wichtige Angaben zu markieren, wurden einige Symbole verwendet, deren Bedeutung nachstehend beschrieben wird.



Gefahr - Achtung

Weist auf Situationen ernster Gefahr hin, die bei Nichtbeachten die Gesundheit und Sicherheit von Personen ernsthaft in Gefahr bringen können.



Vorsicht

Weist darauf hin, dass angemessene Verhaltensweisen erforderlich sind, um die Gesundheit und die Sicherheit von Personen nicht zu gefährden und keine wirtschaftlichen Schäden zu verursachen.



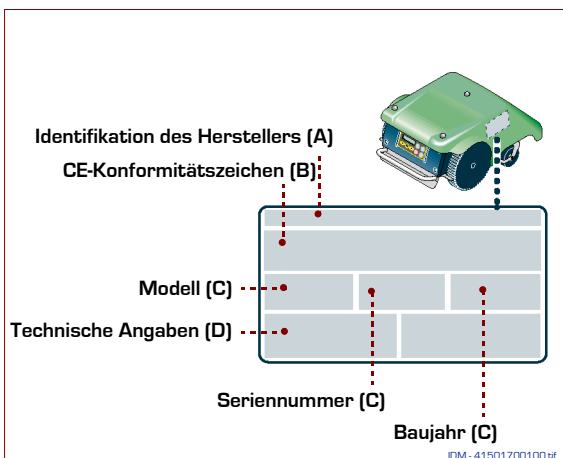
Wichtig

Weist auf besonders wichtige technische Informationen hin, die unbedingt beachtet werden sollten.

IDENTIFIKATION DES HERSTELLERS

Das dargestellte Kennschild ist direkt am Gerät angebracht. Es enthält alle zur Betriebssicherheit unabdingbaren Bezüge und Hinweise.

- A)** Kenndaten des Herstellers
- B)** CE Konformitätszeichen.
- C)** Modell/Seriennummer/Baujahr.
- D)** Technische Daten



C14501700.fm

KUNDENDIENSTANFORDERUNG

Geben Sie bei jeder Anfrage an den Technischen Kundendienst die auf dem Typenschild eingetragenen Daten, die

ungefähren Betriebsstunden sowie die Art der eingetretenen Störung an.

TECHNISCHE INFORMATIONEN

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG DES GERÄTS

Die Maschine Ambrogio Line 200 ist ein Roboter, der für das automatische Mähen von Rasen und Wiesen innerhalb von Garten- und Wohnanlagen zu jeder Tageszeit entwickelt und hergestellt wurde. Der Roboter ist klein, kompakt, geräuscharm, wasserdicht und leicht transportierbar.

Je nach den verschiedenen Eigenschaften der zu mähenden Fläche kann der Roboter auf die Bearbeitung auf mehreren Bereichen programmiert werden: auf einer Hauptfläche und zusätzlich auf einer oder zwei Sekundärfläche.

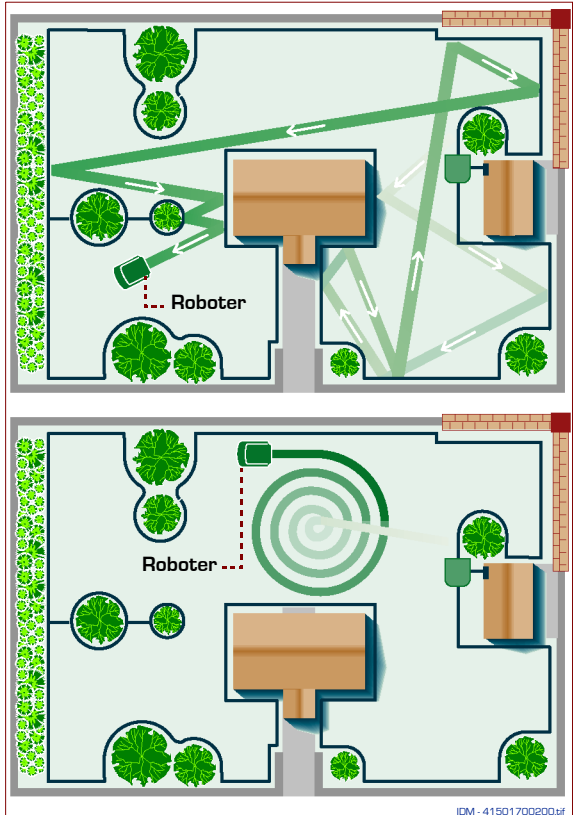
In der Betriebsphase mäht der Roboter die durch den Begrenzungsdraht und/oder Abgrenzungen (Zäune, Mauern usw.) begrenzten Flächen.

Wenn der Roboter den Begrenzungsdraht erfasst oder auf ein Hindernis trifft, ändert er seine Bahn zufällig und kehrt er seine Fahrtrichtung um.

Das Funktionsprinzip ("random") besteht darin, dass der Roboter automatisch den ganzen begrenzten Rasen mäht (siehe Abbildung).

Die Rasenfläche, die der Roboter mähen kann, hängt von verschiedenen Faktoren ab.

- Modell des Roboters und Typ der installierten Batterien.



IDM - 41501700200.0f

- Eigenschaften der Fläche (unregelmäßige Begrenzung, ungleichmäßige Fläche, Unterteilung des Bereichs, usw.).
- Beschaffenheit des Rasens (Grasart und -höhe, Feuchtigkeit, usw.).
- Zustand der Klinge (mit effizienter Schärfe, ohne Grasreste und Verkrustungen usw.).

Der Roboter Ambrogio Line 200 wurde in den Versionen BASIC, DELUXE und EVOLUTION hergestellt.

Version BASIC: Grundmodell, das Flächen bis zu 1500 m² mähen kann. Auf Anfrage kann dieses Modell mit zwei Bleibatterien oder mit einer Lithiumbatterie ausgestattet werden.

Version DELUXE: Dieses Modell kann Flächen bis zu 2600 m² mähen. Auf Anfrage kann dieses Modell mit zwei Lithiumbatterien ausgestattet werden, die das Mähen von Flächen bis zu 3000 m² ermöglichen.

Version EVOLUTION: Dieses Modell kann Flächen bis zu 3000 m² mähen. Es ist mit zwei Lithiumbatterien, Fernbedienung und Sensor für die Erfassung von "Rasen gemäht" versehen.

Alle Modelle verfügen über einen Sensor, der im Fall von Regen die Schneideklinge stoppt und den Roboter in die Aufladestation zurückführt.

Auf Anfrage können die Modelle mit potenziertem Sender, EMI-Filter, Stromschutzkasten und elektronischem Alarm ausgestattet werden.

Für nähere Einzelheiten siehe Tabelle der technischen Daten.

Jeder Roboter verfügt über ein Passwort, damit der Gebrauch im Falle eines Diebstahls verhindert wird.

Beim Kauf des Roboters besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Nummern (0000).

Für die Personalisierung des Passworts siehe "Programmierungsmodalität" (§ "Eingabe des Passworts").

Hauptsächliche Organe

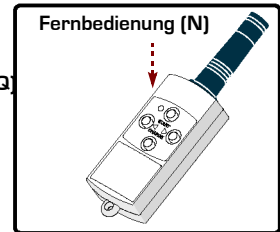
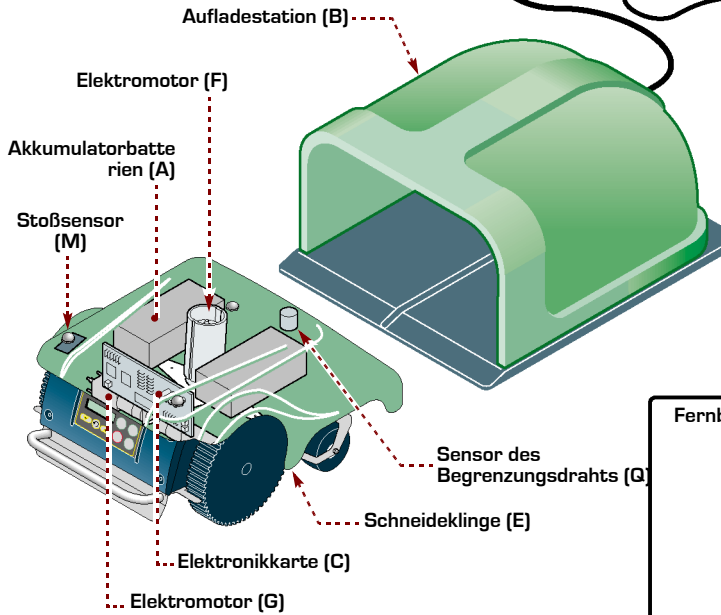
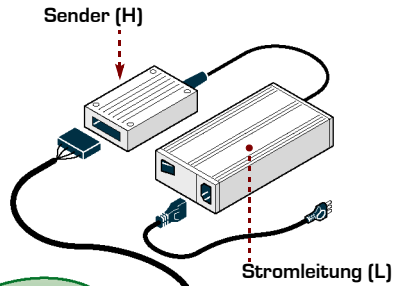
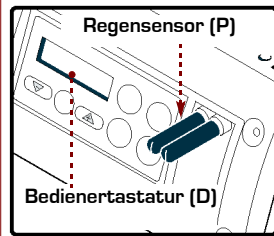
- **Akkumulatorbatterien (A):** Speisen die Motoren der Klingen und des Radantriebs.
Der Roboter wird mit einer Bleibatterie oder mit einer oder zwei Lithiumbatterien geliefert, die eine längere Betriebsdauer gewährleisten.
- **Aufladestation (B):** dient zur Aufladung oder zur Bewahrung der Aufladung der Batterien (A).
- **Elektronikkarte (C):** Kontrolliert die Automatikfunktionen des Roboters.
- **Bedienertastatur (D):** Dient zur Einstellung und zur Anzeige der Betriebsmodalitäten des Roboters.
- **Schneideklinge (E):** Führt das Mähen des Rasens durch.
- **Elektromotor (F):** Treibt die Schneideklinge an (E).
- **Elektromotor (G):** ein Elektromotor treibt die Antriebsgruppe des rechten Rads an, während der andere Elektromotor die Antriebsgruppe des linken Rads antreibt.
- **Sender (H):** Sendet das Signal an den Begrenzungsdraht.
- **Speisegerät (L):** Speist (mit Niederspannung) den Strom der Batterien.



Wichtig

Das Speisegerät (L) variiert nach Typ der installierten Batterien (Blei- oder Lithiumbatterien).

- **Stoßsensor (M):** erfasst den Stoß des Roboters gegen ein Hindernis und ändert die Bahn zufällig.
- **Fernbedienung (N):** Dient zur Fernüberwachung der Roboterfunktionen.
- **Regensensor (P):** erfasst den Regen und aktiviert die Rückkehr des Roboters in die Aufladestation (B).
- **Sensor (Q):** erfasst den Begrenzungsdraht und aktiviert die zufällige Bahnänderung.



IDM - 41501700300.tif

TECHNISCHE DATEN

Beschreibung		Modell		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Messer 4 mit Schneiden	(mm)	220	290	290
Schnittgeschwindigkeit	(m/min)	25	25	25
Schnitthöhe	(mm)	20-60	20-60	20-60
Max. Neigung der zu mähenden Fläche		27°		
Elektromotoren	(V)	cc (24V)	cc (24V)	cc (24V)
Abmessungen (Basis x Höhe x Tiefe)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Gewicht des Roboters (ohne Batterie)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Betriebstemperatur	Max	40°	40°	40°

C144501700.fm

Beschreibung		Modell		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Typ der Akkumulatorbatterie-Ladung				
Akkumulatorbatterien (Blei)	[V/A]	27,6V - 4A	-	
Akkumulatorbatterien (Lithium)	[V/A]	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Max. Fläche, die gemäht werden kann				
Roboter mit zwei Bleibatterien (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Roboter mit zwei Lithiumbatterien (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Roboter mit zwei Lithiumbatterien (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Elektroeigenschaften				
Speisegerät (für Bleibatterie)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Sicherung 5x20 4A F (intern) 27,6 Vac Sicherung 5x20 10A F (auswechselbar) Wählschalter 115-230 Vac		
Speisegerät (für Lithiumbatterie)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Sicherung 5x20 4A F (intern) 29,3 Vac Sicherung 5x20 10A F (auswechselbar) Wählschalter 115-230 Vac		
Abschnitt des (im Boden zu verlegenden) Begrenzungsdrahts	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Max. Länge des (ungefähren und auf der Grundlage einer regelmäßigen Begrenzung berechneten) Begrenzungsdrahts	(m)	600	600	600
Ausstattung				
(Patentiertes) sinusförmiges Umfangssignal		serienmäßig	serienmäßig	serienmäßig
Regensensor		serienmäßig	serienmäßig	serienmäßig
Intelligente Windung		nicht erhältlich	serienmäßig	serienmäßig
Regelung der Schneideklinge		nicht erhältlich	serienmäßig	serienmäßig
Sensor "Rasen gemäht" - Selbsttätige Programmierung (patentiert)		nicht erhältlich	nicht erhältlich	serienmäßig
Fernbedienung		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Alarm		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Kit für Arbeiten bei Neigungen über 27° ⁽¹⁾		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Begrenzungsdraht	(m)	100	150	150
Befestigungsnägel	(n°)	100	200	200

C14501700.fm

Beschreibung		Modell		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Potenzierter Sender		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Elektromagnetischer Interferenzfilter		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Stromschutzkasten		auf Anfrage	a richiesta	a richiesta
Batterieaufladesatz (Winter oder lange Untätigkeit)		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Räder mit "Spikesreifen"		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Räder mit "geklauten" Reifen		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage

(1) Wenn die Bodenbedingungen angemessen sind (fest, ohne zu große Vertiefungen, usw.), kann dank des Kits mit dem Roboter (innerhalb bestimmter Grenzen) über die zulässigen max. Neigungen hinaus gearbeitet werden.

INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT

VORGABEN ZUR SICHERHEIT

- Der Hersteller hat in der Entwicklungs- und Konstruktionsphase ein besonderes Augenmerk auf die Aspekte gerichtet, die Risiken hinsichtlich der Sicherheit und Gesundheit der mit der Maschine interagierenden Personen bedeuten könnten. Neben der Einhaltung der zuständigen gesetzlichen Vorschriften hat der Hersteller alle "Regeln der guten Konstruktionstechnik" befolgt. Zweck dieser Informationen ist es, den Anwender sensibilisieren für die Vorbeugung jeglichen Risikos zu machen. Umsichtiges Arbeiten ist unverzichtbar. Die Sicherheit liegt auch in den Händen aller Bediener, die mit der Maschine interagieren.
- **Beim ersten Einsatz des Roboters sollten Sie das gesamte Handbuch aufmerksam lesen und sicherstellen, dass Sie alle darin enthaltenen Informationen, vor allem die zur Sicherheit, genau verstanden haben.**
- Lesen Sie die im mitgelieferten Handbuch enthaltenen, und die direkt an der Maschine angebrachten Anleitungen aufmerksam durch. Vor allem die Sicherheitsvorschriften sind strikt einzuhalten. Indem Sie der Lektüre dieser Informationen etwas Zeit widmen, lassen sich unerfreuliche Unfälle vermeiden; wenn etwas passiert ist, ist es immer zu spät, sich daran zu erinnern, was man hätte tun müssen.
- Führen Sie die innerbetriebliche Förderung und die Montage unter Einhaltung der vom Hersteller gelieferten Informationen durch, die direkt auf der Verpackung, an der Maschine sowie in der Bedienungsanleitung angegeben sind.
- Achten Sie auf die Bedeutung der Symbole der angebrachten Schilder; ihre Form und Farbe haben sicherheitsrelevante Bedeutung. Die Schilder müssen stets lesbar gehalten, und die darauf angegebenen Informationen befolgt werden.
- Der Gebrauch des Rasenmähers ist nur jenen Personen erlaubt, die dessen Betriebsweise kennen und die das Handbuch zuvor gelesen und verstanden haben.
- Verwenden Sie die Maschine nur für die vom Hersteller vorgesehenen Einsatzbereiche. Der nicht sachgemäße Einsatz der Maschine kann Risiken für die Sicherheit und Gesundheit von Personen sowie wirtschaftliche Schäden herbeiführen.
- Vor dem Einsatz des Rasenmähers sicherstellen, daß auf dem Rasen keine Gegenstände liegen [Spielzeug, Äste, Kleidungsstücke usw.].

D

- Während des Betriebs des Geräts ist zu gewährleisten, dass keine Risiken bestehen, insbesondere für Kinder, Haustiere und Gegenstände.
- Führen Sie nicht Hände oder Füße nicht unter das laufende Gerät, insbesondere im Bereich der Räder.
- Die installierten Sicherheitseinrichtungen dürfen nicht verändert, ausgeschaltet, beseitigt oder umgangen werden. Durch Missachtung dieser Vorschrift können ernste Gefahren für die Sicherheit und Gesundheit von Personen entstehen.
- Den Rasenmäher in einwandfreiem Zustand erhalten, indem die vom Hersteller vorgesehenen Wartungsarbeiten durchgeführt werden. Ein guter Wartungszustand führt zu besseren Leistungen und einer längeren Betriebslebensdauer.
- Vor der Durchführung der Wartungs- und Einstellarbeiten, die auch vom Benutzer durchgeführt werden können, wenn dieser über ein Minimum an technischem Wissen verfügt, ist der Rasenmäher von der Stromversorgung abzuschließen. Es sind jedoch in jedem Fall sämtliche notwendigen Sicherheitsmaßnahmen zu ergreifen, speziell wenn Arbeiten an der Unterseite des Rasenmähers durchzuführen sind. Die Anweisungen des Herstellers sind dabei zu befolgen.
- Die vom Hersteller vorgesehenen persönlichen Schutzmaßnahmen ergreifen und besonders, wenn man mit den Messern oder der Schnittscheibe in Kontakt kommt, Schutzhandschuhe tragen.
- **Vor dem Auswechseln der Batterie ist stets das Messer abzumontieren.**
- **Um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht irreversibel zu beschädigen, darf der Roboter nicht mit einem Hochdruckwasserstrahl gewaschen und weder teilweise noch komplett ins Wasser getaucht werden, da er nicht dicht ist.**
- Die Bediener, die die während der Lebensdauer des Roboters vorgesehenen Reparaturarbeiten durchführen, müssen genaue technische Kenntnisse, besondere Fähigkeiten und anerkannte Erfahrungen im Fachsektor aufweisen. Werden diese Anforderungen nicht erfüllt, können dadurch die Sicherheit und die Gesundheit der Personen beeinträchtigt werden.
- Alle Eingriffe, die in der Ladestation [Optional] durchgeführt werden müssen, sind bei abgezogenem Stromstecker durchzuführen.
- Ersetzen Sie stark abgenutzte Komponenten unter Verwendung von Originalersatzteilen, die Funktionstüchtigkeit des Geräts und das geforderte Sicherheitsniveau zu gewährleisten.

SICHERHEIT FÜR MENSCH UND UMWELT IN DER ENTSORGUNGSPHASE

Schadstoffe nicht in die Umwelt gelangen lassen; die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

In Bezug auf die EU-Richtlinie über Elektro- und Elektronik-Altgeräte muss der Benutzer die Elektro- und Elektronikteile voneinander trennen und bei den dazu autorisierten Sammelstellen entsorgen oder dem Verkäufer bei einem neuen Kauf noch installiert aushändigen.

Alle Komponenten, die getrennt und auf besondere Weise entsorgt werden müssen, sind durch ein entsprechendes Zeichen gekennzeichnet.

Die widerrechtliche Entsorgung der Elektro- und Elektronik-Altgeräte wird durch das Gesetz des Landes bestraft, in dem

der Verstoß festgestellt wird.

Gemäß der europäischen Richtlinien (2002/95/EG, 2002/96/EG, 2003/108/EG) wurde zum Beispiel auf dem italienischen Gebiet eine Gesetzesverordnung erlassen (Nr. 151 vom 25. Juli 2005), die eine Geldstrafe von € 2000÷5000 vorsieht.



Gefahr - Achtung

Die Elektro- und Elektronik-Altgeräte können gefährliche Substanzen enthalten und somit potentiell schädlich für die Umwelt und die Gesundheit des Menschen sein. Führen Sie also bitte die Entsorgung korrekt durch.

SICHERHEITSSIGNALE



Gefahrsignal: weist darauf hin, daß man sich den Messern nicht nähern darf, wenn der Rasenmäher in Betrieb ist.



Sicherheitssignal: weist auf die Lektüre des Handbuchs vor dem Einsatz des Rasenmähers.

EINBAU

VERPACKUNG UND AUSPACKEN

Das Gerät wird zweckmäßig verpackt geliefert. Ziehen Sie das Gerät vorsichtig aus der Packung und überprüfen Sie die Unversehrtheit der Komponenten.

Auf der Packung sind alle für den Transport notwendigen Informationen wiedergegeben.

Inhalt der Verpackung

- Roboter (A);
- Stromspeisegerät (B)
- Stromkabel (C)
- Aufladestation (D)
- Sender (E)
- Spule des Begrenzungsdrahts (F)
- Befestigungsnägel (G) für Begrenzungsdraht
- Gebrauchsanweisung (H)
- Lithium- oder Bleiakkumulatorbatterien (L): die Menge der Batterien variiert nach Kaufantrag.
- Klinge (M)

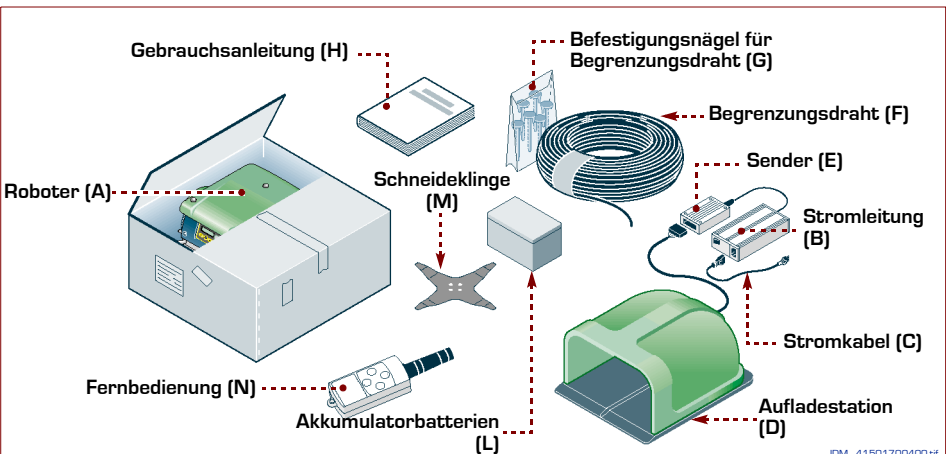
- Fernbedienung (N) (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten").



Wichtig

Die Liste umfasst nur die serienmäßig gelieferten Komponenten. Die Menge und die Integrität der eventuell angeforderten Optionals überprüfen.

Das Verpackungsmaterial für zukünftigen Gebrauch aufbewahren.



C141501700.fm

IDM - 41501700400.tif

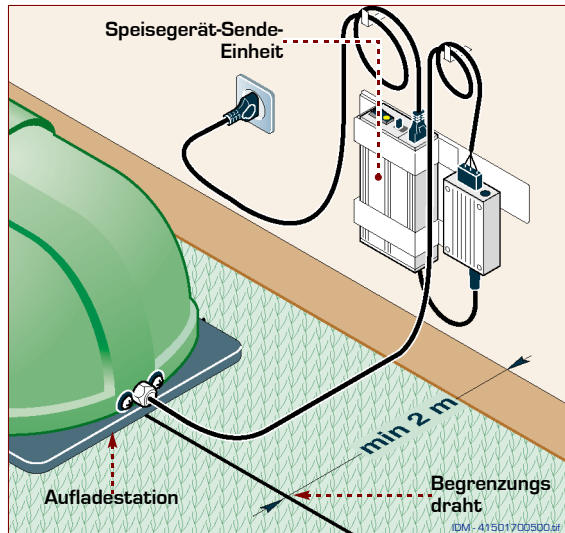
PLANUNG DER INSTALLATION DER ANLAGE

Die Installation des Roboters erfordert keine schweren Arbeiten, aber ein Mindestmaß an Vorplanung, um den besten Bereich für die Installation der Aufladestation

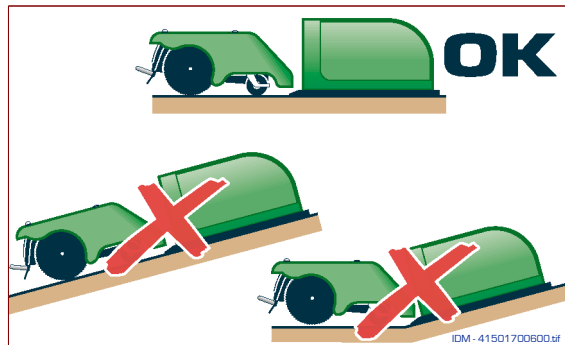
und der Speisegerät-Sende-Einheit festzulegen und den Verlauf des Begrenzungsdrahts zu markieren.

Bereich für die Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit

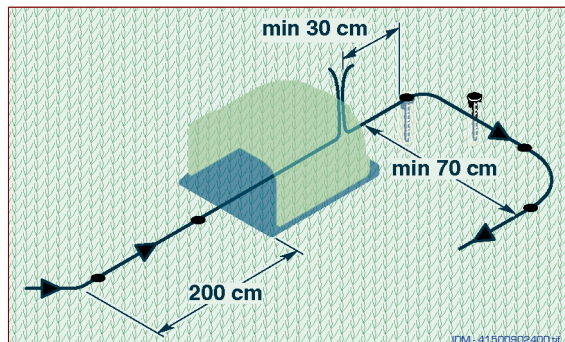
- Die Aufladestation und die Speisegerät-Sende-Einheit müssen in der Hauptarbeitsfläche und neben einander installiert werden.



- Die Aufladestation muss auf einer flachen und stabilen Fläche, die eine gute Drainage zur Vermeidung von Überschwemmungen garantiert, positioniert werden.



- Der Drahtteil am Eingang muss geradlinig und senkrecht zur Aufladestation um mindestens 2 m ausgerichtet sein und der Drahtteil am Ausgang muss um mindestens 30 cm von der Aufladestation entfernt sein; das ermöglicht ordnungsgemäßen Betrieb des Roboters.



C141501700.fm



Wichtig

Damit der Roboter in die Aufladestation zurückkehren kann, muss sie in der Arbeitsfläche mit größeren Abmessungen (nachher "Hauptfläche" definiert) installiert werden.

- Sich vergewissern, dass die eventuellen Regner, die sich im Installationsbereich befinden, den Wasserstrahl in die Aufladestation nicht richten.
- Die Speisegerät-Sende-Einheit muss in einer luftigen, vor Witterungseinflüssen und direktem Sonnenlicht geschützten Position angeordnet sein.
- Die Speisegerät-Sende-Einheit darf nicht mit dem Boden oder feuchten Räumen in Kontakt kommen.



Vorsicht

Für die Durchführung des Elektroanschlusses muss im Installationsbereich eine Anschlussdose angeordnet werden. Sicherstellen, dass der Anschluss an das Stromnetz den diesbezüglich geltenden Vorschriften entspricht.



Wichtig

Es ist ratsam, die Einheit in einem Schrank für Elektrokomponenten (für außen oder innen) zu installieren, der sowohl gut durchlüftet sein sollte, damit die korrekte Luftzirkulation erhalten bleibt, als auch über ein Schlüsselschloss verfügen sollte.



Vorsicht

Es so regeln, dass der Zugriff auf die Speisegerät-Sende-Einheit nur dazu autorisierten Personen gestattet ist.

D

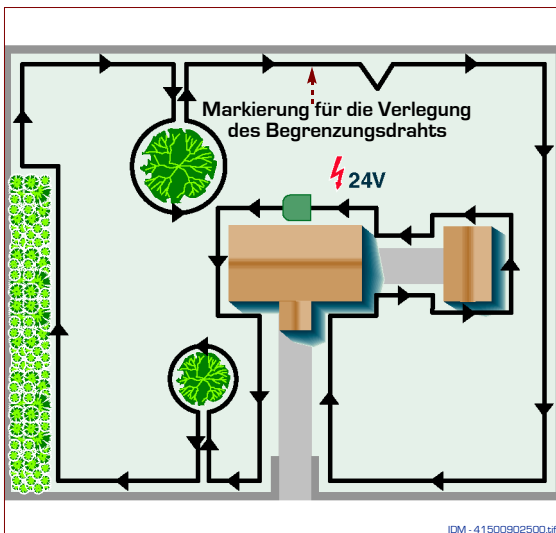
Festlegung des Verlaufs des Begrenzungsdrahts.

- Die gesamte Rasenfläche überprüfen und abwägen, ob es notwendig ist, sie in mehrere getrennte Arbeitsbereiche einzuteilen.
- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Drehrichtung um die Beete (gegen den Uhrzeigersinn) eingehalten werden.
- Die Begrenzungslinie der Hauptfläche, der eventuellen Sekundärflächen festlegen und die Vorgänge in der angegebenen Sequenz durchführen.

1-Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Hauptfläche und Sekundärflächen) (siehe Seite 14).

2-Installation des Begrenzungsdrahts (siehe Seite 17).

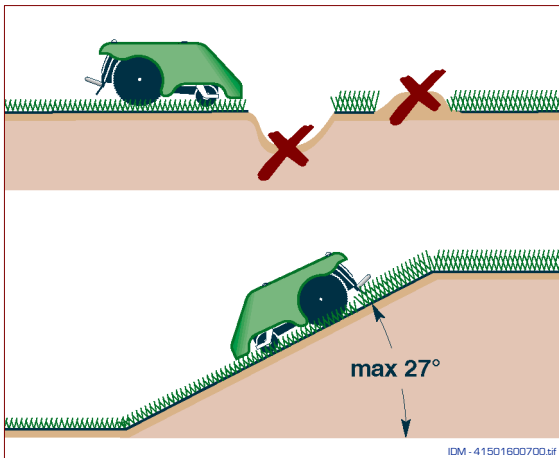
3-Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit (siehe Seite 20).



VORBEREITUNG UND EINGRENZUNG DER ARBEITSFLÄCHEN (HAUPTFLÄCHE UND SEKUNDÄRFLÄCHEN)

Vorbereitung des zu mähenden Rasens

- 1-Überprüfen, dass der zu mähende Rasen gleichmäßig und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Andernfalls diese beseitigen. Sollten einige Hindernisse nicht beseitigt werden können, müssen diese Bereiche entsprechend markiert werden.
- 2-Überprüfen, dass keine Rasenbereiche die zulässigen Neigungen überschreiten (siehe "Technische Daten"). Während der Arbeit in geneigten Bereichen und wenn der Roboter den Draht erfasst, könnten die Räder gleiten und der Roboter könnte aus der Begrenzungslinie ausfahren. Zur Vermeidung dieses Problems kann man den "Neigungssatz" und die "geklauten" Räder installieren.



IDM - 41501600700.tif

Ist das entsprechende Kit installiert und sind die Bodenbedingungen angemessen (fest, ohne zu große Vertiefungen, usw.), kann mit dem Roboter (innerhalb bestimmter Grenzen) über die zulässigen max. Neigungen hinaus gearbeitet werden (siehe Abbildung).

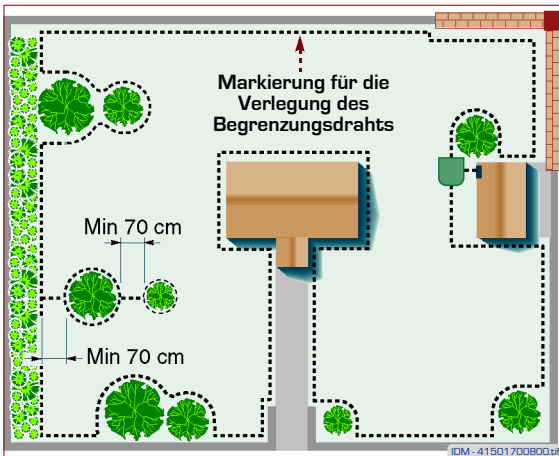


Wichtig

Die Bereiche, die Neigungen über den zulässigen Grenzen aufweisen, dürfen nicht mit dem Roboter gemäht werden.

Eingrenzung des Arbeitsbereichs

- 3-Die gesamte Rasenfläche überprüfen und abwägen, ob es notwendig ist, sie in mehrere getrennte Arbeitsbereiche einzuteilen. Vor den Installationsarbeiten des Begrenzungsdrabts sollte die gesamte Strecke mit geraden Linien angemessen gekennzeichnet werden und eventuelle runde Linien gleichmäßig markiert werden, um die Durchführung einfacher und leichter zu gestalten. In der Abbildung wird ein Rasenbeispiel mit dem Verlauf für die unterirdische Verlegung des Begrenzungsdrabts veranschaulicht.



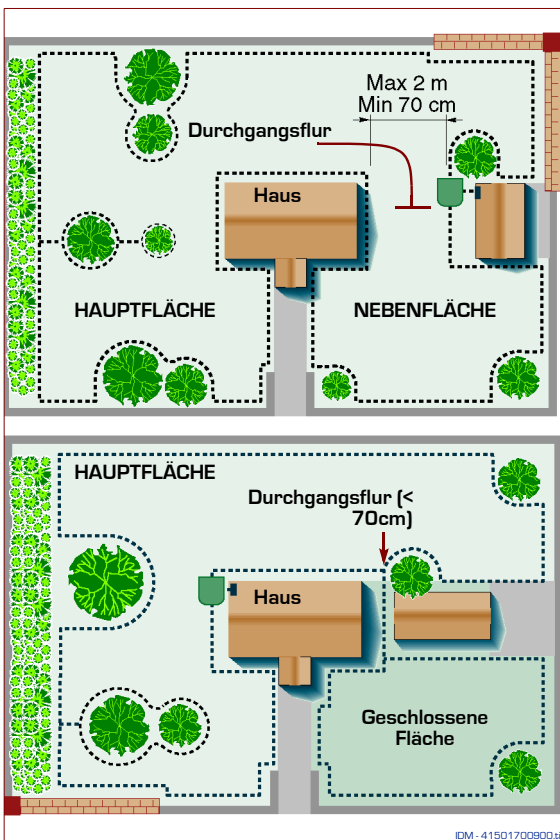
IDM - 41501700800.tif



Wichtig

Damit der Roboter arbeiten kann, muss der Abstand, der zwei Elemente trennt, höher als 70 cm sein. Dieser Abstand ist nötig, damit der Roboter durchfahren kann.

Wenn ein Rasenbereich und der andere durch einen Durchgang (Korridor) verbunden werden, der enger als 2 m ist, muss diese Fläche mit einem Begrenzungsdraht in mehreren und mit einander verbundenen Arbeitsbereichen eingegrenzt werden.



D

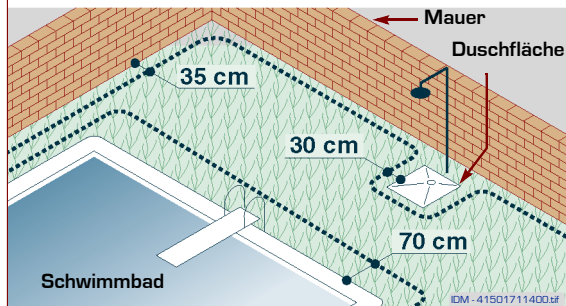
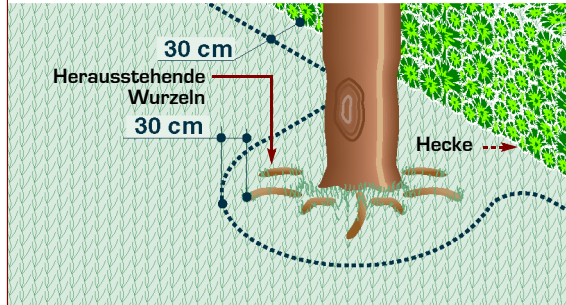
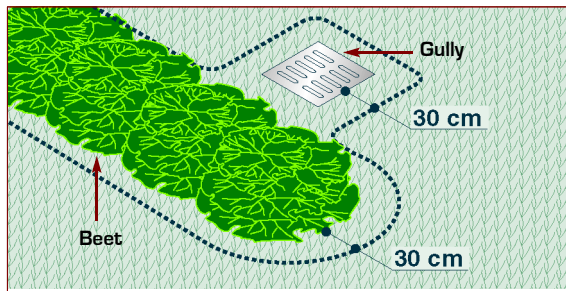
4-Die Begrenzungen der internen Objekte und der Randelemente des Arbeitsbereichs abgrenzen und abstecken, die den korrekten Betrieb des Roboters verhindern.



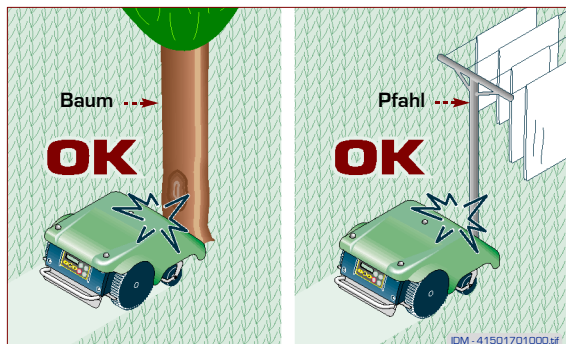
Wichtig

Die Abbildung zeigt ein Beispiel von internen Objekten und Randelementen des Arbeitsbereichs und die Abstände, die für den Verlauf der unterirdischen Verlegung des Begrenzungsdrabts befolgt werden müssen.

Alle Eisen- oder Metallgegenstände (Gullys, Elektroanschlüsse usw.) abgrenzen, um Interferenzen mit dem Signal des Begrenzungsdrabts zu vermeiden.



Nicht die Hindernisse abgrenzen (Bäume, Pfähle, usw.), die nicht den normalen Betrieb des Roboters verhindern.

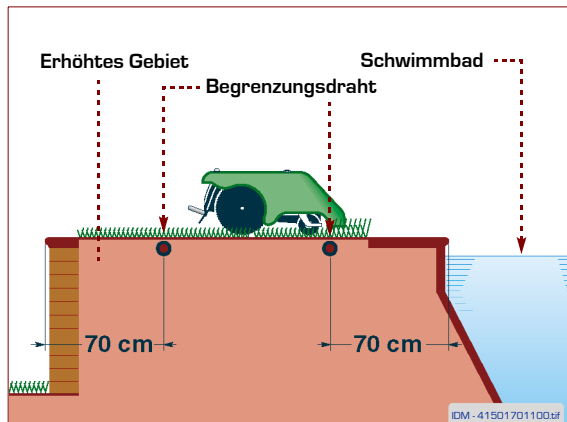


5-Die Bereiche abgrenzen, die niedriger als die Rasenfläche sind (Swimmingpools, Bereiche mit großen Höhenunterschieden, Treppen usw.) (siehe vereinfachte Abbildung).



Wichtig

Die Abstände ganz genau befolgen, damit der Roboter nicht fällt und eventuell kaputt geht und/oder schwer beschädigt wird.



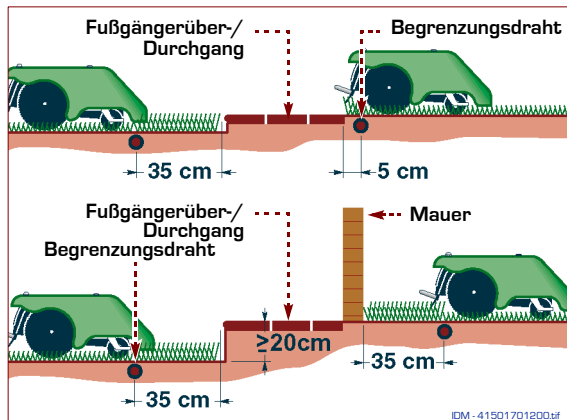
6-Die Begrenzungen, wie in der Abbildung gezeigt, abgrenzen.

- Bei Wegen, die die gleiche Höhe wie der Rasen haben: 5 cm
- Bei Wegen, die höher als der Rasen sind: 35 cm
- Bei einer Einfriedigungsmauer: 35 cm



Wichtig

Die Durchgangswege (auf der gleichen Höhe des Rasens), die der Roboter braucht, um von dem einen in den anderen Bereich zu fahren, dürfen nicht eingegrenzt werden.



D

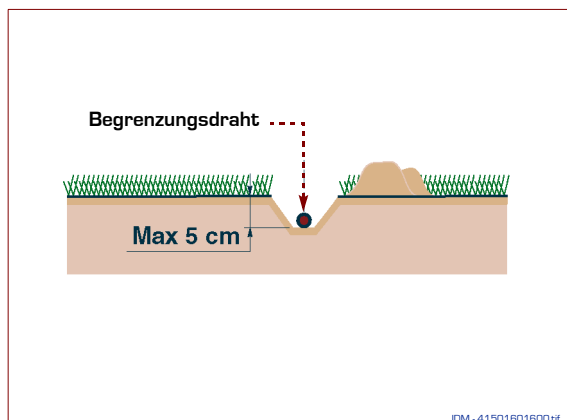
INSTALLATION DES BEGRENZUNGSDRAHTS

Der Begrenzungsdraht kann in oder auf dem Boden verlegt werden.



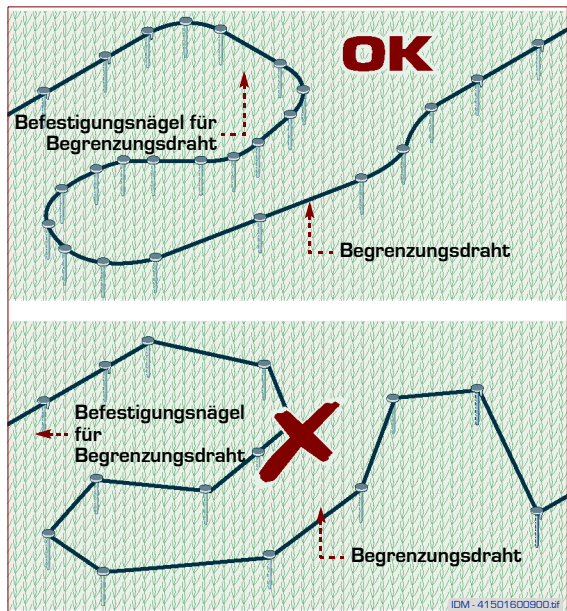
Wichtig

Mit der Verlegung des Begrenzungsdrahts vom Installationsbereich der Aufladestation beginnen und einige Meter überlassen, um ihn dann in der Anschlussphase an die Einheit auf Maß zu schneiden.



Auf dem Boden verlegter Draht

- 1-Den Draht im Uhrzeigersinn entlang der gesamten Strecke anordnen und mit den entsprechenden mitgelieferten Nägeln fixieren (Abstand zwischen den Nägeln: $1 \div 2$ m).
- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Drehrichtung um die Beete (gegen den Uhrzeigersinn) eingehalten werden.
- In den geraden Abschnitten den Draht so fixieren, dass er weder zu stark gespannt, noch gewellt und/oder aufgewickelt ist.
- In den nicht geraden Abschnitten den Draht so fixieren, dass er nicht aufgewickelt, sondern gleichmäßig gebogen ist.



Im Boden verlegter Draht

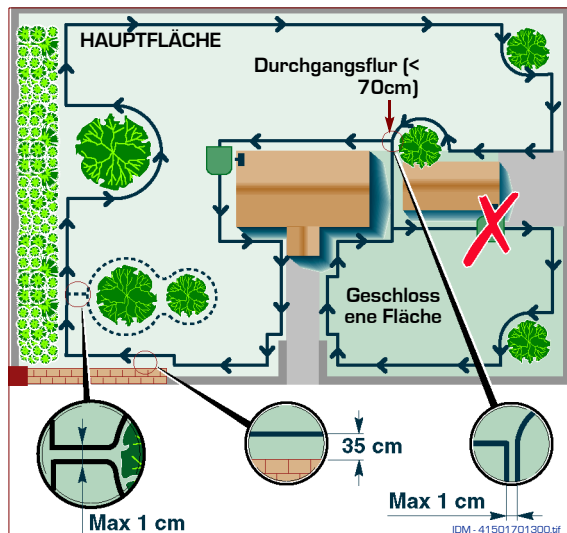
- 1-Den Boden gleichmäßig und symmetrisch zur Linie der auf dem Boden markierten Strecken ausheben.
- 2-Den Draht im Uhrzeigersinn entlang der gesamten Strecke einige Zentimeter tief (ca. $2 \div 3$ cm) anordnen, um nicht die Qualität und die Intensität des vom Roboter erfassten Signals zu reduzieren.

3-Während der Verlegung des Drahtes muss dieser, falls notwendig, mit den entsprechenden Nägeln an einigen Stellen fixiert werden, um ihn in der gewünschten Position zu halten, wenn die Erde wieder aufgefüllt wird.

4-Den gesamten Draht mit Erde abdecken und darauf achten, dass er sich nicht aufwickelt, sondern gerade bleibt und gleichmäßig gebogen ist.

i Wichtig

In den Abschnitten, in denen zwei parallele Drähte verlegt werden müssen (zum Beispiel: Verbindung zwischen einer Außenbegrenzung und internen, begrenzten Bereichen), dürfen sie nicht über 1 cm voneinander entfernt sein.



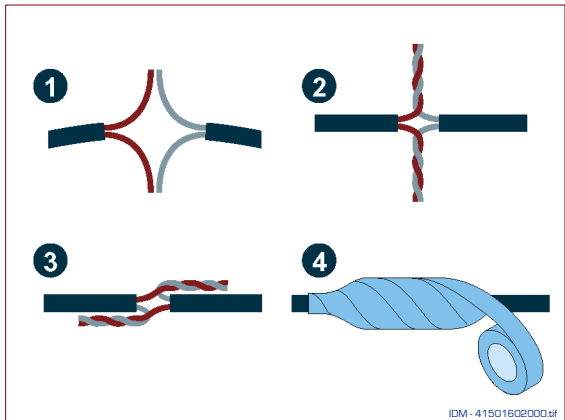
Verbindung Begrenzungsdraht



Wichtig

Sowohl bei im als auch bei auf dem Boden verlegtem Draht müssen, wenn der Draht mit einem anderen Draht verbunden werden muss, die zwei Drähte die gleichen Eigenschaften aufweisen (siehe Abbildung).

In der Verbindungsphase sollten Sie immer selbstverschweißende Bänder (zum Beispiel: 3M Scotch 23) verwendet werden. Kein Isolierband oder Verbindungen anderer Art verwenden (Kabelschuh, Klemmen, usw.).



VOREINSTELLUNG AUF SCHNELLE RÜCKKEHR DES ROBOTERS IN DIE AUFLADESTATION

Zur Reduzierung der Rückkehrzeit des Roboters in die Aufladestation muss der Begrenzungsdraht darauf voreingestellt werden, damit der Fahrtrichtungswechsel des Roboters möglich ist. Dadurch wird die Rückkehrstrecke des Roboters reduziert.

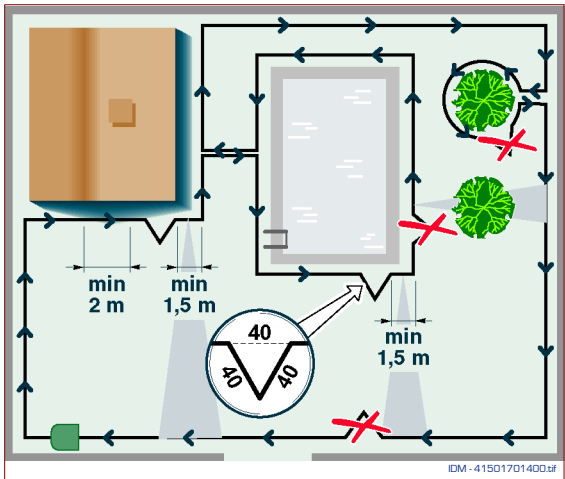
Zur Ausführung der Rückkehrvoreinstellung muss der Begrenzungsdraht der Strecke entlang positioniert werden, damit ein gleichseitiges Dreieck mit Seiten von 40 cm gebildet wird.

Die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr in einem Punkt ausführen, vor dem mindestens 2 m geradlinigen Drahts und nach dem mindestens 1,5 m geradlinigen Drahts vorhanden sind. Die Voreinstellung darf nicht der geradlinigen Strecke entlang, die sich vor der Aufladestation oder in der Nähe von Hindernissen befindet, ausgeführt werden. Sich vergewissern, dass keine Hindernisse, die die schnelle Rückkehr verhindern können, der Strecke entlang vorhanden sind.



Wichtig

Die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr



in einem unrichtigen Punkt könnte dem Roboter nicht ermöglichen, in die Aufladestation schnell zurückzukehren.

Wenn der Roboter die Begrenzungslinie entlang fährt, um eine Sekundärfläche zu erreichen, erfasst er nicht die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr.

Die Abbildung zeigt nützliche Anweisungen zur ordnungsgemäßen Installation der Voreinstellung auf schnelle Rückkehr.

INSTALLATION DER AUFLADESTATION UND DER SPEISEGERÄT-SENDE-EINHEIT

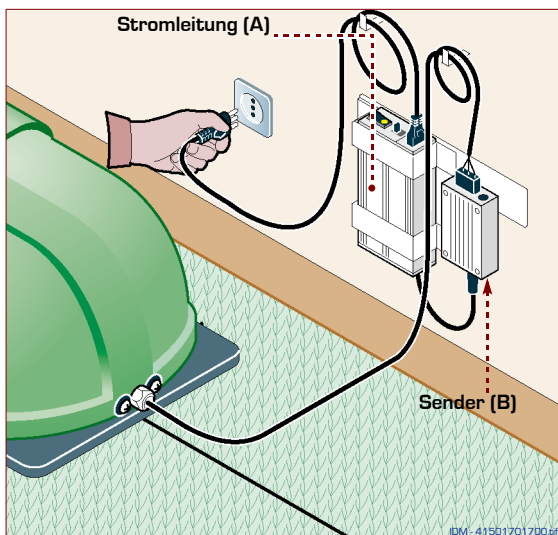
- 1-Den Installationsbereich der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit festlegen.



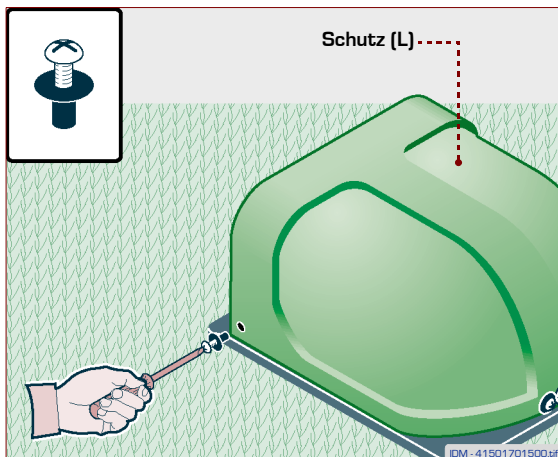
Vorsicht

Vor jeglichem Eingriff muss die Hauptstromversorgung deaktiviert werden.

- 2-Die Speisegerät-Sende-Einheit kontrollieren (A-B).



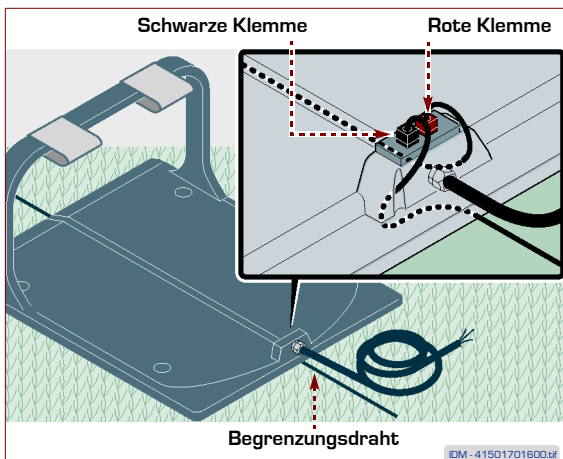
- 3-Den Schutz (L) ausbauen.



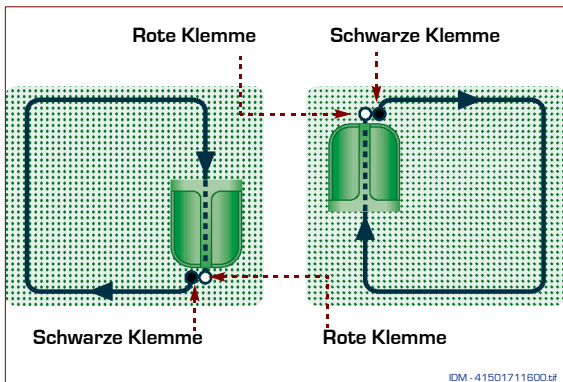
C141501700.fm

4-Die Ladestation im voreingestellten Bereich positionieren.

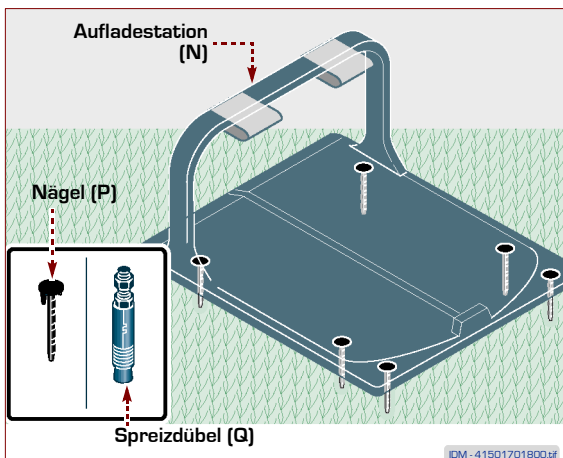
5-Den Begrenzungsdraht (M) unter die Ladestation einführen.



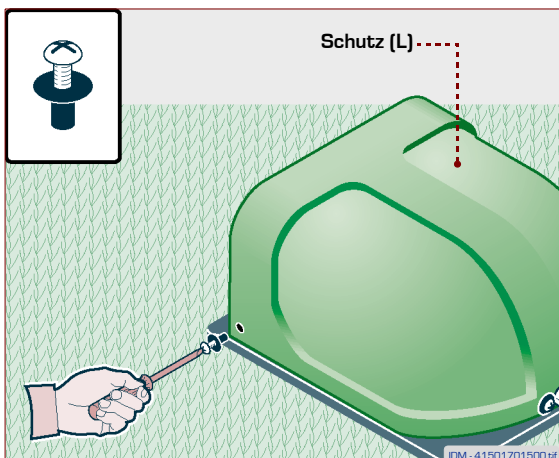
6-Beide Enden des Drahts an die Klemmen der Ladestation anschließen.



7-Die Ladestation (N) zum Boden mit den Nägeln (P) befestigen. Wenn nötig, die Ladestation mit Spreizdübeln (Q) befestigen.



8-Die Schutzhaube (**L**) überziehen.



9-Das Speisekabel (**E**) der Aufladestation (**F**) an den Sender (**B**) anschließen.

10-Den Cursor (**C**) betätigen, um die Spannung der Speisung (110 V oder 220 V) zu wählen.

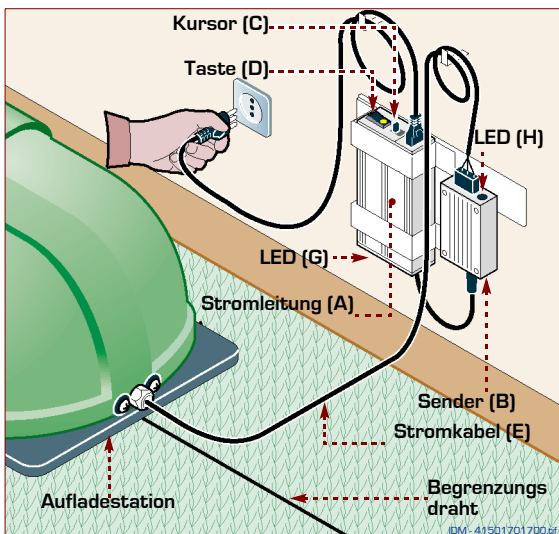
11-Die Taste (**D**) des Speisegeräts auf OFF drücken.

12-Den Stecker des Speisegeräts (**A**) in die Anschlussdose stecken.

13-Die Hauptstromversorgung wieder aktivieren.

14-Die Taste (**D**) des Speisegeräts auf ON drücken.

15-Wenn das Led (**G**) leuchtet und das Led (**H**) abwechselnd grün und orange blinkt, ist der Anschluss korrekt. Andernfalls muss die Störung festgestellt werden (siehe "Störungssuche").



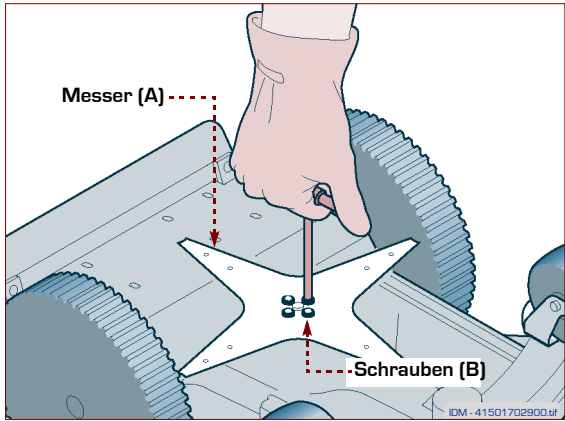
INSTALLATION DER KLINGE

- 1-Vor dem Einbau und/oder Wechsel der Klinge sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen angehalten wurde (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").
- 2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.



Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.



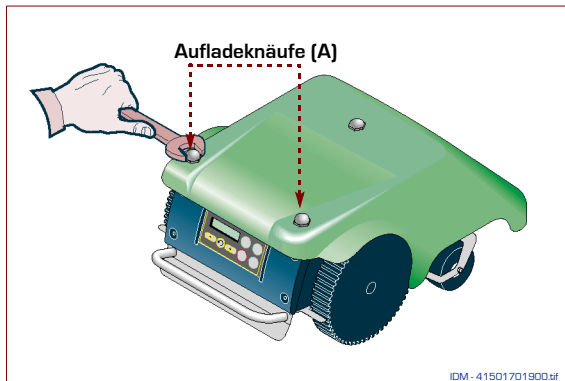
- 3-Die Klinge **(A)** einbauen.
- 4-Die Schrauben **(B)** anziehen.
- 5-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").
- 6-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.

D

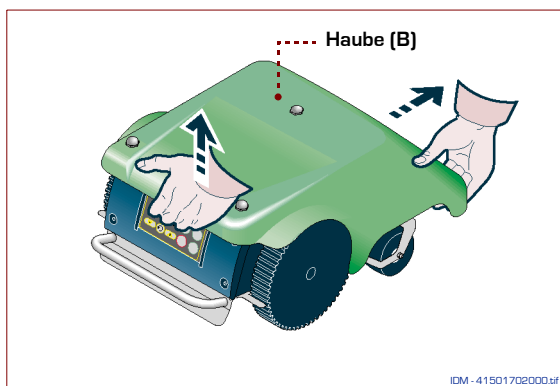
INSTALLATION UND ANSCHLUSS DER BATTERIEN

Der Roboter kann mit zwei Bleibatterien oder mit einer oder zwei Lithiumbatterien gespeist werden. Die Batterien, wie gezeigt, installieren.

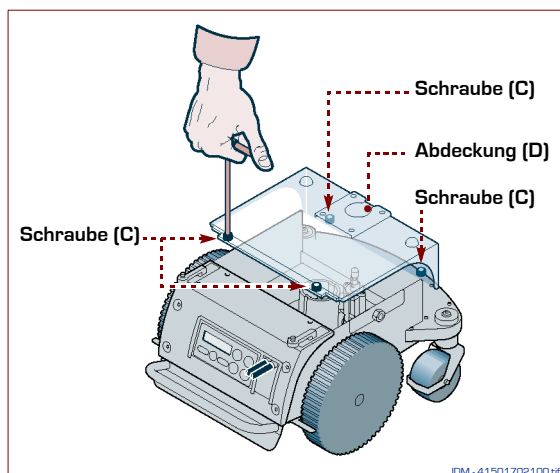
- 1-Die Knäufe **(A)** abschrauben.



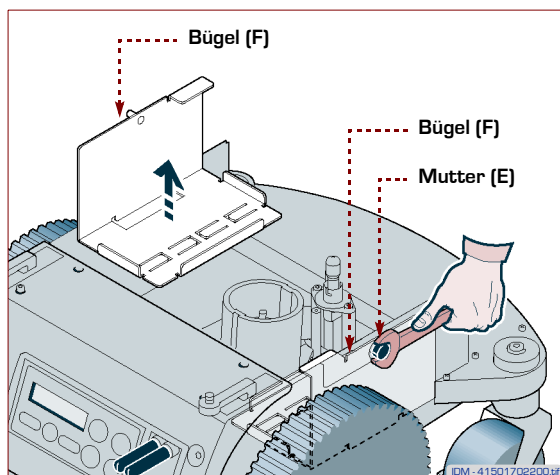
2-Die Haube (B) ausbauen.



3-Die Schrauben (C) ausdrehen und das Gehäuse (D) ausbauen.

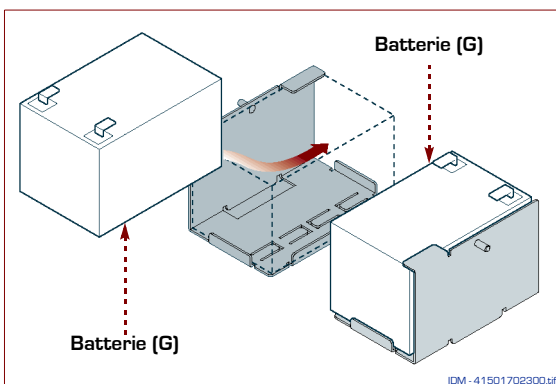


4-Die Muttern (E) lockern und die Bügel (F) herausziehen.



C141501700.fm

5-Die Batterien (G) in die entsprechenden Sitze einsetzen.



IDM - 41501702300.tif

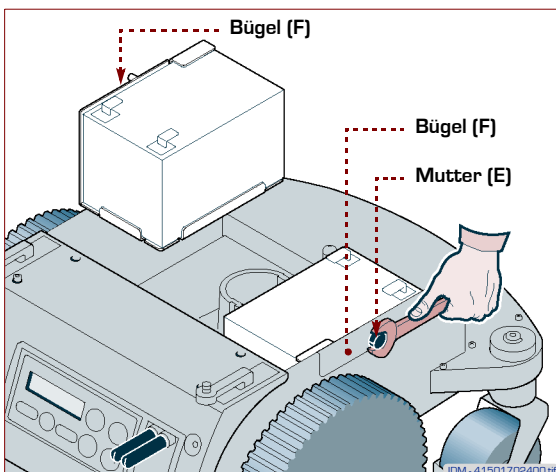
6-Die Bügel (F) mit den Batterien einbauen.

7-Die Muttern (E) anziehen.



Wichtig

Der Anschluss muss gemäß den folgenden Anweisungen je nach dem Typ der installierten Batterie (Blei- oder Lithiumbatterie) ausgeführt werden.



IDM - 41501702400.tif

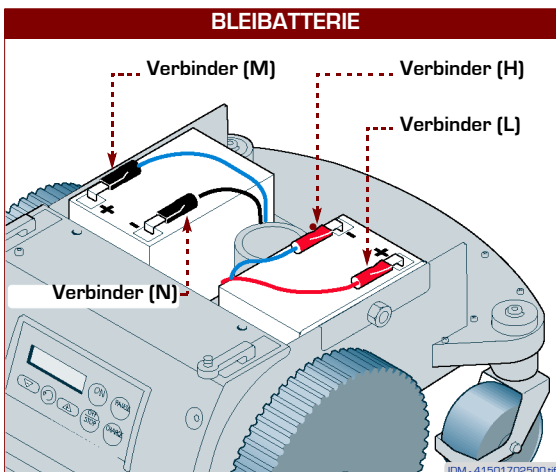
Anschluss der Batterie ans Blei

1-Den Verbinder (H) anschließen (rot mit hellblauem Kabel)

2-Den Verbinder (L) anschließen (rot mit rotem Kabel)

3-Den Verbinder (M) anschließen (schwarz mit hellblauem Kabel)

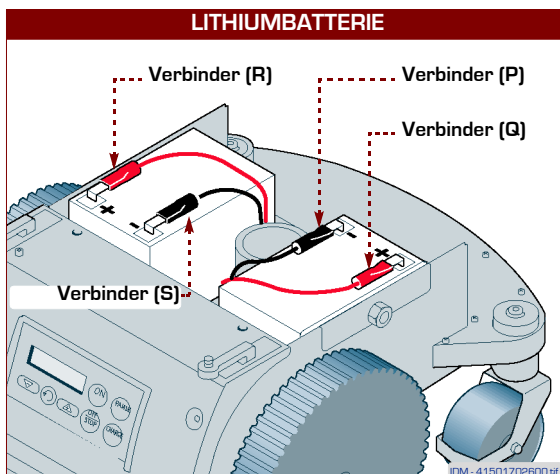
4-Den Verbinder (N) anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)



IDM - 41501702500.tif

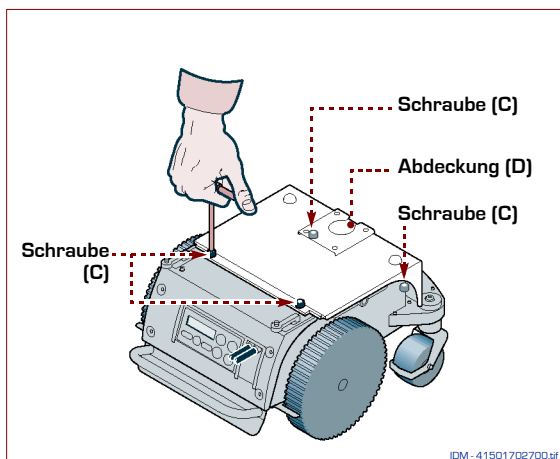
Anschluss der Lithiumbatterie

- 1-Den Verbinder **(P)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)
- 2-Den Verbinder **(Q)** anschließen (rot mit rotem Kabel)
- 3-Den Verbinder **(R)** anschließen (rote mit rotem Kabel) (Nur bei Installierung von 2 Lithiumbatterien)
- 4-Den Verbinder **(S)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel) (Nur bei Installierung von 2 Lithiumbatterien)



Nach Beendigung der Anschlüsse der Batterien wie folgt vorgehen.

- D** 1-Montieren Sie das Gehäuse **(D)** wieder und drehen Sie die Schrauben **(C)** wieder fest.

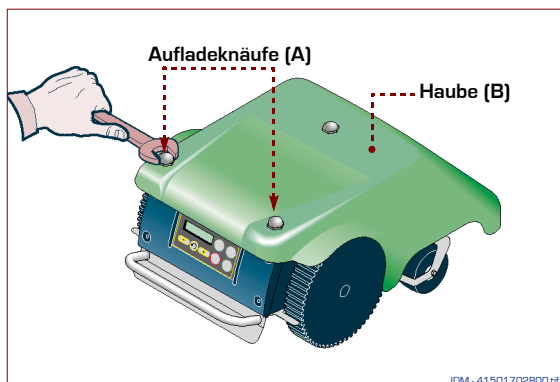


- 2-Die Haube **(B)** einbauen.
- 3-Stellen Sie die Knäufe **(A)** fest.
- 4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.



Vorsicht

Vor der Durchführung des ersten Ladens überprüfen, dass das Speisegerät dem installierten Batterietyp entspricht (Speisegerät für Blei- und Lithiumbatterien).



C141501700.fm

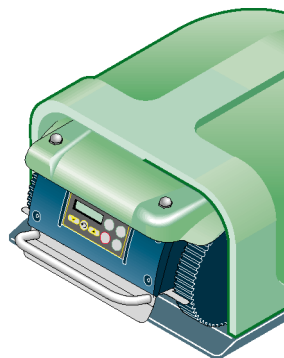
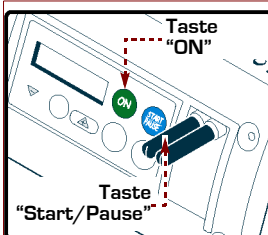
i Wichtig

Vor der Verwendung des Roboters müssen Sie die neuen Batterien komplett aufladen (siehe "Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen").

Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Gebrauch und Betrieb").

BEIM ERSTEN GEBRAUCH DIE BATTERIEN AUFLADEN

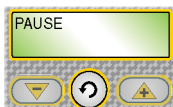
- 1-Den Roboter in die Aufladestation einführen.
- 2-Die Taste **ON** drücken
- 3-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.
- 4-Die Taste **"Start/Pause"** drücken.



IDM - 41501703000.af

Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".

Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.



- 5-Nach der Aufladung kann der Roboter für die Inbetriebnahme programmiert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

i Wichtig

Die Batterien müssen bei der ersten Ladung mindestens 24 Stunden angeschlossen bleiben.

EINSTELLUNGEN

VORSCHRIFTEN FÜR DIE EINSTELLUNGEN

i Wichtig

Der Benutzer muss die Einstellungen gemäß der im Handbuch beschriebenen Verfahrensweisen durchführen. Keine Einstellungen durchführen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind.

Eventuelle außergewöhnliche Einstellungen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind, dürfen nur vom Personal des Autorisierten Kundendienstes des Herstellers durchgeführt werden.

EINSTELLUNG DER SCHNITTHÖHE

Bevor die Schnitthöhe der Klinge eingestellt wird, sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen angehalten wurde (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

- 1-Die Diebstahlsicherungsalarmanlage deaktivieren, um die Aktivierung zu vermeiden (siehe "Programmierungsmöglichkeit").



Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

- 2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.
- 3-Lösen Sie die Schrauben (B) und montieren Sie die Klinge (A) ab.

- 4-Die Schraube (C) abdrehen.
- 5-Die Schneideeinheit (D) anheben oder senken, um die gewünschte Schnitthöhe einzustellen. Der Wert kann auf der Maßskala gemessen werden.

- 6-Am Ende der Einstellung die Schraube (C) anziehen und die Schneideklinge wieder montieren.

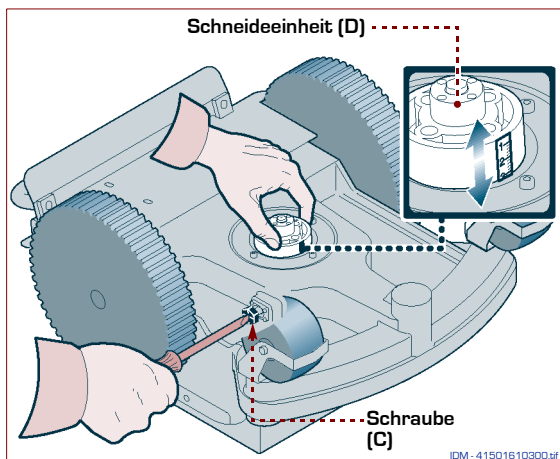
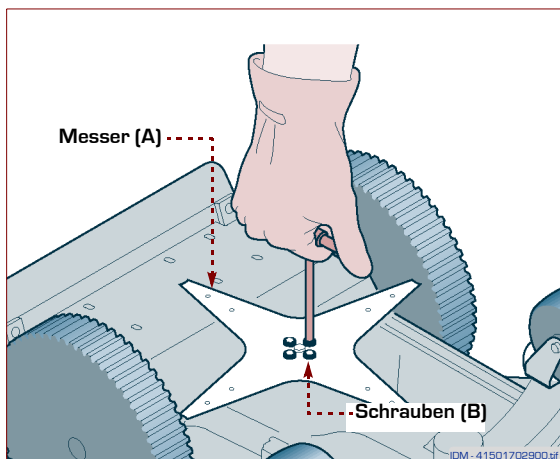
Je höher die Spannweite der Schneideinheit (D) ist, desto niedriger ist die Rasenhöhe nach dem Mähen.



Wichtig

Die Schnitthöhe schrittweise senken. Sie sollten die Höhe weniger als 1 cm jeden Tag senken, bis Sie die Idealhöhe erreicht haben.

- 7-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.



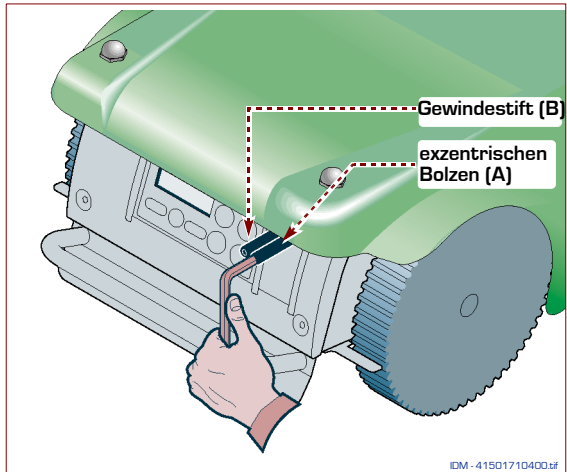
EINSTELLUNG DES REGENSENSORS

- 1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").
- 2-Den Abstand zwischen den Zapfen **(A-B)** durch die Drehung des Zapfens **(A)** einstellen.

i Wichtig

Die Empfindlichkeit des Sensors wird bei Verminderung des Abstands zwischen den Zapfen höher. Es empfiehlt sich, die Zapfen nicht zu viel zu nähern.

Sollte der Sensor Regen erfassen, führt der Roboter die Funktionen gemäß dem eingestellten Programm aus (siehe "Programmierungsmodalität").



D

GEBRAUCH UND BETRIEB

GEBRAUCHSEMPFEHLUNGEN

i Wichtig

Beim ersten Einsatz des Roboters sollten Sie das gesamte Handbuch aufmerksam lesen und sicherstellen, dass Sie alle darin enthaltenen Informationen, vor allem die zur Sicherheit, genau verstanden haben.

Den Roboter nur für den vom Hersteller vorgesehenen Einsatz verwenden und keine Vorrichtung beschädigen, um andere, hier nicht beschriebene Betriebsleistungen zu erhalten.

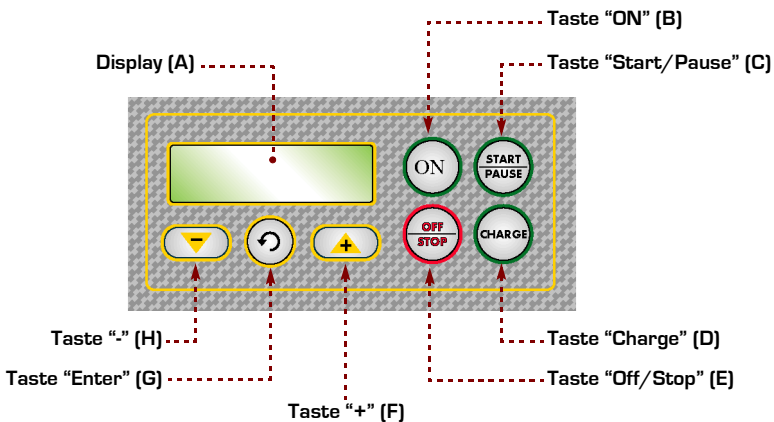
BESCHREIBUNG DER BEDIENUNGSELEMENTE DES ROBOTERS

Die Abbildung zeigt die Lage der Bedienungselemente an Bord der Maschine.

- A) Display:** Leuchtdisplay zur Anzeige aller Funktionen.
- B) ON:** drücken, um den Rasenmäher einzuschalten.
- C) PAUSE:** drücken, um den Rasenmäher auszuschalten und das Display im Wartezustand zu belassen; in diesem Modus kann der Rasenmäher programmiert werden. Durch erneutes Drücken wird die Arbeit wieder aufgenommen. Wird die Taste gedrückt, während der Rasenmäher aufgeladen wird, nimmt dieser die Arbeit erst wieder auf, wenn die Taste erneut gedrückt wird und der Hinweis "Pause" am Display erlischt.
- D) CHARGE:** drücken, um den Rasenmäher zur Station zurückzurufen und die Aufladung der Batterien vorzuziehen. Wird die Taste gedrückt, während der Rasenmäher

aufgeladen wird, wird der Ladevorgang unterbrochen und der Rasenmäher nimmt die Arbeit wieder auf.

- E) OFF/STOP:** drücken, um den Rasenmäher abzustellen; das Display erlischt.
- F) Taste "+":** während des Betriebs drücken, um das zuvor angehaltene Messer wieder in Gang zu setzen. Bei der Programmierung drücken, um die Menüpunkte nach oben zu rollen und um die Werte zu erhöhen und um die Menüpunkte nach unten zu rollen und die Werte zu reduzieren.
- G) ENTER:** während des Betriebs drücken, um die Spiralfunktion zu aktivieren. Bei der Programmierung drücken, um die vorgenommene Auswahl zu bestätigen und zu speichern.
- H) Taste "-":** während des Betriebs drücken, um das Messer anzuhalten. Bei der Programmierung drücken, um die Menüpunkte zu verringern.



IDM - 41501703500.gr

C14501700.fm

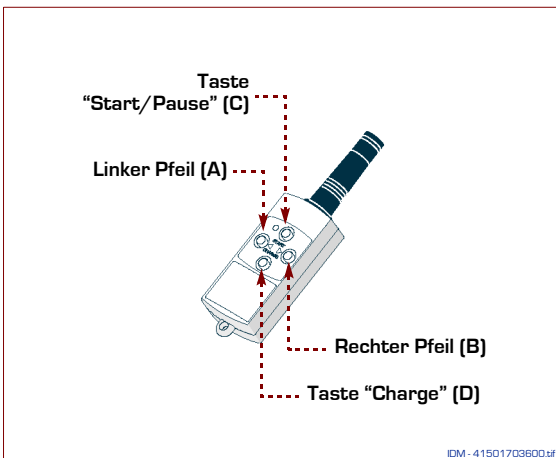
BESCHREIBUNG DER FERNBEDIENUNG

- **Tasten (A-B):** Dienen dazu, dass der Roboter rechts oder links abbiegt.

Der Roboter biegt so lange in die eine oder in die andere Richtung, bis die entsprechende Taste gedrückt wird (rechts oder links). Wird die Taste losgelassen, fährt der Roboter auf einer geraden Strecke weiter.

- **Taste "Start" (C):** dient zum Einschalten des Roboters auf Entfernung (Bewegung, Stopp und erneuter Start der Klinge und Transfer von einem Bereich in den anderen).

- **Taste "Charge" (D):** dient zum Ausführen der angegebenen Vorgänge. Nehmen Sie das Gerät aus der Ladestation und starten Sie den Arbeitszyklus, nur wenn er programmiert wurde. Betätigen Sie die Spiralbewegung des Geräts (nur wenn das Gerät eingeschaltet und in Bewegung ist). Laden Sie das Gerät auf (nur wenn das Gerät eingeschaltet und in der Modalität „Pause“ ist). Entfernen Sie das Gerät vom Begrenzungsdraht, wenn das Gerät dem Draht folgt und die Arbeit unsachgemäß ausführt.



IDM - 41501703600.ch



Wichtig

Die Fernbedienung wird bereits mit einem eindeutigen Code programmiert geliefert, der sich auf den jeweiligen Roboter bezieht.

Sollte die Fernbedienung nicht funktionieren, weil sie nicht den Bezugscode des jeweiligen Roboters kennt, muss sie programmiert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

D

PROGRAMMIERUNGSMODALITÄT

Folgendermaßen vorgehen.

1-Die Taste drücken



- 2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").



- 3-Wenn der Roboter in der Ladestation eingeschaltet wird, erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display nach einigen Sekunden.

4-Die Taste drücken



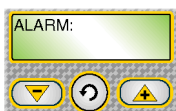
Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".



5-Die Taste drücken



Auf dem Display erscheint die Funktion "ALARM".



Wichtig

Zur Speicherung der angezeigten Funktion muss die Taste "Pausa" oder die Taste "Enter" gedrückt werden.

Beim Drücken der Taste "Pausa" erscheint "PAUSE" auf dem Display. Beim Drücken der Taste "Enter" erscheint die nächste Funktion auf dem Display.

Beim Drücken der Taste "Stop" vor der Taste "Enter" oder der Taste "Pausa" bleibt die Funktion nicht gespeichert. Der Roboter wird ausgeschaltet.

ALARM: (nur bei einigen Versionen, siehe "Technische Daten") Funktion zur Aktivierung und Deaktivierung der Diebstahlsicherungsalarmanlage.

- 1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Aktivieren: dient zur Aktivierung des Alarms. Wenn der Roboter mit dem Handgriff angehoben wird, wird der Alarm aktiviert. Ein dreifacher Klang zeigt die Aktivierung an.

Deaktivieren: dient zur Deaktivierung oder Ausschaltung des Alarms im Falle der Aktivierung. Ein kontinuierlicher und absteigender Klang zeigt die Deaktivierung an.

Wichtig

Die Funktion "ALARM" darf nur mit dem Passwort aktiviert, deaktiviert und gestoppt werden (siehe "Programmierungsmodalität").

Für den Betrieb des Alarms muss der Roboter über eine geladene "Pufferbatterie" verfügen.

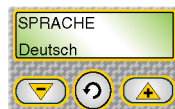
Zur Aufladung der "Pufferbatterie" muss der Roboter in der Station während der Aufladung der Batterien in Betrieb genommen werden oder während der Standardarbeit in Betrieb gelassen werden.

Die erste Aufladung der "Pufferbatterie" muss mindestens 6 Stunden dauern.

Zur Ausschaltung des Alarms muss man wie folgt vorgehen.

- 2-Den Roboter einschalten.
- 3-Die Funktion "ALARM" einschalten.
- 4-Eine der Tasten "+", "-" zur Anzeige von "Deaktivieren" drücken.
- 5-Das Passwort eingeben (siehe "Eingabe des Passworts").
- 6-Die Taste "Enter" zur Ausschaltung des akustischen Alarms drücken.

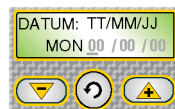
Auf dem Display erscheint die Funktion "SPRACHE".



SPRACHE: Funktion zur Auswahl der Anzeigesprache der Meldungen.

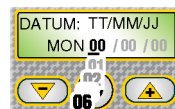
- 1-Drücken Sie die Taste "+" und die Taste "-" zur Anzeige der verfügbaren Sprachen.
- 2-Die Taste "Enter" drücken, um die ausgewählte Sprache zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint die Funktion "DATUM".

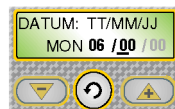


DATUM: Funktion zur Einstellung von Normalzeit oder Sommerzeit, Tag, Monat und Jahr.

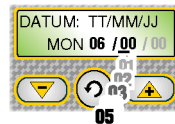
- 1-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung des Tags drücken.



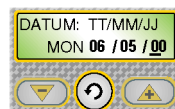
- 2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



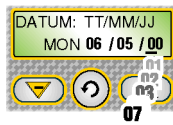
- 3-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung des Monats drücken.



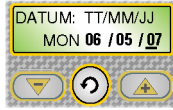
- 4-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



5-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung des Jahres drücken.



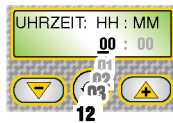
6-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



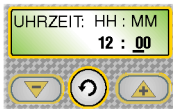
Auf dem Display erscheint die Funktion "UHRZEIT".



7-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Uhrzeit drücken.



8-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



9-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Minuten drücken.



10-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



Auf dem Display erscheint die Funktion "WOCHE".



WOCHE: Funktion zur Programmierung der Betriebstage des Roboters während der Woche.

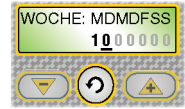
Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter dem Buchstaben "L" (Montag).

1-Eine der Tasten "+", "-" zur Programmierung der Betriebswochentage des Roboters drücken.



Wert 0: Ruhetag des Roboters.
Wert 1: Arbeitstag des Roboters.

2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



3-Den Vorgang wiederholen, um alle Wochentage einzustellen.

Nach Beendigung des Settings (Buchstabe "D" für Sonntag), erscheint die Funktion "ARBEITSZEIT 1" auf dem Display.



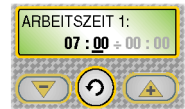
ARBEITSZEIT 1: Funktion zur Einstellung der ersten Betriebszeitstufe des Roboters während des Tags.

Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter der ersten Zeitstufe (Zum Beispiel von 7:30 bis 9:30).

1-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Mähstartstunde drücken.



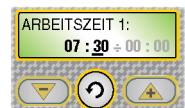
2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



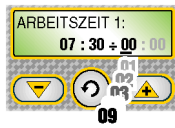
3-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Mähstartminuten drücken.



4-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



5-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Mähstoppstunde drücken.



Auf dem Display erscheint die Funktion "ARBEITSZEIT 2".



6-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



ARBEITSZEIT 2: Funktion zur Einstellung der zweiten Betriebszeitstufe des Roboters während des Tags.

Zur Programmierung der Arbeitszeit der zweiten Zeitstufe am Tag (zum Beispiel von 19.00 bis 22.00) muss derselbe Vorgang wie "ARBEITSZEIT 1" wiederholt werden.

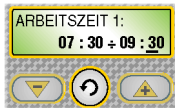
7-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Mähstoppminuten drücken.



Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ZWEITFLÄCHE 1 - Zyklen-Nr" auf dem Display.



8-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



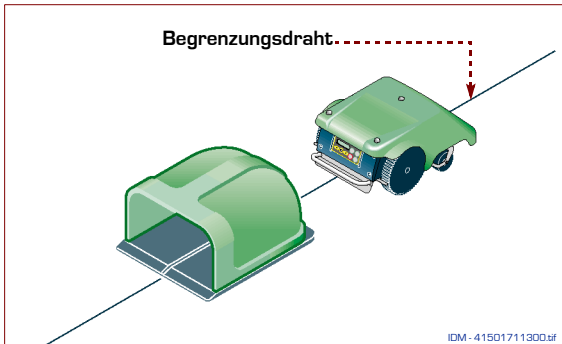
ZWEITFLÄCHE 1: Funktion zur Einstellung des automatischen Mähens einer Sekundärfläche 1.

Die Zeit, die den Roboter zum Erreichen der Sekundärfläche der Strecke des Begrenzungsdrahts entlang braucht, programmieren. Zur Erfassung der Zeit gehen Sie folgt vor:

1-Den Roboter außer der Lade-station in der Richtung des Ausgangsdrahts positionieren.

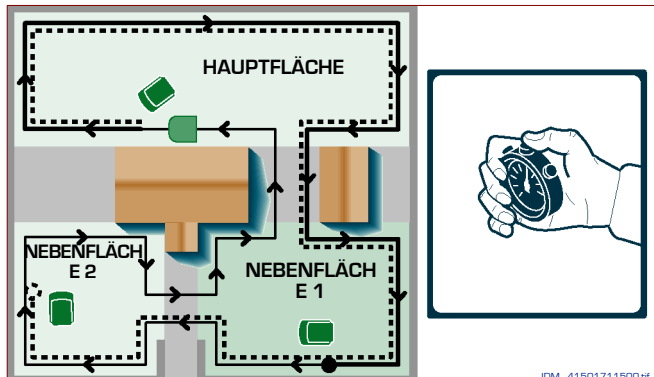
2-Die Tasten **ON, PAUSA** und **CHARGE** drücken, um den Roboter zu starten.

3-Die Zeit, die den Roboter zum Erreichen der Hälfte der Strecke der Sekundärfläche braucht, messen.



ICM - 41501711300.tif

Wichtig
Wenn die schnelle Rückkehrfunktion zum Errei-



ICM - 41501711500.tif

C141501700.fm

chen der **Sekundärfläche** voreingestellt worden ist, muss der Roboter nach die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr manuell gebracht werden.

4-Drücken Sie die Taste "+" und die Taste "-" zur Eingabe der Zahl der auf der Hauptfläche auszuführenden Zyklen, nach denen der Rasenmäher die Bearbeitung der ersten Zweitfläche beginnt.



i Wichtig

Wenn keine **Sekundärfläche** (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und -zeit auszufüllen.

5-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



Auf dem Display erscheint die Funktion "ZWEITFLÄCHE 1 - Zeit".



6-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die gemessene Zeit (Minuten) zum Erreichen der Sekundärfläche einzugeben.



7-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



8-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die Zeit (Sekunden) einzugeben.



9-Die Taste drücken, um zu bestätigen.



i Wichtig

Wenn keine **Sekundärfläche** (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und -zeit auszufüllen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ZWEITFLÄCHE 2 - Zyklen" auf dem Display.



ZWEITFLÄCHE 2: Funktion zur Einstellung des automatischen Mähens einer Sekundärfläche 2.

1-Zur Einstellung der Zyklenanzahl und -zeit der Sekundärfläche 2, muss derselbe Vorgang wie "ZWEITFLÄCHE 1" wiederholt werden.

i Wichtig

Wenn keine **Sekundärfläche** (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und -zeit auszufüllen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "UMFANG" auf dem Display.



UMFANG: Funktion zur Einstellung des Roboters auf die Erfassungsmodalität für Begrenzungsdraht oder Stoß.

1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die dem Umfang entlang installierte Eingrenzungsart einzustellen.

Wählen Sie **JA** aus, wenn der Begrenzungsdraht montiert wurde.

Wählen Sie **NEIN** aus, wenn der Begrenzungsdraht nicht montiert wurde.

Wählen Sie **x2** aus, wenn es Probleme im Signal gibt (Begrenzungsdraht montiert)

Wählen Sie **x4** aus, wenn das Problem mit der Option x2 nicht gelöst wird. Wählen Sie **x6** aus, wenn das Problem mit der Option x4 nicht gelöst wird.

i Wichtig

Bei der Einschaltung positioniert sich der Rasenmäher automatisch in die Modalität „Umfang JA“. Die Optionen NEIN, x2, x4, x6 werden bei Ausschaltung des Rasenmähers deaktiviert. Verwenden Sie diese Optionen mit größter Vorsicht und nur wenn keine Schwimmbäder oder steilen Orte vorhanden sind.

2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "REGEN-SENSOR" auf dem Display.



REGENSENSOR: Funktion zur Einstellung des Roboters im Fall von Regen.

1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

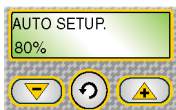
Deaktiviert: im Fall von Regen mäht der Roboter weiter.

Pause: im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und bleibt in dieser Stellung (in der "Auflademodalität"), bis die Taste "Pause" gedrückt wird.

Neue Einschaltung: im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und bleibt in der "Auflademodalität". Nach dem Aufladezyklus startet der Roboter wieder und das Mähen wird wieder gestartet, nur wenn es nicht mehr regnet.

2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint "SELBSTPROGRAMMIERUNG".



SELBSTPROGRAMMIERUNG: (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten") Funktion zur automatischen Redu-

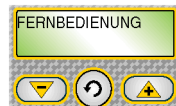
zierung der Mähzeit des Roboters gemäß dem Rasenzustand.

1-Drücken Sie die Taste "+" und die Taste "-" zur Deaktivierung dieser Option oder zur Einstellung des Anteils gemähten Rasens, über das hinaus die Funktion „Selbsttätige Programmierung“ aktiviert wird.

Die Funktion der selbsttätigen Programmierung erlaubt die Reduzierung der Arbeitszeiten der Maschine auf der Grundlage des Rasenzustands. Wenn die Oberfläche des Rasens auf einem  großen Anteil als in der Menüoption "Autoprogramm." programmiert gemäht wird, stellt die Maschine automatisch ein Pausenintervall zur Verzögerung der nachfolgenden Austritte aus der Wiederaufladebasis. Je größer der Anteil des gemähten Rasens ist, desto größer ist das Pausenintervall der Maschine.

2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint die Funktion "FERNBEDIENUNG".



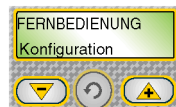
FERNBEDIENUNG: (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten") Funktion zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung.

1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um eine der Funktionen auszuwählen.

Konfiguration: dient zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung mit einem mit dem Bezugsroboter verbundenen einnamigen Code.

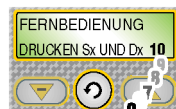
2-Zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung "Konfiguration" auswählen.

3-Auf dem Display erscheint "FERNBEDIENUNG Konfiguration".



4-Die Fernbedienung in der Nähe des Roboters positionieren.

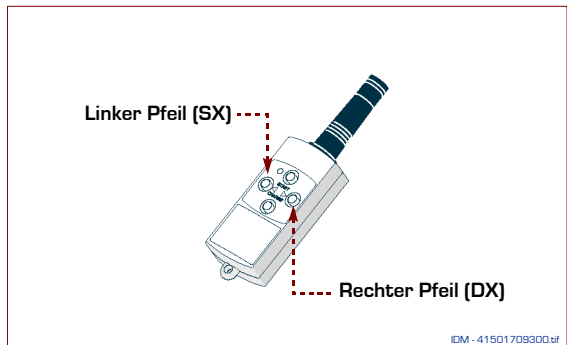
5-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



C14150700.fm

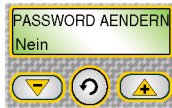
6-Die Tasten "DX", "SX" der Fernbedienung innerhalb von 10 Sekunden gleichzeitig drücken (siehe Abbildung).
Die Aktivierung eines doppelten Klangs zeigt an, dass die Fernbedienung mit dem Roboter kombiniert worden ist.

7-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



IDM - 41501709300.sf

Auf dem Display erscheint "PASSWORT".



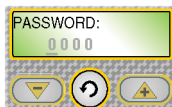
PASSWORT: Funktion zur Einstellung oder Änderung des Passworts.

1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Ja: dient zur Eingabe eines neuen Passworts.

Nein: dient zum Bewahren des vorher eingegebenen Passworts.

2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



Wichtig

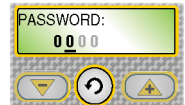
Zur Einstellung oder Änderung des Passworts muss zuerst das vorher eingegebene Passwort und dann das personalisierte Passwort eingegeben werden.

Beim Kauf des Roboters besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Nullen (0000).

3-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die erste Nummer einzustellen.

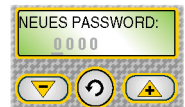


4-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



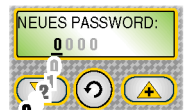
5-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

6-Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "NEUES PASSWORT".

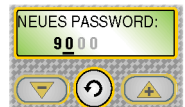


Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter der ersten Nummer.

7-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die erste Nummer einzustellen.



8-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



9-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

10-Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "PASSWORT WIEDERHOLEN".



- 11-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die erste Nummer einzustellen.



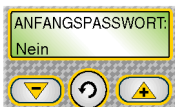
- 12-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position. Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.



i Wichtig

Die Wiederholung der Eingabe des Passworts dient zur Bestätigung der richtigen Einstellung des Passworts. Um das Passwort nicht zu vergessen, empfiehlt es sich, eine einfach zu speichernde Kombination zu wählen.

- D Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ANFANGSPASSWORT" auf dem Display.



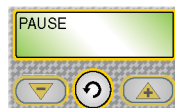
ANFANGSPASSWORT: Funktion zur Programmierung der Eingabeanforderung des Passworts, immer wenn der Roboter nach einer Periode Untätigkeit aus- und eingeschaltet wird (Beispiel: zeitweilige Stilllegung im Winter).

- 1-Eine der Tasten "+", "-" drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Nein: nach einer Periode Untätigkeit startet der Roboter bei jeder Einschaltung wieder und wird ohne Eingabe des Passworts in Betrieb gesetzt.

Ja: nach einer Periode Untätigkeit startet der Roboter bei jeder Einschaltung nicht wieder und wird nicht in Betrieb gesetzt, bis das Passwort eingegeben wird.

- 2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



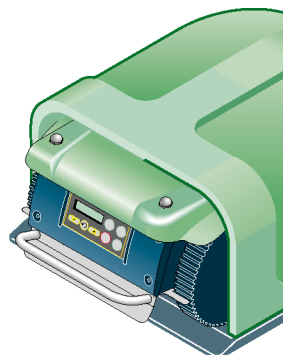
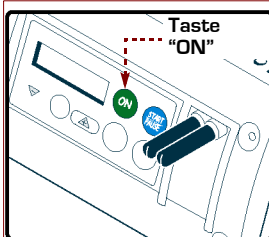
- 3-Die Taste "Pausa" drücken, um die Einstellungen zu speichern und um die Programmierungsphase zu beenden.

Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Starten des automatischen Zyklus").

STARTEN DES AUTOMATISCHEN ZYKLUS

Das Starten des automatischen Zyklus muss bei der ersten Inbetriebnahme oder nach einer Periode Untätigkeit ausgeführt werden.

- 1-Die Taste **ON** drücken
- 2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").
- 3-Wenn der Roboter zum ersten Mal in Betrieb gesetzt wird, muss die Programmierung ausgeführt werden. Wenn der Roboter nach einer Periode Untätigkeit in Betrieb gesetzt



C141501700.fm

IDM - 4115017030002.tif

wird, muss man kontrollieren, ob die programmierten Funktionen dem tatsächlichen Zustand der zu mähen- den Fläche entsprechen (z.B. Einbau eines Schwimmbads, von Pflanzen, usw.) (siehe "Programmierungsmodalität").

- 4-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").
- 5-Die Empfindlichkeit des Regensensors einstellen (siehe "Einstellung des Regensensors").
- 6-Den Roboter in die Aufladestation einführen.



Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

- 7-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.
- 8-Der Roboter beginnt, den Rasen gemäß den programmierten Modalitäten zu mähen.

STOPP IN SICHERHEITSBEDINGUNG DES ROBOTERS

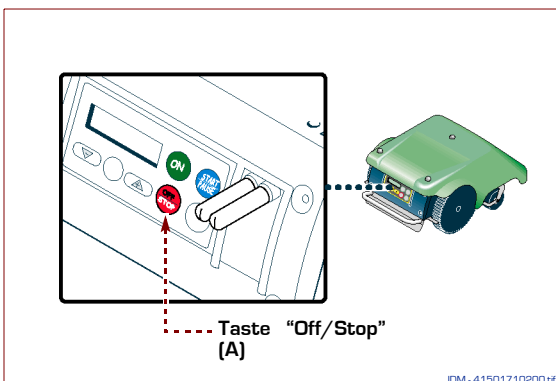
Während des Gebrauchs des Roboters kann es notwendig sein, diesen in Sicherheitsbedingungen anzuhalten, um die Gefahr zu vermeiden, dass die Klinge unvorhergesehen startet.

Die Taste "Off/Stop" (A) drücken, um den Roboter zu stoppen.



Wichtig

Der Stopp des Roboters in Sicherheitsbedingungen ist notwendig, um die Wartungs- und Reparaturarbeiten (zum Beispiel: Batteriewechsel und/oder -Laden, Klängenwechsel, Reinigungsarbeiten, usw.) durchzuführen.



AUTOMATISCHER STOPP DES ROBOTERS

Der Roboter stoppt automatisch, wenn die aufgelisteten Situationen eintreten.

- Leere Batterien

Der Roboter kehrt in die Aufladestation automatisch zurück.

- Regen

Im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

- Rasen gemäht

Der Sensor erfasst den gemähten Rasen, der Roboter kehrt in die Aufladestation automatisch zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

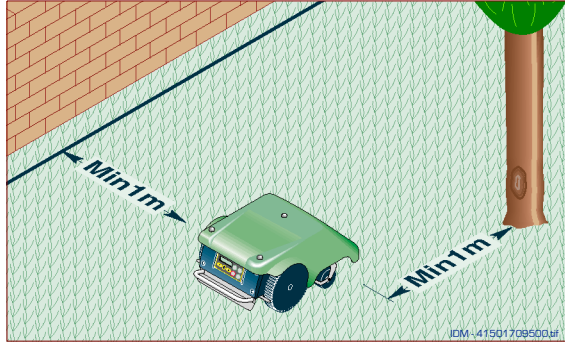
- Ende der Arbeitszeit

Am Ende der Arbeitszeit kehrt der Roboter in die Aufladestation automatisch zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

MANUELLES STARTEN UND STOPPEN DES ROBOTEN (AUF GESCHLOSSENEN FLÄCHEN)

Das manuelle Starten des Roboters muss zum Mähen von nicht vollständig bearbeiteten Flächen bei der Programmierung der automatisch zu mähenden Flächen ausgeführt werden.

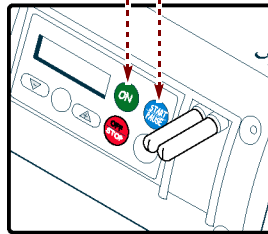
Den Roboter im Arbeitsbereich mindestens 1 m vom Begrenzungsdraht und von allen anderen Hindernissen entfernt anordnen.



IDM-41501703500.tif

- 1-Die Taste **ON (A)** drücken
- 2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

Taste "ON" (A) Taste "Start/Pause" (B)



IDM-4150170200.tif

- 3-Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".



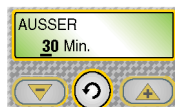
- 4-Die Tasten "-", "+" nach einander drücken. Auf dem Display erscheint "AUSSE - 60 Min" (Defaultwert).



- 5-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung der Minuten drücken.



- 6-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen.



Wichtig

Der eingegebene Wert bleibt nicht gespeichert.

- 7-Die Taste **"Start/Pause" (B)** drücken, um den Roboter zu starten.

Am Ende der eingestellten Zeit stoppt der Roboter unter Sicherheitsbedingungen in der Nähe des Begrenzungsdrahts.

- 8-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

C141501700.tif

START DES ROBOTERS OHNE BEGRENZUNGSDRAHT

Diese Modalität kann mit der Fernbedienung durchgeführt werden, um komplett durch Zäune eingegrenzte Bereiche zu mähen oder zum Beispiel kleine Flächen zu mähen, die nicht begrenzt werden konnten, oder auch um den Betrieb des Roboters zu veranschaulichen.



Wichtig

Wenn der Roboter ohne Begrenzungsdraht benutzt wird, sollten Sie aufpassen, dass er nicht gegen Hindernisse, Kanten oder stumpfe Gegenstände stößt und dadurch beschädigt wird oder bricht.

- 1-Die Taste **ON (A)** drücken
- 2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

Auf dem Display erscheint die Meldung:



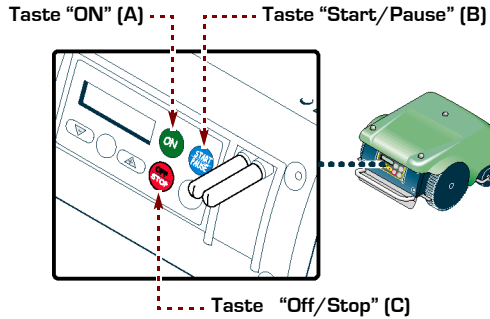
- 3-Die Taste **"Enter"** drücken, bis "Umfang" angezeigt wird (siehe "Programmierungsmodalität").

Auf dem Display erscheint die Meldung:



- 4-Eine der Tasten **"+"**, **"-"** drücken, um **"NEIN"** einzustellen.

- 5-Die Taste **"Enter"** drücken, um die Auswahl zu bestätigen.



IDM - 41501710200.df

- 6-Die Taste **"Start/Pause" (B)** zweimal hintereinander drücken, um den Roboter zu starten

- 7-Den Roboter mit der Fernbedienung bewegen (siehe "Beschreibung der Fernbedienung").



Wichtig

Sie sollten den Roboter mit der Fernbedienung bedienen, um den Rasen in einem engen, gut sichtbaren Raum zu mähen. Achten Sie dabei darauf, dass der Roboter möglichst nicht gegen Hindernisse stößt.

- 8-Nach dem Mähen die Taste **"Off/Stop" (C)** drücken, um den Roboter unter Sicherheitsbedingungen zu stoppen (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").



Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

- 9-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

EINGABE DES PASSWORTS

Der Roboter kann durch ein 4-Ziffer-Passwort geschützt werden, das der Benutzer aktivieren, deaktivieren und personalisieren kann (siehe "Programmierungsmodalität").

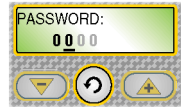
- 1-Auf dem Display erscheint die Meldung:



- 2-Eine der Tasten "+", "-" drücken um die erste Ziffer einzustellen.



- 3-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



- 4-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

Der Roboter ist nun betriebsbereit.

DISPLAY-ANZEIGE IN DER ARBEITSPHASE

Während der Rasenmäher arbeitet, zeigt das Display die folgenden Daten an:

- Geschwindigkeit des Motors des linken Rads
- Geschwindigkeit des Motors der Schneideklinge
- Geschwindigkeit des Motors des rechten Rads
- Batteriespannung



Während der Rasenmäher aufgeladen wird, zeigt das Display "AUFLADUNG" an.

Wenn der Rasenmäher die Arbeitszeit überschritten hat, zeigt das Display den Tag und die Zeit des Arbeitsanfangs an.

LÄNGERER BETRIEBSSTILLSTAND UND ERNEUTE INBETRIEBNAHME

Wird der Roboter über einen längeren Zeitraum nicht genutzt, sollten bei erneutem Einsatz verschiedene Arbeiten durchgeführt werden, um seinen perfekten Betrieb zu gewährleisten.

- 1-Den Roboter und die Aufladestation sorgfältig reinigen (siehe "Reinigung des Roboters").
- 2-Bleibatterien mindestens einmal im Monat und Lithiumbatterien alle 5 Monate aufladen (siehe "Aufladung der Batterien nach langer Untätigkeit").

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

- 3-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.

4-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.

5-Die Aufladestation **(C)** decken, um zu vermeiden, dass Material (Blätter, Papier, usw.) in die Station eindringt und um die Kontaktplatten zu schützen.

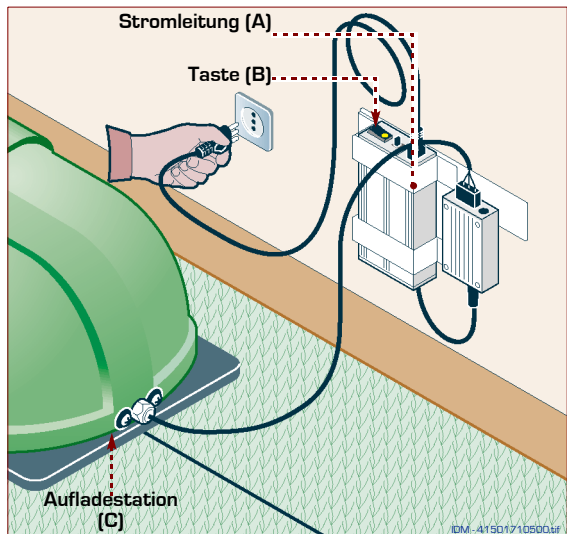
Erneute Inbetriebnahme

Vor der erneuten Inbetriebnahme des Roboters, nachdem dieser lange nicht benutzt wurde, auf die angegebene Weise vorgehen.

1-Den Stecker des Speisegeräts **(A)** in die Anschlussdose stecken.

2-Die Hauptstromversorgung wieder aktivieren.

3-Die Taste **(B)** des Speisegeräts auf ON drücken.



i Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

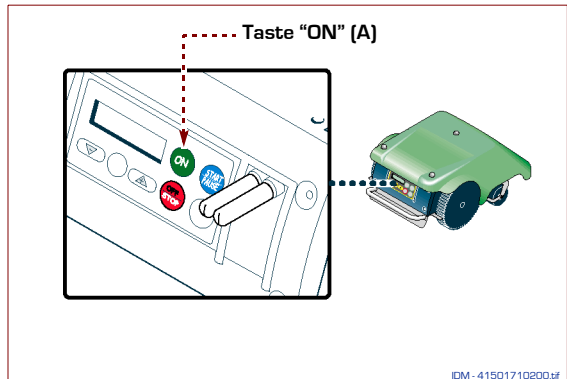
4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

5-Die Taste **ON (A)** drücken

6-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

7-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.

8-Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Programmierungsmodalität").



AUFLADUNG DER BATTERIEN NACH LANGER UNTÄTIGKEIT

Bleibatterien mindestens einmal im Monat und Lithiumbatterien alle 5 Monate aufladen.

- 1-Versorgen Sie die Ladestation mit Strom und vergewissern Sie sich, dass die Platten sauber sind.

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

- 2-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

- 3-Die Taste "ON" (A) drücken

- 4-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

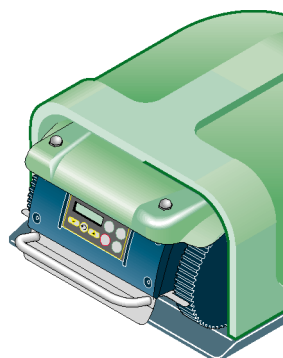
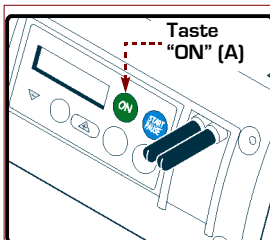
- 5-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.

- 6-Die Taste "Start/Pausa" (B) drücken.

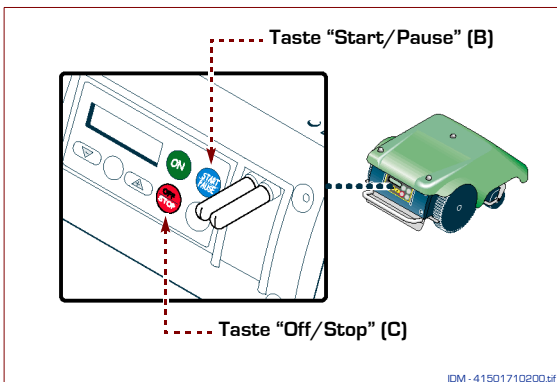
Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.

- 7-Nach der Aufladung (ungefähr 6 Stunden) die Taste "Off/Stop" (C) drücken.

- 8-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.



IDM - 41501703000.tif



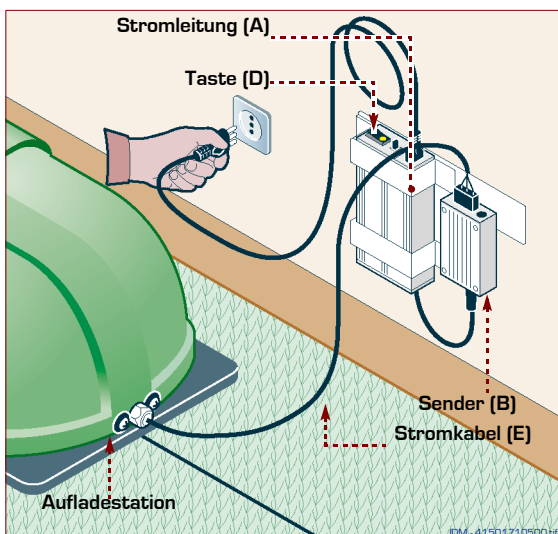
IDM - 41501710200.tif

C141501700.fm

Wiederherstellung der Batterien mit Winteraufladesatz (auf Wunsch lieferbar)

Dieser Satz ermöglicht die Aufladung der Batterien im Winter ohne den Gebrauch der Aufladestation.

- 1-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf OFF drücken.
- 2-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.
- 3-Das Kabel **(E)** von der Sendeeinheit **(B)** trennen.



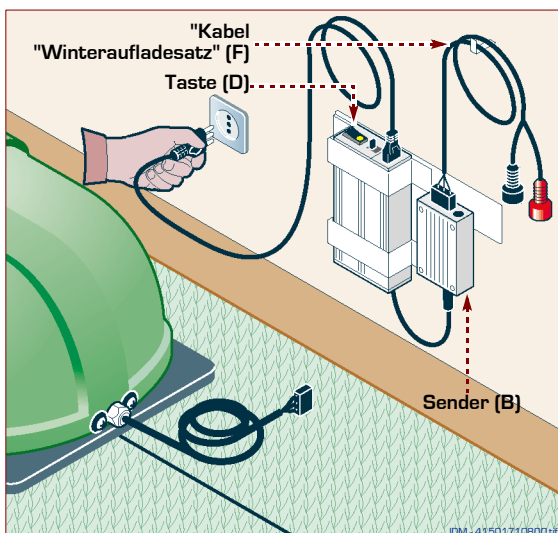
- 4-Das Kabel des Satzes **(F)** an die Sendeeinheit **(B)** anschließen.
- 5-Die Anschlussdose des Speisegeräts anschließen.
- 6-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf ON drücken.



Wichtig

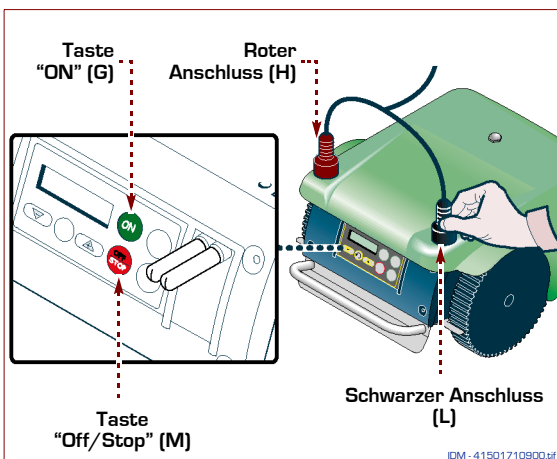
Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

- 7-Den Roboter in der Nähe der Speisegerät-Sende-Einheit positionieren.

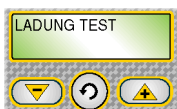


8-Die Taste **ON (G)** drücken

9-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").



10-auf dem Display erscheint die Meldung:



14-auf dem Display erscheint die Meldung:
Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.



11-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung auf dem Display.



15-Nach der Aufladung (ungefähr 6 Stunden) die Taste **"Off/Stop" (M)** drücken.

16-Den Verbinder **(H)** (Farbe Rot, Polarität +) abtrennen.

17-Den Verbinder **(L)** (Farbe Schwarz, Polarität -) abtrennen.

18-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.



Vorsicht

Durch eine falsche Verbindung der Pole können die Batterien und die Elektrokreise irreversibel beschädigt werden.

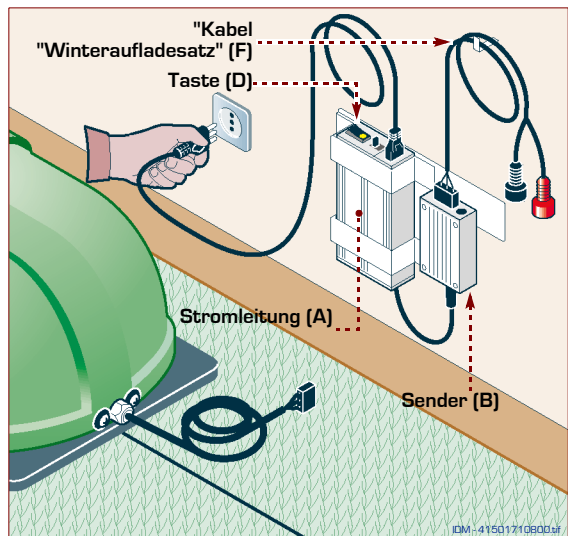


Wichtig

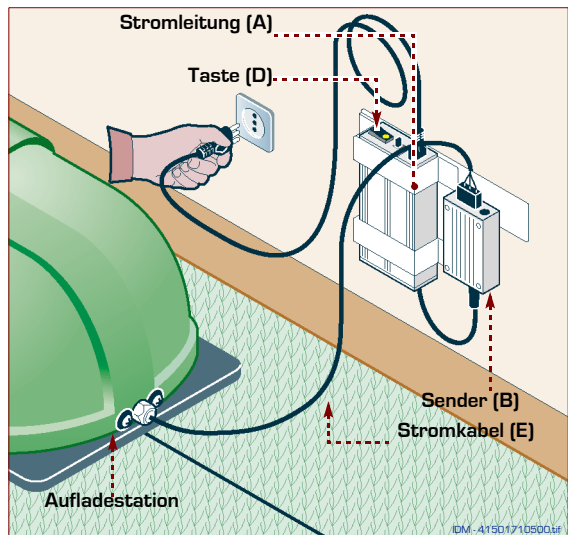
Der Anschluss der Verbinder muss innerhalb von 30 Sekunden nach der Aktivierung der Taste "ON" ausgeführt werden. Nach diesem Intervall schaltet sich der Roboter automatisch aus. Die Taste "ON" wieder drücken, um die Arbeit zu beenden.

Nach dem Winter den Satz ausschalten und die Aufladestation wieder aktivieren.

- 1-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf OFF drücken.
- 2-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.
- 3-Das Kabel **(F)** von der Sendeeinheit **(B)** trennen.



- 4-Das Kabel des Satzes **(E)** an die Sendeeinheit **(B)** anschließen (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit").
- 5-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** anschließen.
- 6-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf ON drücken.
- 7-Den Roboter in die Aufladestation einführen.



D

RATSCHLÄGE FÜR DEN GEBRAUCH

Nachfolgend werden einige Hinweise angegeben, an die Sie sich beim Gebrauch des Roboters halten müssen.

- Auch nachdem Sie sich entsprechend informiert haben, führen Sie bitte beim ersten Gebrauch einige Probefahrten durch, um die Bedienungselemente und die Hauptfunktionen des Roboters genau zu verstehen.
- Den Anzug der Befestigungsschrauben der Hauptorgane überprüfen.
- Den Rasen häufig mähen, damit er nicht zu lang wird.
- Den Roboter nicht verwenden, um einen Rasen zu mähen, der über 10 cm lang ist.
- Wenn der Rasen mit einer automatischen Bewässerungsanlage ausgestattet

ist, muss der Roboter so programmiert werden, dass er in die Aufladestation mindestens 1 Stunde vor dem Starten der Bewässerung zurückkehrt.

- Sicherstellen, dass die Neigung der Bodenfläche nicht die zugelassenen Höchstwerte überschreitet, so dass der Roboter keine Gefahr darstellen kann.
- Es empfiehlt sich, den Rasenmäher so zu programmieren, dass er nicht länger als notwendig arbeitet; berücksichtigen Sie dabei den verschiedenen Rasenwuchs in den verschiedenen Jahreszeiten und setzen Sie den Rasenmäher übertriebener Abnutzung und Verminderung der Batteriedauer nicht aus.

PROGRAMMIERTE WARTUNG

D WICHTIGE HINWEISE ZUR WARTUNG

 Wichtig

Während der Wartungsarbeiten müssen die vom Hersteller angegebenen individuellen Schutzvorrichtungen verwendet werden, vor allem dann, wenn auf der Klinge gearbeitet wird.

Vor der Durchführung der Wartungsarbeiten sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen steht (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

TABELLE DER ABSTÄNDE DER PROGRAMMIERTEN WARTUNG

Häufigkeit	Bauteil	Eingriff	Bezug
Wöchentlich	Klinge	Die Klingen reinigen und die Funktionstüchtigkeit kontrollieren	Siehe "Reinigung des Roboters"
		Ist die Klinge aufgrund eines Stoßes verbogen oder ist sie sehr abgenutzt, muss sie ausgewechselt werden.	Siehe "Austauschen der Klinge"
	Knäufe der Batterieladung	Reinigen und eventuelle Oxidationen entfernen	Siehe "Reinigung des Roboters"
	Kontaktplatten	Reinigen und eventuelle Oxidationen entfernen	Siehe "Reinigung des Roboters"
Monatlich	Roboter	Die Reinigung durchführen	Siehe "Reinigung des Roboters"

C1450700.fm

REINIGUNG DES ROBOTERS

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

i Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

2-Alle Außenflächen des Roboters mit einem in warmes Wasser und neutrale Seife getränkten Schwamm reinigen und dann gründlich abwaschen.

3-Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um nicht die lackierten Oberflächen und die Plastikkomponenten zu beschädigen.

4-Nicht die internen Teile des Roboters waschen und keinen Hochdruckwasserstrahl verwenden, um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht zu beschädigen.

⚠ Vorsicht

Um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht irreversibel zu beschädigen, den Roboter weder teilweise noch komplett ins Wasser tauchen, da er nicht dicht ist.

5-Den unteren Teil des Roboters (Bereich Schneideklinge und Räder) kontrollieren und die Verkrustungen und/oder die Ablagerungen entfernen, die den korrekten Betrieb des Roboters behindern könnten.

6-Um die Verkrustungen und/oder andere Ablagerungen von der Klinge zu entfernen, eine geeignete Bürste verwenden.



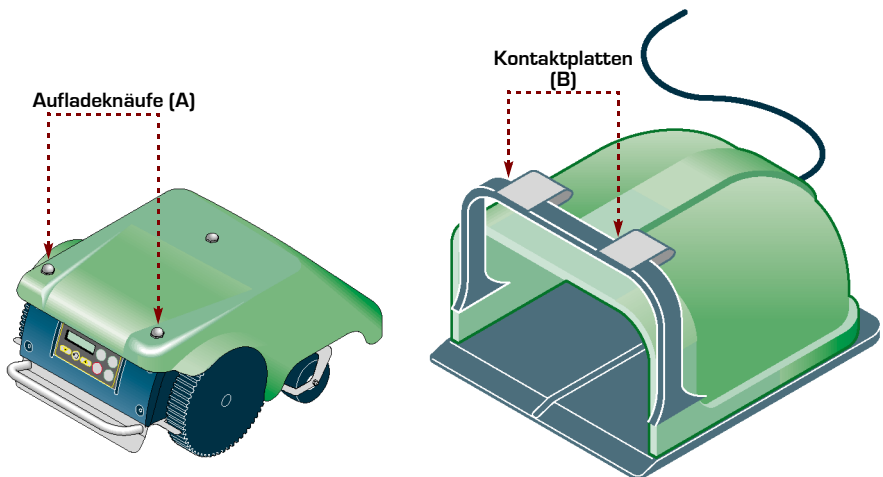
Vorsicht

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

7-Die Knäufe der Batterieladung **(A)**, die Kontaktplatten **(B)** reinigen und eventuelle Oxidationen oder Ablagerungen aufgrund der Elektrokontakte mit einem trockenen Lappen entfernen und, wenn nötig, mit einem feinen Schleifpapier entfernen.

8-Die angesammelten Reste in der Aufladestation reinigen.

D



C141501700.fm

IDM - 41501703100.tif

STÖRUNGSSUCHE

Die nachstehend aufgeführten Informationen haben den Zweck, zur Auffindung und Behebung eventueller Störungen und Fehlfunktionen beizutragen, die beim Gebrauch der Maschine unter Umständen auftreten können.

Einige Störungen können vom Benutzer gelöst werden; andere Störungen brauchen technische Kompetenzen oder spezielle Fähigkeiten und müssen ausschließlich von Fachpersonal mit erkannter und in diesem Bereich erworbener Erfahrung ausgeführt werden.

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Der Diebstahlsicherungsalarm bleibt aktiviert	Alarm aktiviert	Den Alarm deaktivieren (siehe "Programmierungsmodalität")
	Der Diebstahlsicherungsalarm funktioniert nicht	Alarm deaktiviert	Den Alarm aktivieren (siehe "Programmierungsmodalität")
		"Pufferbatterie" erschöpft	Die Batterie aufladen. Zur Aufladung der "Pufferbatterie" muss der Roboter in der Station während der Aufladung der Batterien in Betrieb genommen werden oder während der Standardarbeit in Betrieb gelassen werden. Die erste Aufladung der "Pufferbatterie" muss mindestens 6 Stunden dauern.  Wichtig Sollte das Problem nicht gelöst werden, sich an den Kundendienst wenden.

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
Der Roboter ist sehr laut		Die Schneideklinge ist beschädigt	Die Klinge durch eine neue ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
		Schneideklinge durch Ablagerungen blockiert (Bänder, Seile, Plastikstücke, usw.).	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters")  Vorsicht Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden. Die Klinge davon befreien.
		Der Start des Motors ist mit zu dichten (weniger als m Abstand) oder mit vorhandenen, aber nicht vorhergesehenen Hindernissen (heruntergefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.) erfolgt.	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters")
			Die Hindernisse entfernen und den Roboter erneut starten (siehe "Manuelles Starten und Stoppen des Roboters (auf geschlossenen Flächen)")
		Störung Elektromotor	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.
		Gras zu hoch	Die Schnitthöhe vermehren (siehe "Einstellung der Schnitthöhe")
			Den Vorschnitt der Fläche mit einem normalen Rasenmäher ausführen.
Der Roboter wird in der Aufladestation nicht ordnungsgemäß positioniert.		Unrichtige Position des Begrenzungsdrahts oder des Speisekabels der Aufladestation.	Den Anschluss der Aufladestation prüfen (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit")
		Nachlassen des Bodens in der Nähe der Aufladestation	Die Aufladestation auf einer flachen und stabilen Fläche positionieren (siehe "Planung der Installation der Anlage")
Der Roboter funktioniert unregelmäßig um die Beete.		Der Begrenzungsdraht wurde nicht ordnungsgemäß verlegt.	Den Begrenzungsdraht korrekt (gegen den Uhrzeigersinn) anordnen (siehe "Installation des Begrenzungsdrahts")
Der Roboter arbeitet um unrichtigen Zeiten		Unsachgemäß eingestellte Uhr	Die Uhr des Roboters wieder einstellen (siehe "Programmierungsmodalität")
		Unsachgemäß eingestellte Arbeitszeit	Stellen Sie die Arbeitszeit wieder ein (siehe "Programmierungsmodalität")

Störungen	Ursachen	Abhilfen
Der Roboter führt die schnelle Rückkehr nicht aus	Unsachgemäß eingestellte schnelle Rückkehr	Kontrollieren Sie die richtige Einstellung der schnellen Rückkehr (siehe "Voreinstellung auf schnelle Rückkehr des Roboters in die Aufladestation")
Der Arbeitsbereich wird nicht komplett gemäht	Ungenügende Arbeitsstunden	Verlängern Sie die Arbeitszeit (siehe "Programmierungsmodalität")
	Schneideklinge mit Verkrustungen und/oder Ablagerungen	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters")  Vorsicht Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden. Die Schneideklinge reinigen
	Messer abgenutzt	Die Klinge durch eine Original-Ersatzklinge ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
	Zu großes Arbeitsgebiet für die effektive Kapazität des Roboters.	Das Arbeitsgebiet der Kapazität anpassen (siehe "Technische Daten")
	Der Lebenszyklus der Batterien geht zu Ende.	Die Batterie durch Original-Ersatzbatterien ersetzen (siehe "Batteriewechsel")
	Die Batterieladung erfolgt nicht komplett	Eventuelle Oxidationen von den Kontaktstellen der Batterien reinigen und entfernen (siehe "Reinigung des Roboters"). Die Batterien mindestens 12 Stunden aufladen.
Nicht vollständig gemähte Zweitfläche	Unrichtige Programmierung	Die Sekundärfläche ordnungsgemäß programmieren (siehe "Programmierungsmodalität")
Auf dem Display erscheint "Kein Signal"	Der Begrenzungsdraht ist nicht korrekt angeschlossen (Riss des Drahts, Stromverbindung fehlt, usw.).	Die Betriebsfähigkeit der Stromversorgung, den ordnungsgemäßen Anschluss der Speisegerät-Sende-Einheit und der Aufladestation kontrollieren (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit")

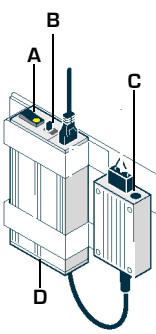
C14501700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Auf dem Display erscheint "Außer Umfang"	Das Gelände ist übermäßig abschüssig	Das Gebiet mit einer zu großen Neigung abgrenzen (siehe "Planung der Installation der Anlage"). Den Satz für die Bearbeitung mit Neigungen höher als 27° installieren (siehe "Technische Daten")
		Der Begrenzungsdraht wurde nicht ordnungsgemäß verlegt	Überprüfen, dass der Draht korrekt installiert ist (zu tiefe Vertiefung, Abstand zu Metallgegenständen, Abstand zwischen dem zwei Objekte begrenzenden Draht unter 70 cm, usw.) (siehe "Planung der Installation der Anlage")
		Begrenzungsdraht der internen Bereiche (Bee- te, Büsche, usw.) im Uhr- zeigersinn verlegt	Den Begrenzungsdraht kor- rekt (gegen den Uhrzeiger- sinn) anordnen (siehe "Installation des Begrenzung- sdrahts")
		Speisegerät heißgelaufen	Geeignete Lösungsmaßnah- men treffen, um die Tempera- tur des Speisegeräts zu senken (die Installationszone lüften oder ändern, usw.) (siehe "Planung der Installa- tion der Anlage")
		Der Antrieb der Räder ist nicht korrekt	Die Räder kontrollieren und, wenn nötig, ordnungsgemäß befestigen.
	Auf dem Display erscheint "Blackout"	Unterbrechung der Stromzufuhr zum Sender	Den Roboter erneut starten
		Speisegerät heißgelaufen	Geeignete Lösungsmaßnah- men treffen, um die Temperatur des Speisegeräts zu senken (die Installationszone lüften oder än- dern, usw.) (siehe "Planung der Installation der Anlage")
		Vorhandensein anderer angrenzenden Installatio- nen	Kontaktieren Sie bitten den autorisierten Kundendienst des Herstellers
	Auf dem Display erscheint "Fehler des Radmotors "	Ungleichmäßiger Boden oder Hindernisse, die die Bewegung verhindern.	Überprüfen, dass der zu mähende Rasen gleichmäßig und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Ander- nfalls diese beseitigen (siehe "Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Haupt- fläche und Sekundärflächen)")
		Störung eines oder bei- der Motoren, die den An- trieb der Räder durchführen.	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.

C144501700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Auf dem Display erscheint "Bump Error"	Die Stoßsensoren sind blockiert geblieben	Die Haube abbauen und die Funktionstüchtigkeit der Sensoren überprüfen
	Auf dem Display erscheint "Sync Error"	Der Empfänger des Roboters erkennt nicht das Signal	Das Gerät ausschalten und wieder einschalten. Sollte das Problem nicht gelöst werden, sich an den Kundendienst wenden
	Auf dem Display erscheint "Hoher Rasen"	Die Schneideklinge ist beschädigt	Die Klinge durch eine neue ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
		Schneideklinge durch Ablagerungen blockiert (Bänder, Seile, Plastikstücke, usw.)	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").  Vorsicht Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden. Die Klinge davon befreien.
		Der Start des Motors ist mit zu dichten (weniger als m Abstand) oder mit vorhandenen, aber nicht vorhergesehenen Hindernissen (heruntergefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.) erfolgt.	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters") Die Hindernisse entfernen und den Roboter erneut starten (siehe "Manuelles Starten und Stoppen des Roboters (auf geschlossenen Flächen)"))
		Störung Elektromotor	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.
		Gras zu hoch	Die Schnitthöhe vermehren (siehe "Einstellung der Schnitthöhe"). Den Vorschnitt der Fläche mit einem normalen Rasenmäher ausführen.
	Die Fernbedienung funktioniert nicht	Unrichtige Programmierung	Die Fernbedienung ordnungsgemäß programmieren (siehe "Programmierungsmodalität")
		Die LED-Anzeige der Fernbedienung leuchtet nicht auf.	Die Batterie herausnehmen und ersetzen (siehe "Auswechselung der Batterien der Fernbedienung")

C1450700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Nach der Installation des Roboters erscheinen Störungen für Elektrohaushaltsgeräte (Radio, Fernsehapparat, elektrisches Gittertor, usw.)	Interferenz mit anderen elektrischen Vorrichtungen	Kontaktieren Sie bitten den autorisierten Kundendienst des Herstellers
	Das Led (D) des Speisegeräts leuchtet nicht.	Die Stromspannung fehlt.	Überprüfen, dass die Position des Kursors (B) mit der Stromspannung übereinstimmt und die Taste (A) auf "ON" steht.
		Sicherung unterbrochen	Den korrekten Anschluss an die Anschlussdose des Speisegeräts überprüfen. Die Sicherung vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe auswechseln lassen.
	Das Led (C) (Farbe Grün) des Senders leuchtet	Begrenzungsdraht unterbrochen	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters"). Die Taste (A) des Speisegeräts auf OFF drücken. Die Verbindung des Begrenzungsdrahtes herstellen.
	Das Led (C) (Farbe Orange) des Senders leuchtet wiederholt auf und blinkt nacheinander (weniger als 4 Mal).	Begrenzungsdraht zu lang	Das ErweiterungsKit des Signals installieren.
	Das Led (C) (Farbe Rot) des Senders leuchtet.	Begrenzungsdraht abgenutzt oder oxidiert.	Eventuelle Verbindungen kontrollieren. Falls notwendig, den Draht auswechseln.
		Anschlüsse nicht korrekt durchgeführt.	Vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe kontrollieren lassen.

D

AUSWECHSELN DER KOMPONENTEN

VORSCHRIFTEN FÜR DAS AUSWECHSELN VON TEILEN

Wichtig

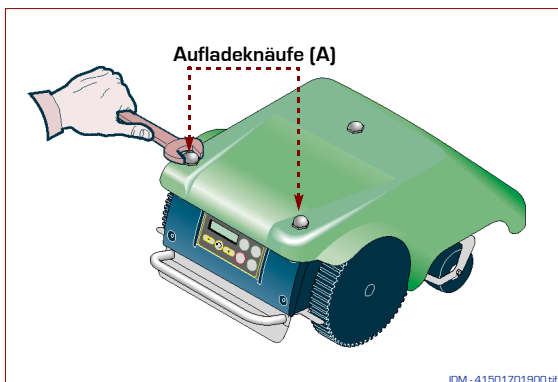
Führen Sie die anfallenden Auswechselungen und Reparaturen gemäß den Herstellerangaben durch oder wenden

Sie sich an das Servicecenter, wenn die entsprechenden Eingriffe im Handbuch nicht angeführt sind.

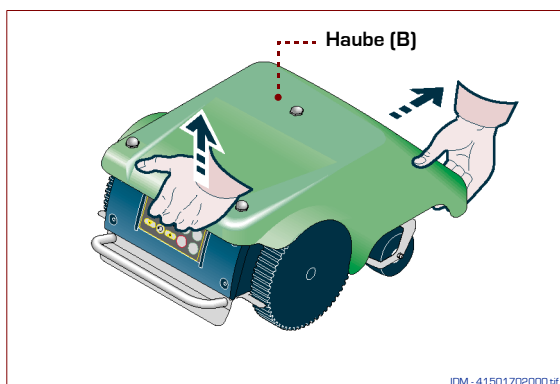
C14507700.fm

BATTERIEWECHSEL

- 1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").
- 2-Die Knäufe (A) abschrauben.



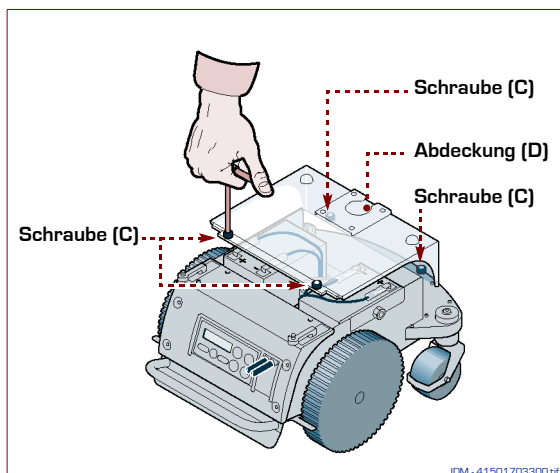
- 3-Die Haube (B) ausbauen.



- 4-Die Schrauben (C) ausdrehen und das Gehäuse (D) ausbauen.

i Wichtig

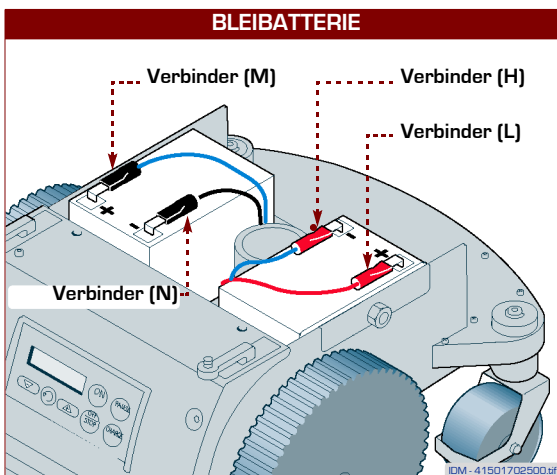
Die Auswechselung der Batterien muss entsprechend dem installierten Typ ausgeführt werden (Lithium- oder Bleibatterie).



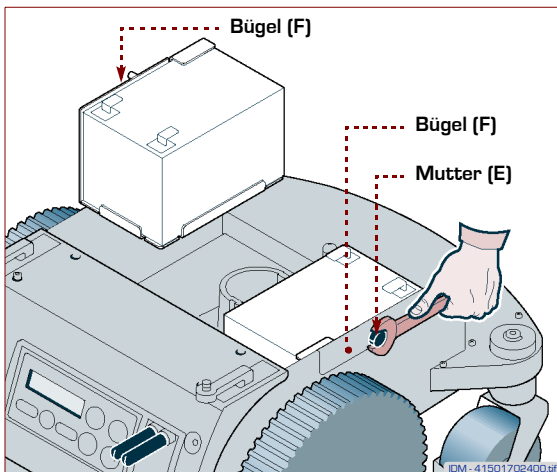
C141501700.fm

Bleibatterie

- 1-Die Kabel **(L-N-M-H)** nacheinander abtrennen.



- 2-Die Muttern **(E)** lockern und die Bügel **(F)** herausziehen.



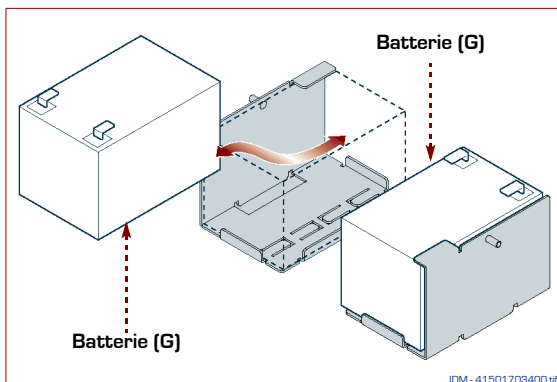
- 3-Die Batterie **(G)** herausnehmen und ersetzen.

- 4-Die gleichen Vorgänge durchführen, um die andere Batterie **(G)** auszuwechseln.



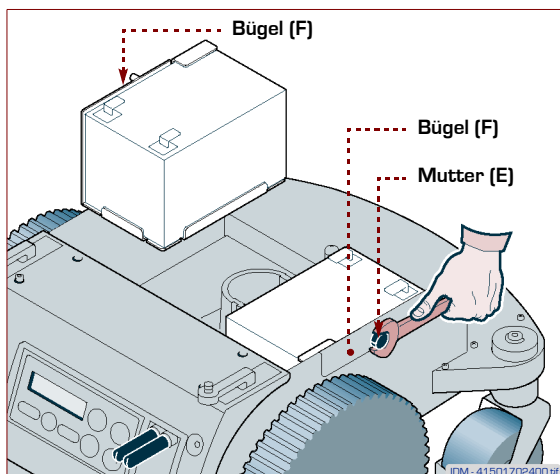
Wichtig

Die gebrauchten Batterien nicht in die Umwelt gelangen lassen. Die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.



5-Die Bügel (F) mit den Batterien einbauen.

6-Die Muttern (E) anziehen.

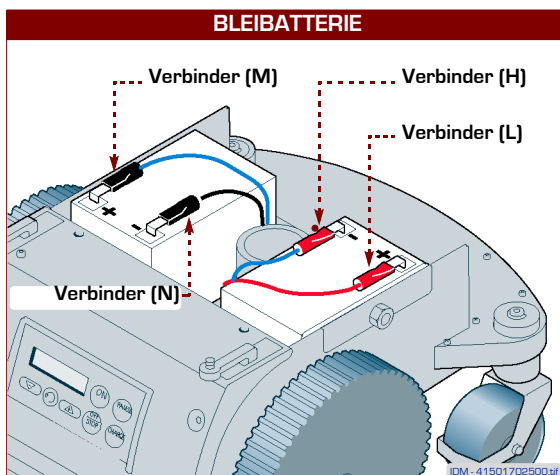


7-Den Verbinder (H) anschließen (rot mit hellblauem Kabel)

8-Den Verbinder (L) anschließen (rote mit rotem Kabel)

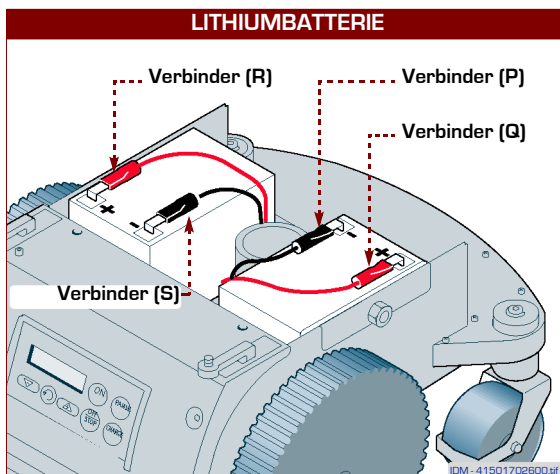
9-Den Verbinder (M) anschließen (schwarz mit hellblauem Kabel)

10-Den Verbinder (N) anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)

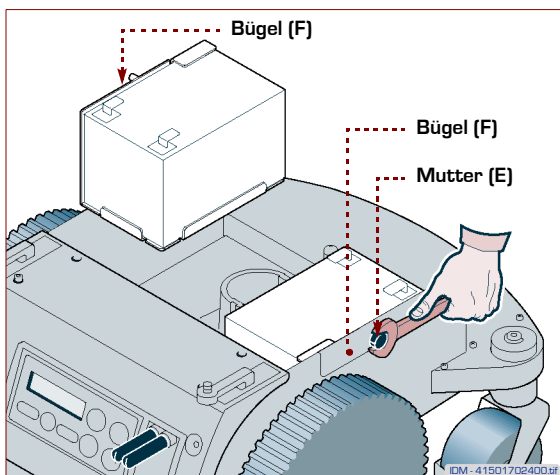


Anschluss der Lithiumbatterie

1-Die Kabel (R-S-Q-P) nacheinander abtrennen.



2-Die Muttern **(E)** lockern und die Bügel **(F)** herausziehen.

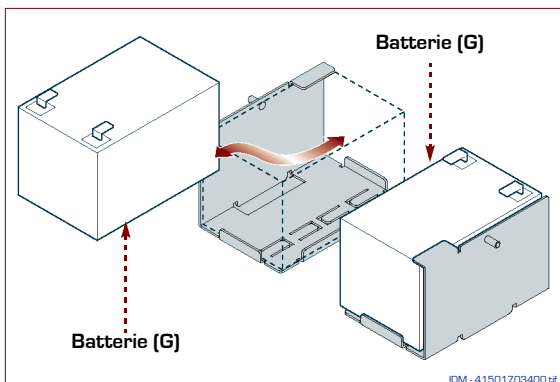


3-Die Batterie **(G)** herausnehmen und ersetzen.

4-Die gleichen Vorgänge durchführen, um die andere Batterie **(G)** (falls vorhanden) auszuwechseln.

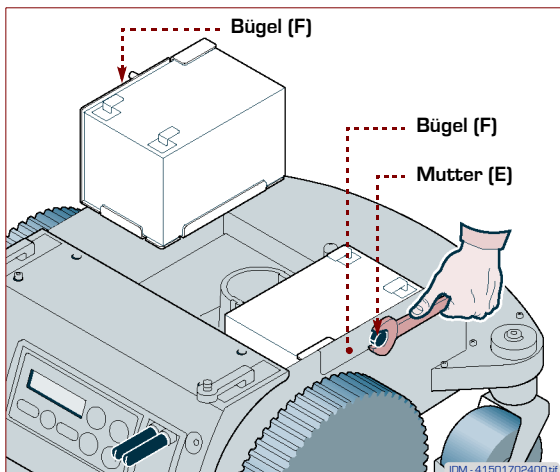
i Wichtig

Die gebrauchten Batterien nicht in die Umwelt gelangen lassen. Die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

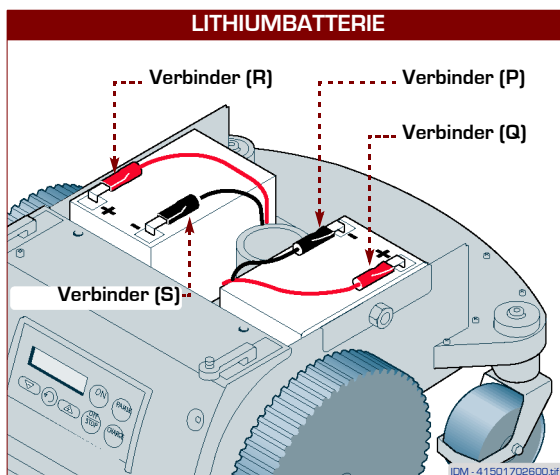


5-Die Bügel **(F)** mit den Batterien einbauen.

6-Die Muttern **(E)** anziehen.



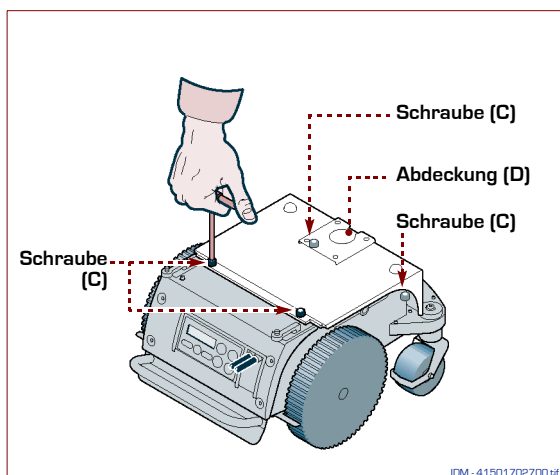
- 7-Den Verbinder **(P)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)
- 8-Den Verbinder **(Q)** anschließen (rote mit rotem Kabel)
- 9-Den Verbinder **(R)** anschließen (rote mit rotem Kabel)
- 10-Den Verbinder **(S)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)



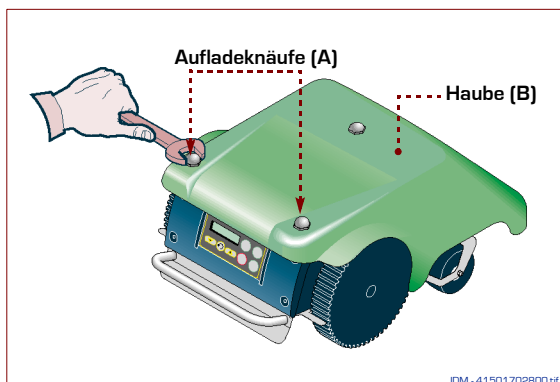
Nach Beendigung der Anschlüsse der Batterien wie folgt vorgehen.

- 1-Rimontare il carter **(D)** e riavvitare le viti **(C)**.

D



- 2-Die Haube **(B)** einbauen.
- 3-Serrare i pomelli **(A)**.



4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

5-Die Batterie aufladen.



Vorsicht

Vor der Durchführung des ersten Ladens überprüfen, dass das Speisege-

rät dem installierten Batterietyp entspricht (Speisegerät für Blei- und Lithiumbatterien) (siehe "Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen").

Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Gebrauch und Betrieb").

AUSTAUSCHEN DER KLINGE

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.

3-Svitare le viti (B) per smontare la lama (A).



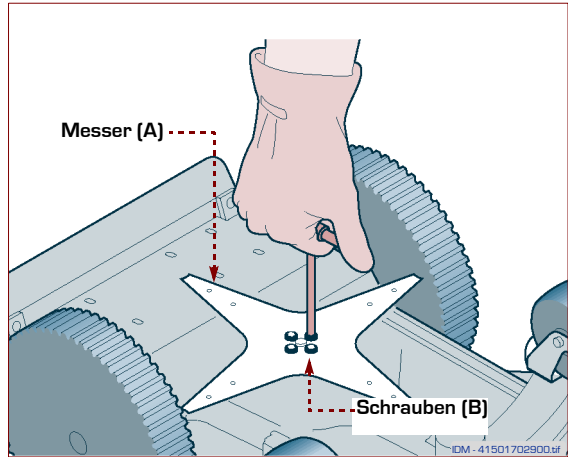
Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

4-inserire una nuova lama e serrare le viti.

5-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").

6-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.



AUSWECHSELUNG DER BATTERIEN DER FERNBEDIENUNG

- 1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").
- 2-Den Deckel (A) ausbauen.
- 3-Die Batterie (B) herausziehen und mit einer Batterie mit gleicher Spannung auswechseln



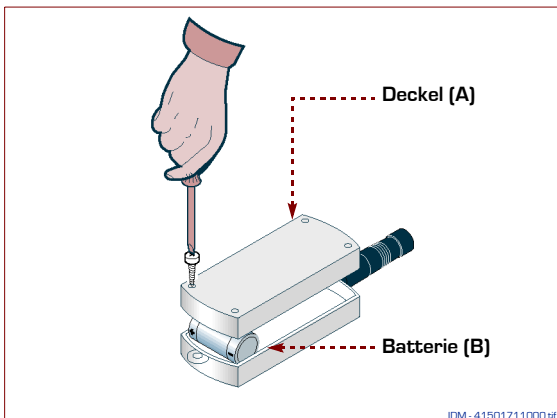
Wichtig

Bei Einbauen der neuen Batterie die Polarität (+ e -) einhalten.

Die internen Kreise der Fernbedienung nicht beschädigen.

- 4-Den Deckel (A) einbauen.

Den Roboter starten und mit der Fernbedienung bewegen, um die Leistungsfähigkeit der Batterie zu kontrollieren.



D

ZERLEGUNG DES ROBOTERS



Gefahr - Achtung

Schadstoffe nicht in die Umwelt gelangen lassen; die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

SUMARIO

INFORMACIONES GENERALES	4	REGLAJES	27
INFORMACIONES TÉCNICAS	5	USO Y FUNCIONAMIENTO	29
INFORMACIONES RELATIVAS A		MANUTENCIÓN ORDINARIA	48
LA SEGURIDAD	9	AVERÍAS, CAUSAS Y REMEDIOS	50
INSTALACIÓN	11	SUSTITUCIONES COMPONENTES	55

INDICE ANALITICO

A		P	
Arranque del ciclo automático, 38		Parada automática del robot, 39	
Arranque y parada manual del robot (en áreas cerradas), 40		Parada de seguridad del robot, 39	
C		Planificación instalación equipo, 12	
Consejos para la utilización, 48		Predisposición de regreso rápido del robot a la estación de recarga, 19	
D		Preparación y delimitación de las zonas de trabajo (principal y secundarias), 14	
Datos técnicos, 7		Puesta en marcha robot sin alambre perimétrico, 41	
Descripción del telemando, 31		Puesta en servicio tras una inactividad prolongada, 42	
Descripción general del aparato, 5		R	
Descripción mandos robot, 30		Recarga de las baterías después del primer uso, 27	
Desguace robot, 62		Recarga de las baterías por inactividad prolongada, 44	
E		Recomendaciones para el mantenimiento, 48	
Embalaje y desembalaje, 11		Recomendaciones para el uso, 29	
I		Recomendaciones para la sustitución de partes, 55	
Identificación del constructor y DEL aparato, 4		Recomendaciones para los reglajes, 27	
Instalación alambre perimétrico, 17		Reglaje de la altura de corte, 28	
Instalación cuchilla, 23		Regulación del sensor de lluvia, 29	
Instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor, 20		S	
Instalación y conexión baterías, 23		Seguridad para el hombre y el medioambiente en fase de eliminación, 10	
Introducción de la contraseña, 42		Señales de seguridad, 11	
L		Sustitución baterías, 56	
Limpieza robot, 49		Sustitución de la cuchilla, 61	
Localización de problemas, 50		Sustitución de las baterías del mando a distancia, 62	
M		T	
Modalidad de programación, 31		Tabla intervalos de mantenimiento programado, 48	
Modalidades de solicitud de asistencia, 5		V	
N		Visualización de la pantalla en fase de trabajo, 42	
Normas de seguridad, 9			
O			
Objetivo del manual, 4			

E

OBJETIVO DEL MANUAL

El presente manual, que es parte integrante del equipo, ha sido confeccionado por el fabricante para suministrar las informaciones necesarias al personal autorizado, a fin de interactuar con el equipo durante el arco de vida previsto para éste.

Además de adoptar una buena técnica de utilización, los destinatarios de las informaciones deben leerlas detenidamente y aplicarlas rigurosamente.

El fabricante proporciona estas informaciones en su lengua materna (italiano) y éstas podrán ser traducidas en otras lenguas para satisfacer las exigencias legislativas y/o comerciales.

Dedicar algún tiempo a la lectura de dichas informaciones para evitar que la salud y la seguridad de las personas puedan correr riesgos y causar perjuicios económicos.

Conserve este manual durante toda la vida útil del equipo en un lugar conocido y fácilmente accesible, a fin de tenerlo a disposición cuando sea necesario consultarlo.

Es posible que algunas informaciones e ilustraciones detalladas en el presente manual no correspondan perfectamente al aparato que Usted posee; esta par-

ticularidad no compromete de ninguna manera su función.

El fabricante se reserva el derecho de aportar modificaciones sin obligación de avisar previamente de ello.

Para destacar algunas partes de texto de importancia fundamental o para indicar algunas especificaciones relevantes, se utilizan algunos símbolos de los que explicamos el significado a continuación.



Peligro - Atención

Indica situaciones de grave peligro que, si no se toman en consideración, pueden poner seriamente en peligro la salud y la seguridad de las personas.



Cautela - Advertencia

Indica que es necesario adoptar comportamientos adecuados para no poner en peligro la salud, la seguridad de las personas ni provocar perjuicios económicos.



Importante

Indica las informaciones técnicas de especial importancia que se deben tomar en consideración.

IDENTIFICACIÓN DEL CONSTRUCTOR Y DEL APARATO

La placa de características reproducida se encuentra aplicada directamente en el aparato. En ella aparecen las referencias y todas las indicaciones indispensables para la seguridad de servicio.

- A)** Identificación del fabricante
- B)** Marca CE de conformidad.
- C)** Modelo/número de matrícula/año de fabricación.
- D)** Datos técnicos

identificación fabricante (A)

marca CE de conformidad (B)

modelo (C)

datos técnicos (D)

número de matrícula (C)

año de fabricación (C)

IDM - 41501700100.sif

C141501700.fm

MODALIDADES DE SOLICITUD DE ASISTENCIA

Por cualquier pedido de asistencia técnica, indicar los datos que figuran en la placa de identificación, las horas

aproximadas de utilización y el tipo de defecto encontrado.

INFORMACIONES TÉCNICAS

DESCRIPCIÓN GENERAL DEL APARATO

El aparato Ambrogio Line 200 es un robot diseñado y construido para cortar automáticamente el césped de jardines y prados de viviendas a cualquier hora del día. Es pequeño, compacto, silencioso, impermeable y fácil de transportar.

Según las características de la superficie que se debe cortar, es posible programar el robot para trabajar en más áreas: una principal y una o dos áreas secundarias.

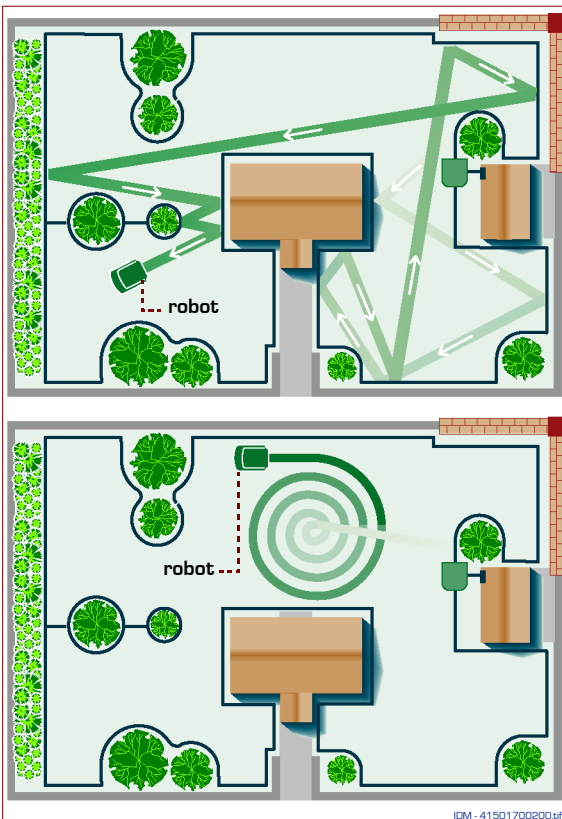
Durante el funcionamiento, el robot efectúa el corte del área delimitada por el alambre perimétrico y/o por barreras (vallas, muros, etc.).

En cuanto el robot detecta el hilo perimétrico o encuentra un obstáculo, cambia su trayecto de manera casual y vuelve a partir en la nueva dirección.

En base al principio de funcionamiento ("random"), el robot efectúa el corte automático y completo del prado delimitado (véase figura).

La superficie de prado que el robot puede cortar depende de una serie de factores.

- modelo del robot y tipo de baterías instaladas
- características del área (perímetros irregulares, superficie no uniforme, fraccionamiento del área, etc.)



- características del prado (tipo y altura del césped, humedad, etc.)
- condiciones de la cuchilla (con afilado eficiente, sin residuos e incrustaciones, etc.)

El robot Ambrogio Line 200 se produce en las versiones BASIC, DELUXE y EVOLUTION.

Versión BASIC: modelo de base capaz de cortar superficies hasta 1500 m². Bajo petición se puede equipar con dos baterías de plomo o con una de litio.

Versión DELUXE: modelo capaz de cortar superficies hasta 2600 m². Bajo petición se puede equipar con dos baterías de litio que permiten cortar superficies hasta 3000 m².

Versión EVOLUTION: modelo capaz de cortar superficies hasta 3000 m². Está equipado con dos baterías de litio, mando a distancia y sensor de detección del "prado cortado".

Todos los modelos constan de un sensor que en caso de lluvia detiene la cuchilla y hace regresar el robot a la estación de recarga.

Bajo petición es posible equipar los modelos con transmisor potenciado, filtro contra las interferencias electromagnéticas, caja de protección de la alimentación y de alarma electrónica.

Para ulteriores detalles, consultar la tabla de los datos técnicos.

Cada robot consta de una contraseña de reconocimiento para impedir su empleo en caso de robo.

En el momento de la compra del robot, la contraseña introducida por el fabricante se compone de cuatro cifras (0000).

Véase "Modalidad de programación" (§ "Introducción de la contraseña") para personalizar la contraseña.

Órganos principales

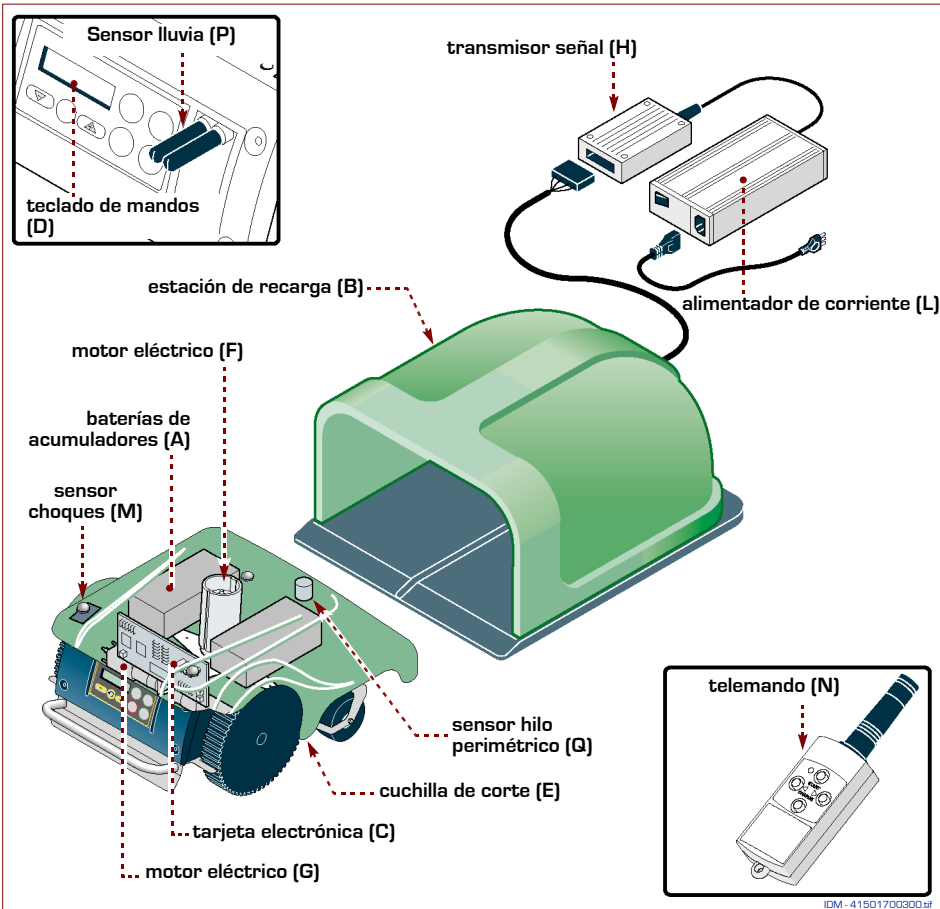
- **Baterías de acumuladores (A):** alimentan los motores de la cuchilla y de accionamiento ruedas.
El robot se suministra con baterías de plomo, o bien con una o dos baterías de litio que garantizan una vida útil más larga.
- **Estación de recarga (B):** sirve para cargar las baterías o mantenerlas en recarga (A).
- **Tarjeta electrónica (C):** controla las funciones automáticas del robot.
- **Teclado de mandos (D):** sirve para programar y visualizar las modalidades de funcionamiento del robot.
- **Cuchilla corte (E):** efectúa el corte del prado.
- **Motor eléctrico (F):** acciona la cuchilla de corte (E).
- **Motor eléctrico (G):** uno acciona el grupo de transmisión rueda derecha mientras que el otro acciona el de la rueda izquierda.
- **Transmisor (H):** transmite la señal al alambre perimétrico.
- **Alimentador (L):** alimenta, en baja tensión, la corriente de las baterías.



Importante

El alimentador (L) varía en base al tipo de baterías instaladas (baterías de plomo o de litio).

- **Sensor antichoque (M):** detecta el choque del robot contra un obstáculo y habilita el cambio de trayecto de manera casual.
- **Telemando (N):** sirve para controlar a distancia las funciones del robot.
- **Sensor de lluvia (P):** detecta la lluvia y habilita el regreso del robot a la estación de recarga (B).
- **Sensor (Q):** detecta el hilo perimétrico y habilita el cambio de trayecto del robot de manera casual.



DATOS TÉCNICOS

Descripción		Modelo		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Cuchilla con 4 cortantes	(mm)	220	290	290
Velocidad corte	(m/min)	25	25	25
Altura corte	(mm)	20-60	20-60	20-60
Pendiente máxima de la superficie a cortar		27°		
Motores eléctricos	(V)	cc (24V)	cc (24V)	cc (24V)
Dimensiones (base x altura x profundidad)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Peso robot (sin batería)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Temperatura ambiente de funcionamiento	Max	40°	40°	40°

Descripción	Modelo			
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Tipo de recarga acumuladores de baterías				
Acumuladores de baterías (de plomo)	[V/A]	27,6V - 4A	-	
Acumuladores de baterías (de litio)	[V/A]	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Máxima superficie que se puede cortar				
Robot con dos baterías de plomo (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Robot con una batería de litio (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Robot con dos baterías de litio (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Características eléctricas				
Alimentador (para batería de plomo)		Clase 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusible 5x20 4A F (interno) 27,6 Vac Fusible 5x20 10A F [sustituible] Selector 115-230 Vac		
Alimentador (para batería de litio)		Clase 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusible 5x20 4A F (interno) 29,3 Vac Fusible 5x20 10A F [sustituible] Selector 115-230 Vac		
Sección alambre perimétrico (a soterrar)	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Longitud máxima alambre perimétrico (aproximada, calculada en base a un perímetro regular)	(m)	600	600	600
Equipamiento				
Señal perimétrica sinusoidal (patentada)		de serie	de serie	de serie
Sensor lluvia		de serie	de serie	de serie
Espiral inteligente		no disponible	de serie	de serie
Modulación de la cuchilla		no disponible	de serie	de serie
Sensor prado cortado - Autoprogramación (patentada)		no disponible	no disponible	de serie
Telecomando		Bajo petición	Bajo petición	de serie
Alarma		Bajo petición	Bajo petición	de serie
Kit para trabajar con pendientes superiores a 27° ⁽¹⁾		Bajo petición	Bajo petición	de serie
Alambre perimétrico	(m)	100	150	150
Clavos de anclaje	(nº)	100	200	200
Transmisor potenciado		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición

C1450700.fm

Descripción		Modelo		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Filtro interferencias electromagnéticas		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición
Caja protección alimentación		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición
Juego de recarga de las baterías (temporada invernal o inactividad prolongada)		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición
Ruedas con banda de rodadura remachada		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición
Ruedas con perfil banda de rodadura con garras		Bajo petición	Bajo petición	Bajo petición

(1) Si las condiciones del terreno son adecuadas (compacto, sin hundimientos excesivos, etc.), el kit permite al robot trabajar (dentro de ciertos límites) más allá de las pendientes máximas admisibles.

INFORMACIONES RELATIVAS A LA SEGURIDAD

NORMAS DE SEGURIDAD

- El fabricante, durante la fase de proyecto y fabricación, ha dado especial importancia a los aspectos que pueden ocasionar riesgos para la seguridad y la salud de las personas que interaccionan con el equipo. Además del respeto de las leyes vigentes en la materia, ha adoptado todas las "reglas de buena técnica de fabricación". La finalidad de esta información es la de sensibilizar a los usuarios para que presten especial atención sobre como evitar cualquier riesgo. La prudencia no puede sustituirse. La seguridad está en las manos de todos los operadores que interaccionan con el equipo.
- **Cuando se usa el robot por primera vez, se recomienda leer detenidamente todo el manual y asegurarse de comprender todas sus partes, en particular de comprender bien todas las informaciones que atañen a la seguridad.**
- Leer detenidamente las instrucciones, contenidas en el manual del equipamiento y las instrucciones aplicadas directamente, y en concreto, respetar aquellas que sean relativas a la seguridad. Dedicar algún tiempo a la lectura ahorrará accidentes desagradables.

Es siempre demasiado tarde recordar lo que se hubiera tenido que hacer cuando ya ha pasado.

- Realizar la elevación y la movilización respetando la información que se especifica en el embalaje del equipo y en las instrucciones para el uso suministradas por el fabricante.
- Prestar atención al significado de los símbolos de las placas aplicadas, sus formas y colores son significativos para la seguridad. Deben permanecer siempre legibles y respetar las informaciones indicadas en ellos.
- El uso de la cortadora de césped está permitido solamente a las personas que conocen el funcionamiento y que hayan leído y comprendido todo lo que descrito en el manual.
- Utilizar el equipo solamente para aquellos usos previstos por el fabricante. El empleo del equipo para usos impropios puede ocasionar riesgos para la seguridad y para la salud de las personas, además de provocar daños económicos.
- Antes de usar la cortadora de césped asegúrese siempre de que en el prado no hayan objetos [juguetes, ramas, ropa, etc.].

- Durante el funcionamiento del equipo, asegurarse que no subsistan riesgos, en especial para los niños, los animales domésticos y las cosas.
- No introducir las manos o los pies debajo del equipo cuando está en movimiento, en especial en la zona de las ruedas.
- No manipular, no eludir, ni eliminar o realizar un bypass en los dispositivos de seguridad instalados. El incumplimiento de este requisito puede causar riesgos graves para la seguridad y la salud de las personas.
- Mantenga la cortadora de césped en condiciones de máxima eficiencia efectuando las operaciones de mantenimiento previstas por el constructor. Un buen mantenimiento permitirá obtener las mejores prestaciones y una duración más larga de ejercicio.
- Antes de efectuar las operaciones de mantenimiento y regulación que pueden ser efectuadas también por el usuario con un mínimo de competencia técnica, desconecte la alimentación eléctrica. Él tendrá sin embargo que predisponer todas las condiciones de seguridad necesarias, en particular cuando se interviene en la parte inferior de la cortadora de césped, siguiendo los procedimientos indicados por el constructor.
- Use las protecciones individuales previstas por el Constructor, en particular, cuando se interviene en las cuchillas y en el disco de corte use los guantes de protección.
- **Antes de cambiar las baterías desmontar siempre la cuchilla.**
- **Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no lave el robot con chorros de agua a presión elevada y no sumérjalo, ni parcialmente ni completamente, en agua puesto que no es estanco.**
- Los operadores que efectúan operaciones de reparación durante el arco de vida prevista del robot, deben poseer precisas competencias técnicas, capacidades específicas y experiencias adquiridas y reconocidas en el sector en objeto. La falta de estos requisitos puede causar daños a la seguridad y a la salud de las personas.
- Todas las operaciones que se deben llevar a cabo en la base de recarga (opcional), deben efectuarse con el enchufe de alimentación desconectada.
- Sustituir las piezas demasiado desgastadas utilizando repuestos originales con la finalidad de asegurar la funcionalidad y el nivel de seguridad previsto.

SEGURIDAD PARA EL HOMBRE Y EL MEDIOAMBIENTE EN FASE DE ELIMINACIÓN

No dispersar material contaminante en el ambiente, eliminarlo respetando las leyes en vigor en materia.

Con referencia a la directiva RAEE (Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos), el usuario, en fase de desguace, tiene que separar los componentes eléctricos y electrónicos y eliminarlos en los específicos centros de recogida autorizados o devolverlos todavía instalados al vendedor en el momento de una nueva compra.

Todos los componentes, que hay que separar y eliminar de manera específica, están marcados por una señal específica. La eliminación abusiva de los Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (RAEE) se castiga con sanciones establecidas por las leyes vigentes en el territorio don-

de se comprueba la infracción.

En cumplimiento con las directivas europeas (2002/95/CE, 2002/96/CE, 2003/108/CE) en el territorio italiano, por ejemplo, se ha promulgado un decreto legislativo (n. 151 del 25 de julio de 2005) que contempla una sanción administrativa pecuniaria de € 2000÷5000.



Peligro - Atención

Los Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos pueden contener sustancias peligrosas con efectos potencialmente dañinos para el medioambiente y la salud de las personas. Se recomienda efectuar la eliminación de manera correcta.

SEÑALES DE SEGURIDAD



Señal de peligro: indica no acercarse a las cuchillas cuando la cortadora de césped está en funcionamiento.



Señal de seguridad: indica leer atentamente el manual antes de usar la cortadora de césped.

INSTALACION

EMBALAJE Y DESEMBALAJE

El equipo se entrega adecuadamente embalado. Durante la fase de desembalaje, sacarlo con cuidado y controlar la integridad de los componentes.

En el embalaje se detalla toda la información necesaria para realizar la movilización.

Contenido embalaje

- Robot **(A)**
- Alimentador corriente **(B)**
- Cable de alimentación **(C)**
- Estación de recarga **(D)**
- Transmisor **(E)**
- Madeja de alambre perimétrico **(F)**
- Clavos **(G)** para fijar el alambre
- Manual de uso **(H)**
- Baterías de acumuladores de litio o plomo **(L)**: la cantidad de baterías puede variar según el pedido de compra.
- Cuchilla **(M)**
- Mando a distancia **(N)** (sólo para algunas versiones, véase "Datos técnicos").

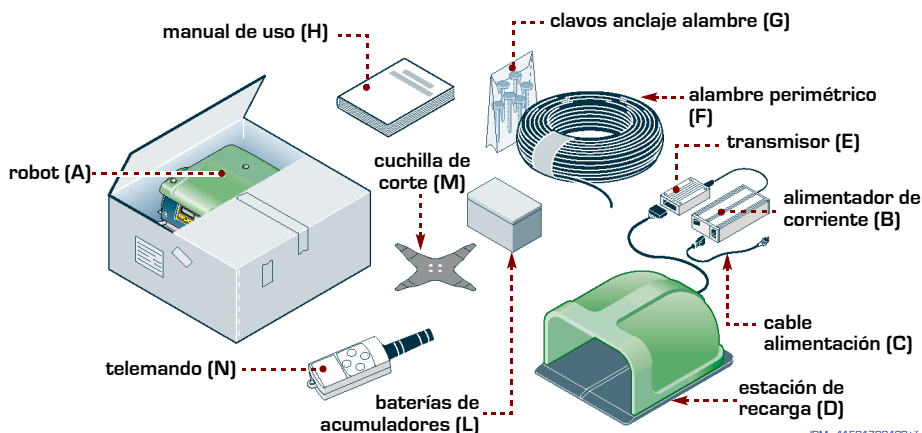


Importante

La lista incluye sólo los componentes incluidos en el equipamiento base. Verificar la cantidad y la integridad de los eventuales extras solicitados.

Conservar el material de embalaje para utilizaciones futuras.

E



C141501700.fm

IDM - 41501700400.tif

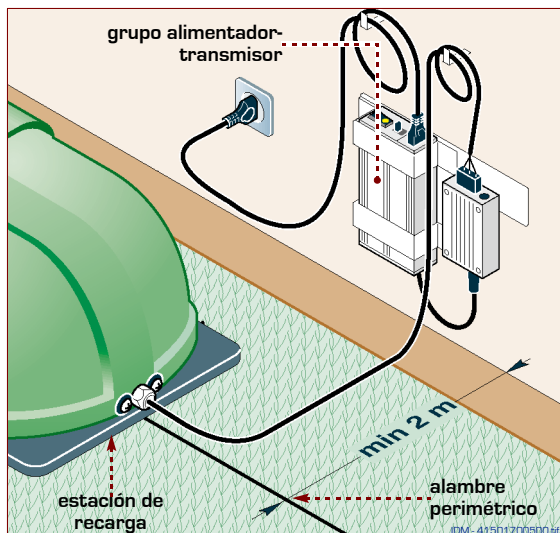
PLANIFICACIÓN INSTALACIÓN EQUIPO

La instalación del robot no precisa maniobras especialmente difíciles, sin embargo es necesario programar anteriormente algunas operaciones tales como la elec-

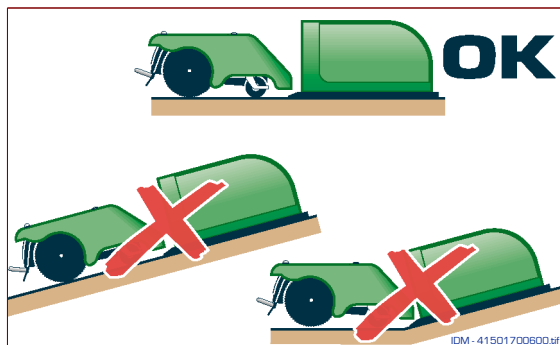
ción de un área de instalación adecuada para la estación de recarga y el grupo alimentador-transmisor, y para trazar el trayecto del hilo perimétrico.

Zona de instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor

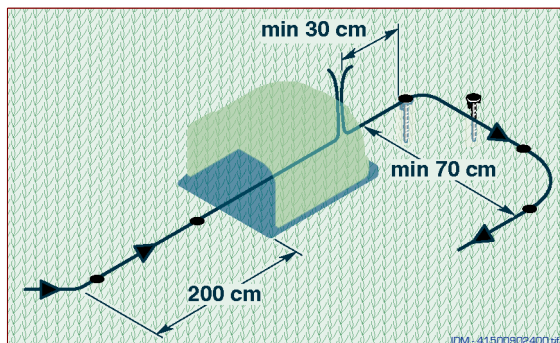
- La estación de recarga y el grupo alimentador-transmisor deben instalarse dentro del área de trabajo principal y deben permanecer cercanos.



- Situar la estación de recarga sobre una superficie plana y estable, capaz de garantizar un drenaje adecuado y evitar inundaciones.



- El trayecto del hilo en entrada debe ser rectilíneo y alineado de modo perpendicular a la estación de recarga por 2 m por lo menos, mientras que el trayecto en salida debe alejarse de la estación de recarga por 30 cm por lo menos. De este modo se permite al robot ejecutar la maniobra de entrada de modo correcto.





Importante

Con el fin de permitir al robot regresar a la estación de recarga, es necesario instalarla dentro del área de trabajo de dimensiones superiores, denominada a continuación "Área Principal".

- Asegurarse de que el chorro de agua de los regadores situados en la zona de instalación no esté dirigido hacia la parte interior de la estación de recarga.
- El grupo alimentador-transmisor debe hallarse en una zona ventilada, al resguardo de los agentes atmosféricos y de la luz solar directa.
- No situar el grupo alimentador-transmisor en contacto con el suelo ni en ambientes húmedos.



Cautela - Advertencia

Para efectuar la conexión eléctrica, hace falta predisponer en las proximidades de la zona de instalación una toma de corriente. Asegurarse que la conexión a la red de alimentación respete las leyes vigentes en materia.



Importante

Se aconseja instalar el grupo en un armario para componentes eléctricos (de exteriores o interiores), bien ventilado para mantener una correcta circulación de aire y provisto de cierre con llave.



Cautela - Advertencia

Asegurarse que el encendido al grupo alimentador-transmisor sea accesible sólo a personas autorizadas.

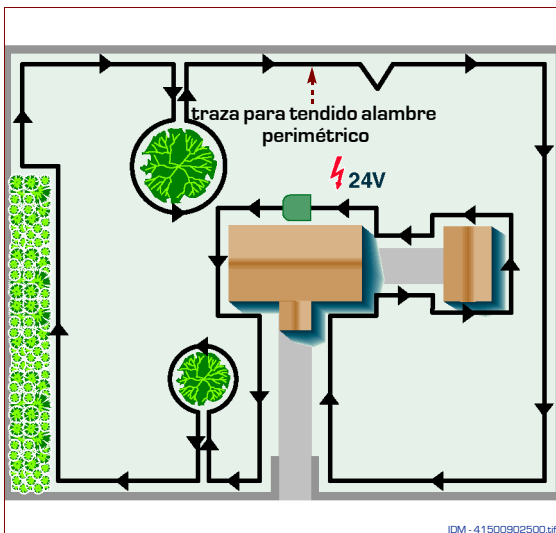
Definición recorrido alambre perimétrico

- Controlar toda la superficie del prado y evaluar si es necesario repartirla en más áreas de trabajo separadas.
- Durante la colocación del hilo perimétrico se recomienda observar el sentido de rotación alrededor de los arriates (sentido contrario a las agujas del reloj).
- Definir el perímetro del área principal, de eventuales áreas secundarias y ejecutar las operaciones según la secuencia indicada.

1-Preparación y delimitación de las zonas de trabajo (principal y secundarias) (véase la pág. 14)

2-Instalación alambre perimétrico (véase la pág. 17)

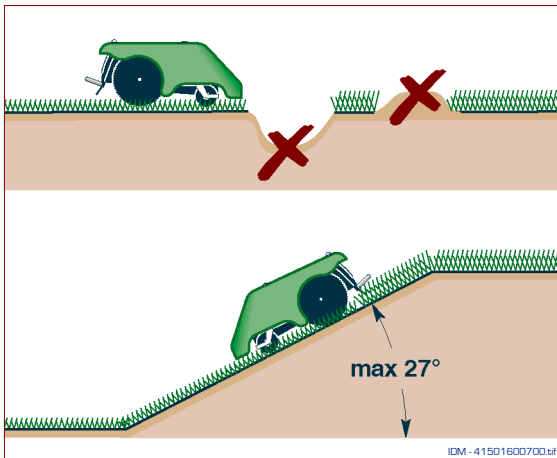
3-Instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor (véase la pág. 20)



PREPARACIÓN Y DELIMITACIÓN DE LAS ZONAS DE TRABAJO (PRINCIPAL Y SECUNDARIAS)

Preparación del prado a cortar

- 1-Verificar que el prado a cortar sea uniforme y sin baches, piedras u otros obstáculos. En caso contrario efectúe las necesarias operaciones de limpieza.
Si no es posible eliminar algunos obstáculos, es necesario marcar las zonas interesadas de manera adecuada.
- 2-Verificar que todas las zonas del prado no excedan las pendientes admisibles [Véase "Datos técnicos"]. Al tener que trabajar en áreas inclinadas, en cuanto el robot detecta el hilo las ruedas podrían resbalarse y hacer salir el robot del área periférica. Para evitar este inconveniente se puede instalar el "Juego pendientes" y las ruedas con garras



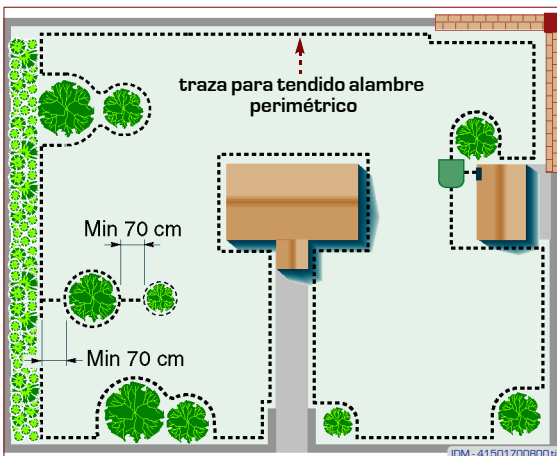
En caso de instalación del kit específico, si las condiciones del terreno son adecuadas (compacto, sin hundimientos excesivos, etc.), el robot puede trabajar [dentro ciertos límites] más allá de las pendientes máximas admisibles [véase figura].

Importante

Las zonas que presentan pendientes superiores a las admisibles no pueden cortarse con el robot.

Delimitación área de trabajo

- 3-Controllar toda la superficie del prado y evaluar si es necesario repartirla en más áreas de trabajo separadas.
Antes de empezar las operaciones de instalación del alambre periférico, para facilitar su ejecución se aconseja señalar de manera adecuada todo el recorrido con líneas rectas y trazar eventuales líneas curvas de manera uniforme.
La ilustración representa un ejemplo de prado con el trazado para el soterramiento del alambre periférico.

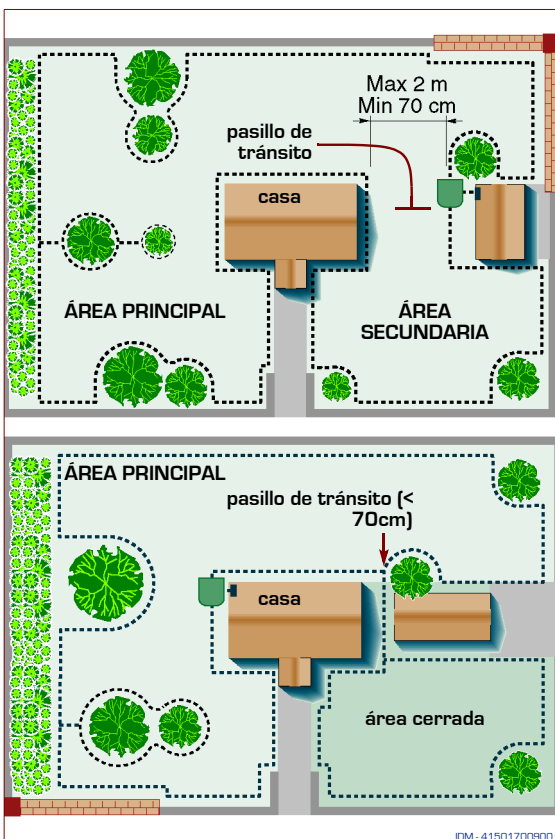




Importante

Para permitir el funcionamiento del robot, la distancia que separa la delimitación de dos elementos debe exceder los 70 cm. Esta distancia sirve para facilitar el tránsito del robot.

Cuando la conexión entre una superficie y otra del prado se representa mediante un paso (pasillo) con ancho inferior a los 70 cm y no superior a los 2 m, es necesario delimitarlo con hilo perimétrico en más áreas de trabajo conectadas entre ellas.



ICM - 41501700900

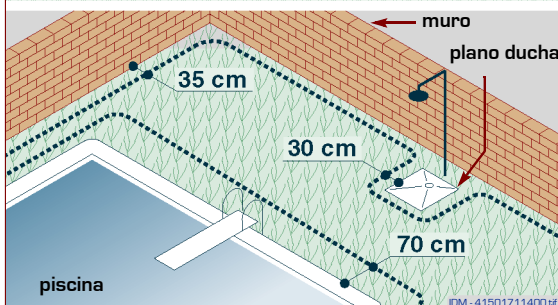
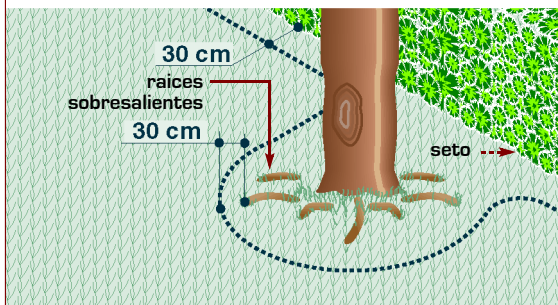
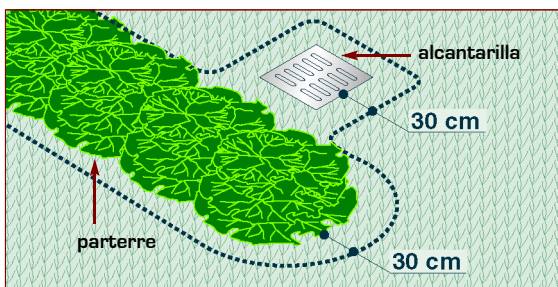
4-Delimitar y trazar los perímetros de los elementos internos y periféricos del área de trabajo que impiden el correcto funcionamiento del robot.



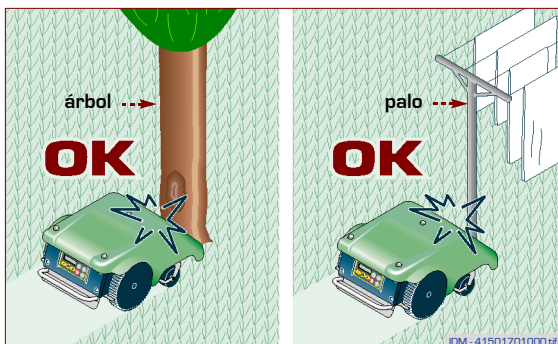
Importante

La ilustración representa un ejemplo de elementos internos y periféricos del área de trabajo y las distancias que se deben respetar para trazar el soterramiento del alambre perimétrico.

Delimitar y trazar los perímetros de todos los elementos de hierro u otro metal (alcantarillas, conexiones eléctricas, etc.) para no causar interferencias a la señal del alambre perimétrico.



No delimitar los obstáculos (árboles, palos, etc.) que no estorban el normal funcionamiento del robot.



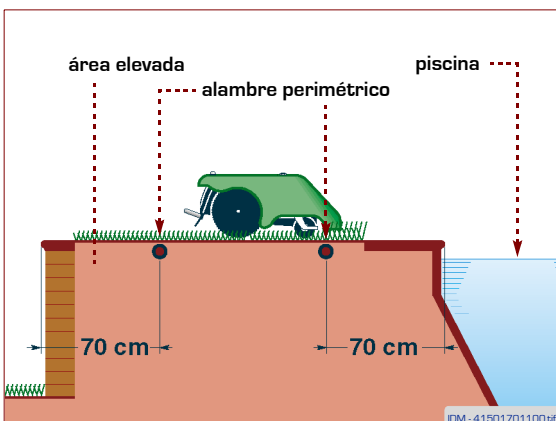
C141501700.fm

5-Delimitar las zonas más bajas con respecto a la superficie del prado (piscinas, áreas con desniveles importantes, escaleras, etc.) (véase la figura ilustrativa).



Importante

Respetar rigurosamente las distancias para evitar que el robot se vuelque con el riesgo de romperse y/o de dañarse gravemente.



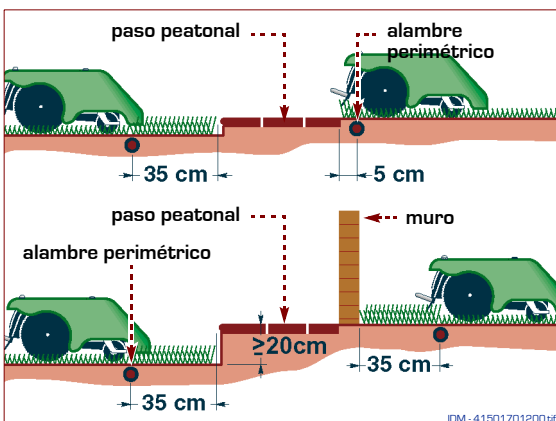
6-Delimitar y trazar los perímetros como se indica en la figura.

- Con caminos a la misma altura del prado: 5 cm
- Con caminos más altos que el prado: 35 cm
- En presencia de un muro de recinto: 35 cm



Importante

Hace falta delimitar los caminos de paso (al mismo nivel del prado) necesarios al robot para pasar de una zona a otra.



E

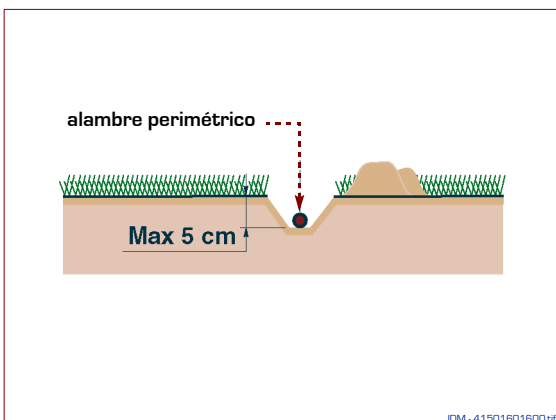
INSTALACIÓN ALAMBRE PERIMÉTRICO

El alambre perimétrico se puede soterrar o tender en el terreno.



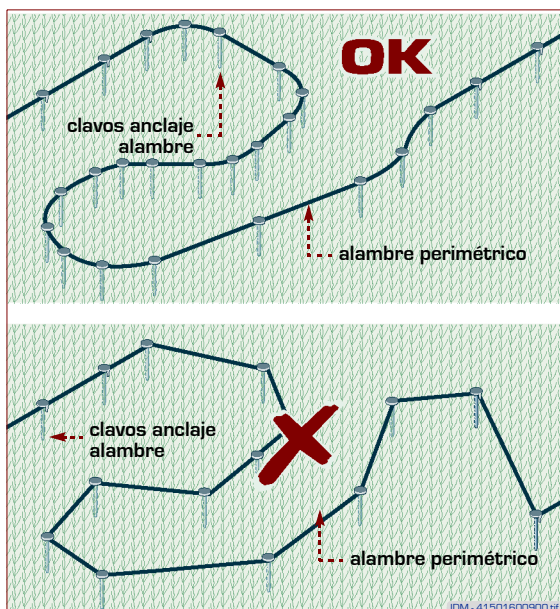
Importante

Empezar la colocación del hilo perimétrico desde la zona de instalación de la estación de recarga y dejar un espacio de unos metros; a continuación cortarlo a la medida durante la fase de conexión al grupo.



Alambre tendido en el terreno

- 1-Colocar el alambre, en sentido horario, a lo largo de todo el recorrido y fijarlo con los clavos suministrados (distancia entre los clavos $1 \div 2$ m).
- Durante la colocación del hilo perimétrico se recomienda observar el sentido de rotación alrededor de los arriates (sentido contrario a las agujas del reloj).
- En los tramos rectilíneos fijar el alambre de manera que no esté demasiado tendido, ondulado y/o enroscado.
- En los tramos no rectilíneos, fijar el alambre de manera que no se enrosque sino que adquiera una curvatura regular.



Alambre soterrado

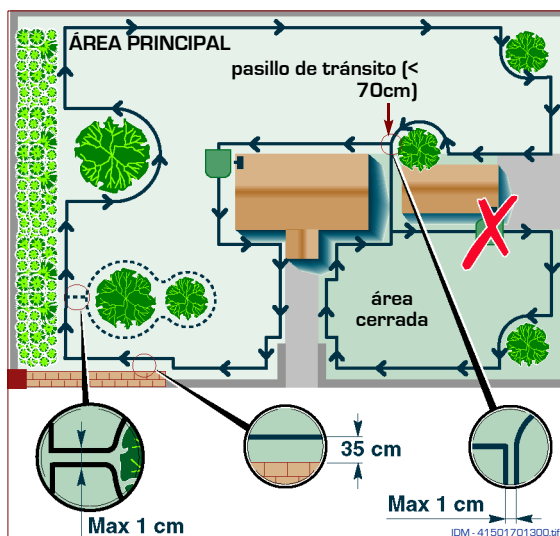
- 1-Cavar el terreno de manera regular y simétrica con respecto al trazado marcado en el terreno.
- 2-Colocar el alambre, en sentido horario, a lo largo de todo el recorrido a una profundidad de unos centímetros (aprox. $2 \div 3$ cm) para no reducir la calidad y la intensidad de la señal captada por el robot.
- 3-Durante el tendido del alambre, si ne-

cesario, bloquearlo en algunos puntos con los respectivos clavos para mantenerlo en posición durante la fase de cobertura con la tierra.

- 4-Cubrir todo el alambre con tierra asegurándose que no se enrosque sino que se quede rectilíneo y que, en los tramos curvilíneos, adquiera una curvatura regular.

i Importante

En los tramos del recorrido donde hace falta colocar dos alambres paralelos (por ejemplo: la conexión entre el perímetro externo y las áreas internas delimitadas), ellos se deben situar a una distancia no superior a 1 cm.



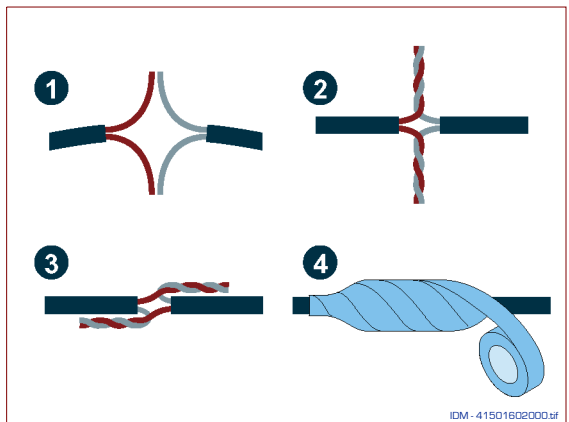
Enlace alambre perimétrico



Importante

Tanto en caso de alambre soterrado que de alambre tendido en el terreno, si hace falta, enlazarlo con otro alambre de características idénticas de manera adecuada (véase la figura).

En la fase de enlace se recomienda utilizar una cinta de tipo auto-aglomerante (por ejemplo: 3M Scotch 23). No usar cintas aislantes o enlaces de otro tipo (terminales de cable, abrazaderas, etc.).



PREDISPOSICIÓN DE REGRESO RÁPIDO DEL ROBOT A LA ESTACIÓN DE RECARGA

Para reducir los tiempos de regreso del robot a la estación de recarga es necesario llevar a cabo algunas predisposiciones a lo largo del hilo perimétrico para permitir el cambio de dirección del robot. De este modo se limita el trayecto de regreso del robot.

Para efectuar la predisposición de regreso se debe colocar el hilo perimétrico para formar un triángulo equilátero de 40 cm en cada lado.

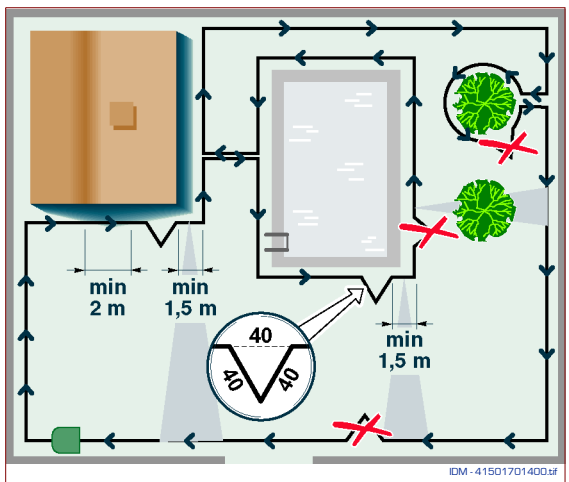
Efectuar la predisposición de regreso rápido en un punto precedido por 2 m por lo menos de hilo rectilíneo y seguido por 1.5 m por lo menos de hilo rectilíneo.

No efectuar la predisposición a lo largo del trayecto rectilíneo que precede la estación de recarga, ni cerca de obstáculos. Controlar que a lo largo del trayecto de regreso rápido no hay obstáculos que puedan impedir la maniobra de regreso rápido.



Importante

La ubicación incorrecta de la predisposición de regreso rápido podría impedir



al robot volver rápidamente a la estación de recarga.

Quando el robot recorre el perímetro para alcanzar un área secundaria, no detecta la predisposición de regreso rápido.

La ilustración detalla algunas indicaciones útiles para instalar correctamente la predisposición de regreso rápido.

INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE RECARGA Y DEL GRUPO ALIMENTADOR-TRANSMISOR

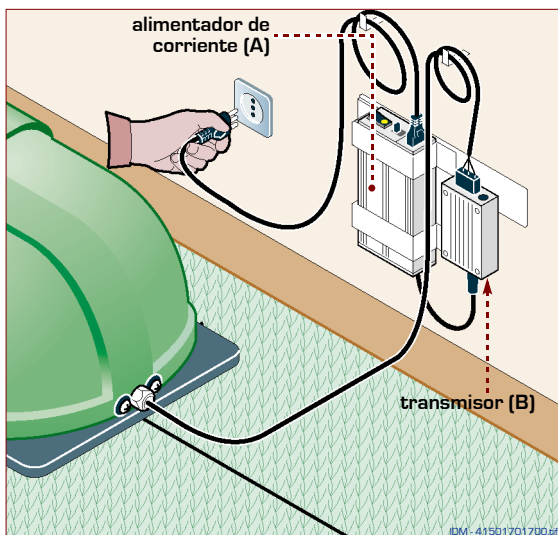
- 1-Determinar el área de instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor.



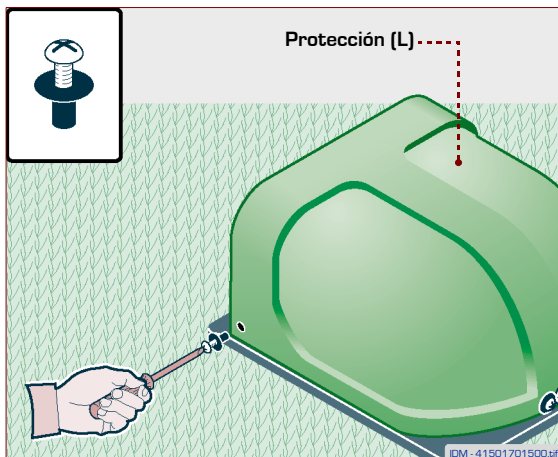
Cautela - Advertencia

Antes de llevar a cabo cualquier tipo de intervención se debe desactivar la alimentación eléctrica general.

- 2-Instalar el grupo alimentador-transmisor **(A-B)**.



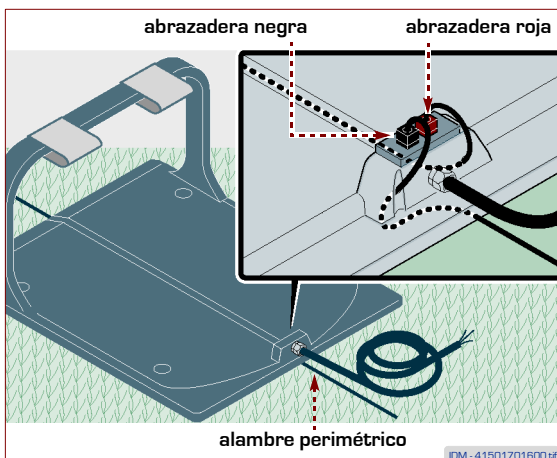
- 3-Desmontar la protección **(L)**.



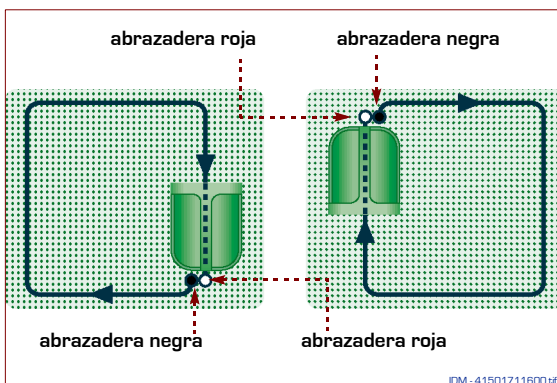
C141501700.fm

4-Posicionar la base en el área elegida.

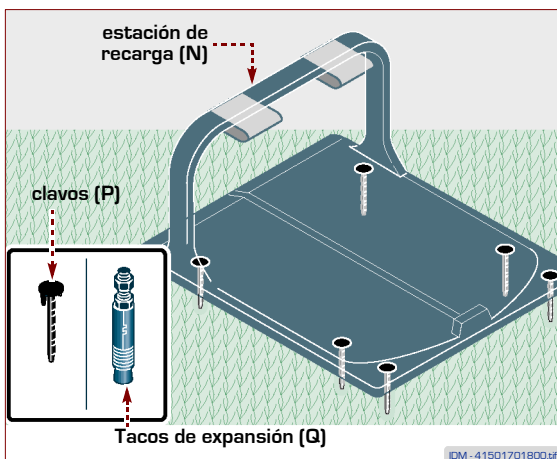
5-Insertar el hilo perimétrico (M) debajo de la base.



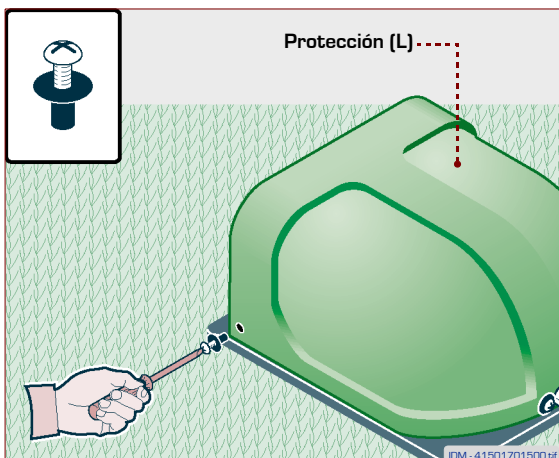
6-Conectar las dos extremidades del hilo a las abrazaderas de la base.



7-Fijar la base (N) al terreno con los clavos (P). En caso necesario fijar la base con los tacos de expansión (Q).



8-Montar la protección (L).



9-Acoplar el cable de alimentación (E) de la estación de recarga (F) al transmisor (B).

10-Actuar sobre el cursor (C) para seleccionar la tensión de alimentación (110 V o bien 220 V).

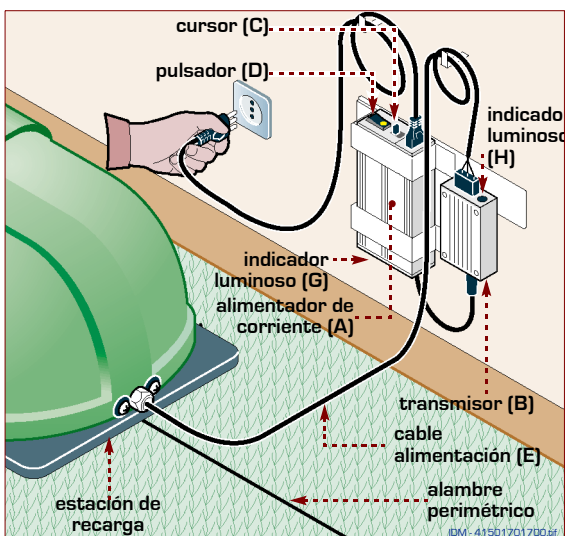
11-Apretar el pulsador (D) del alimentador sobre OFF.

12-Conectar el enchufe del alimentador (A) en la toma eléctrica.

13-Vuelve a activar la alimentación general.

14-Apretar el pulsador (D) del alimentador sobre ON.

15-Si el led (G) se enciende y el led (H) parpadea alternando los colores verde y naranja, la conexión es correcta. En caso contrario, hace falta identificar la anomalía (véase "Localización de problemas").



INSTALACIÓN CUCHILLA

1- Antes de efectuare el montaje y/o la sustitución de la cuchilla asegurarse que el robot esté parado en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").

2- Volcar el robot y apoyarlo sin dañar el capó de cobertura.

i Importante

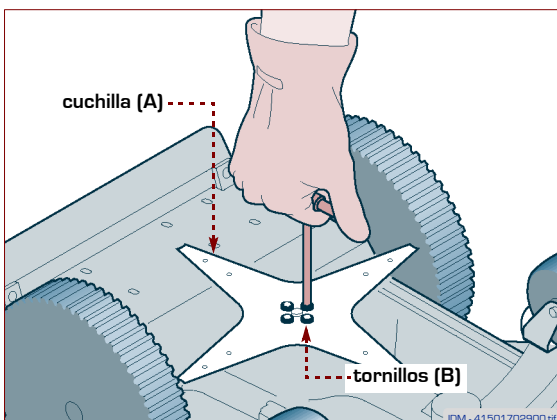
Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos.

3- Montar la cuchilla **(A)**.

4- Ajustar los tornillos **(B)**.

5- Regular la altura de corte (véase "Reglaje de la altura de corte").

6- Volcar el robot en posición de funcionamiento.

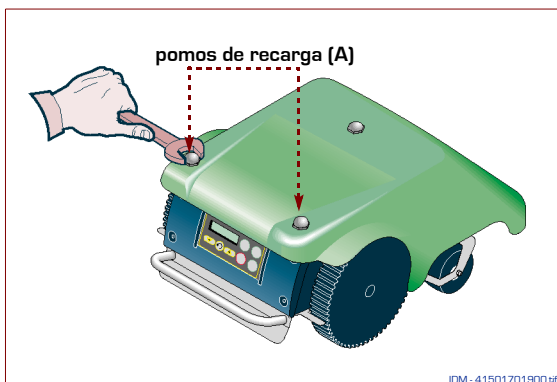


INSTALACIÓN Y CONEXIÓN BATERÍAS

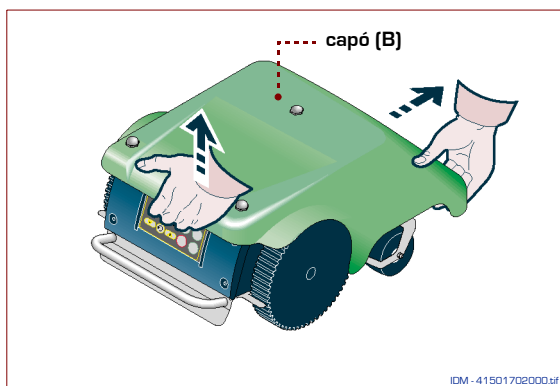
El robot se puede alimentar con dos baterías de plomo o con una o dos baterías de litio.

Instalar las baterías como se indica.

1- Desenrosque los pomos **(A)**.

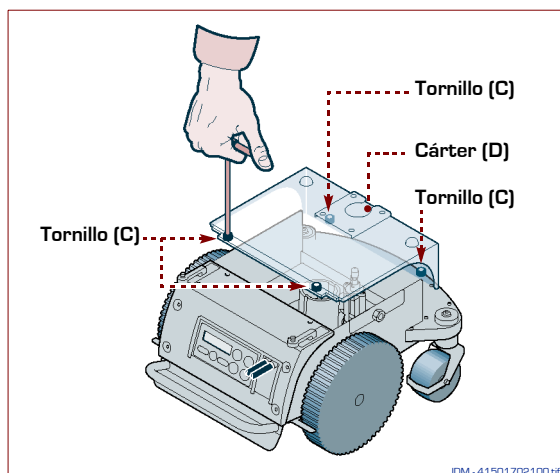


2-Desmontar el capó (B).



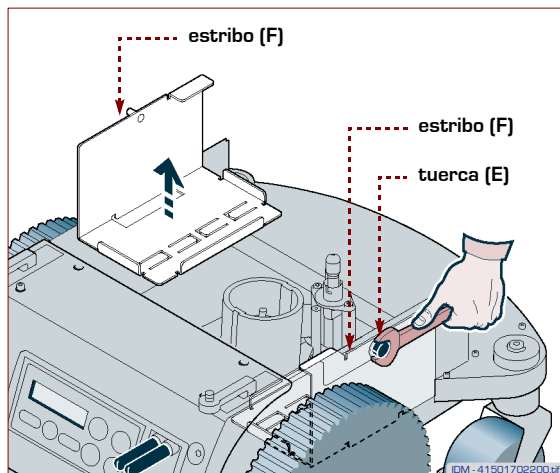
IDM - 41501702000.tif

3-Desenroscar los tornillos (C) y desmontar el cárter (D).



IDM - 41501702100.tif

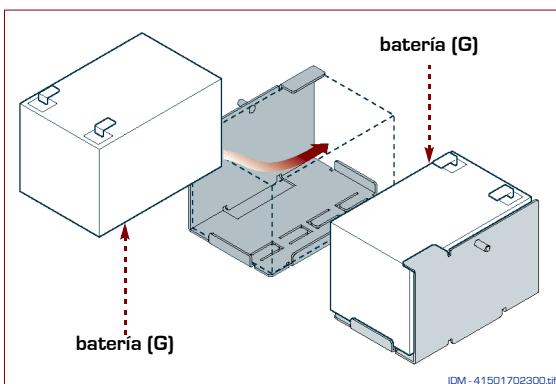
4-Desenrosque las tuercas (E) y remueva las placas (F).



IDM - 41501702200.tif

C141501700.fm

5-Introducir las baterías **(G)** en los respectivos alojamientos.



IDM - 41501702300.tif

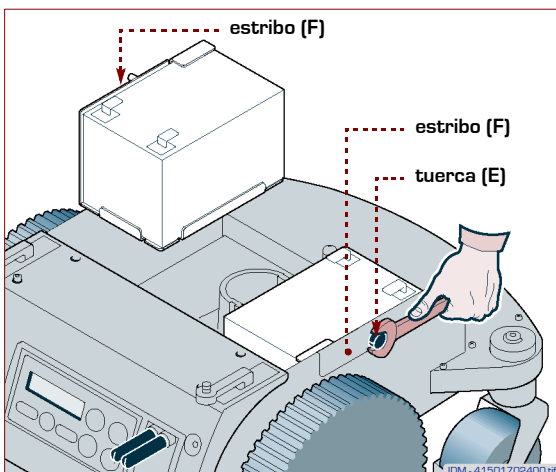
6-Montar las abrazaderas **(F)** completas con baterías.

7-Atornillar las tuercas **(E)**.



Importante

Ejectuar el enlace según las indicaciones dadas y en función del tipo de batería instalada (de plomo o de litio).



IDM - 41501702400.tif

E

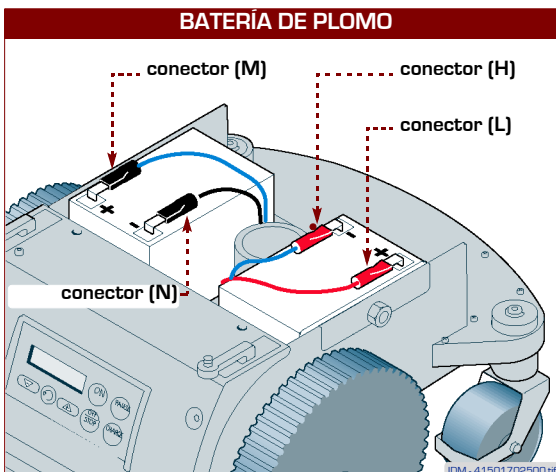
Conexión batería de plomo

1-Acoplar el conector **(H)** (color rojo con cable azul)

2-Acoplar el conector **(L)** (color rojo con cable rojo)

3-Acoplar el conector **(M)** (color negro con cable azul)

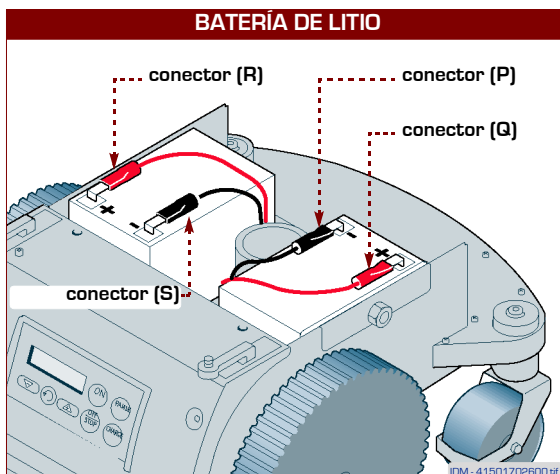
4-Acoplar el conector **(N)** (color negro con cable negro)



IDM - 41501702500.tif

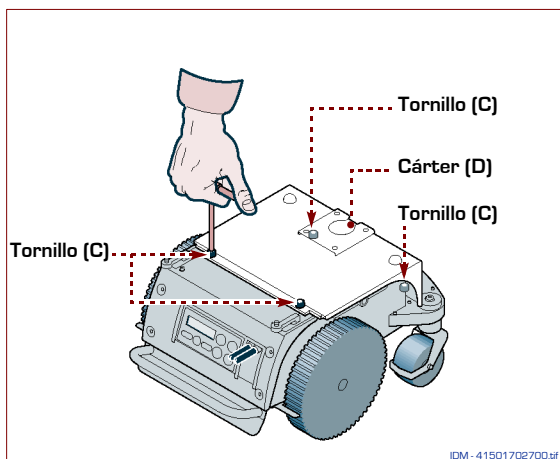
Conexión batería de litio

- 1-Acoplar el conector **(P)** (color negro con cable negro)
- 2-Acoplar el conector **(Q)** (color rojo con cable rojo)
- 3-Acoplar el conector **(R)** (color rojo con cable rojo) (sólo en caso de instalación de 2 baterías de litio)
- 4-Acoplar el conector **(S)** (color negro con cable negro) (sólo en caso de instalación de 2 baterías de litio)



Tras finalizar las conexiones de las baterías observar las instrucciones dadas.

- 1-Volver a montar el cárter **(D)** y ajustar los tornillos **(C)**.

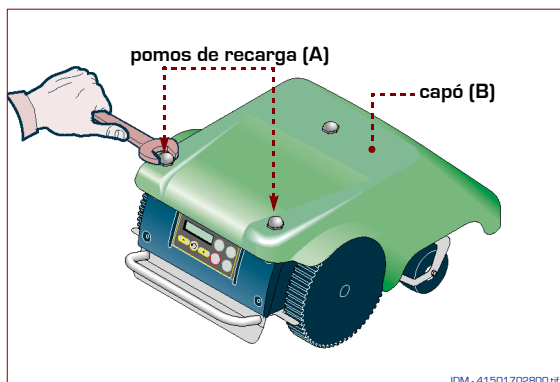


- 2-Montar el capó **(B)**.
- 3-Ajustar los pomos **(A)**.
- 4-Introducir el robot dentro de la estación de recarga.



Cautela - Advertencia

Antes de efectuar la primera recarga, verificar que el alimentador sea adecuado para el tipo de baterías instaladas (alimentador para baterías de plomo o de litio).



C141501700.fm

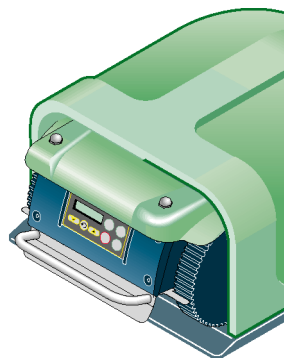
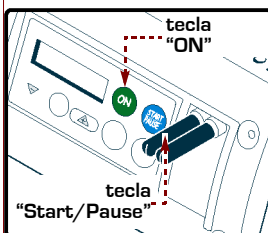
i Importante

Antes de usar el robot ejecutar una recarga completa de las baterías nuevas (véase "Recarga de las baterías después del primer uso").

A este punto el robot está listo para el uso (véase "Uso y funcionamiento").

RECARGA DE LAS BATERÍAS DESPUÉS DEL PRIMER USO

- 1-Introducir el robot dentro de la estación de recarga.
- 2-Presionar la tecla **ON**.
- 3-Después de algunos segundos la pantalla muestra en mensaje "EN CARGA".
- 4-Oprimir la tecla "Arranque/Pausa".



IDM - 41501703000.af

La pantalla muestra la función "PAUSA". Las baterías empiezan el ciclo de recarga.



i Importante

Las baterías, durante la primera recarga, deben mantenerse conectadas durante por lo menos 24 horas.

- 5-Al finalizarse el ciclo de recarga es posible programar el robot para la puesta en funcionamiento (véase "Modalidad de programación").

REGLAJES

RECOMENDACIONES PARA LOS REGLAJES

i Importante

El usuario debe efectuar los reglajes según los procedimientos descritos en el manual. No efectuar algún tipo de reglaje no expresamente indicado en el manual.

Eventuales reglajes extraordinarios, no expresamente indicados en el manual, se deben efectuar sólo por parte del personal de los Centros de Asistencia Autorizados del Fabricante.

REGLAJE DE LA ALTURA DE CORTE

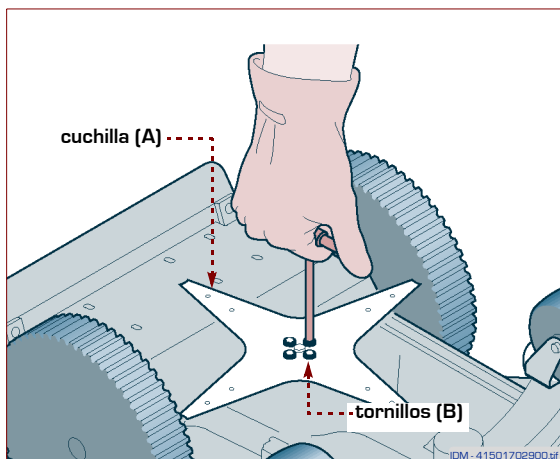
Antes de programar la altura de corte de la cuchilla, asegurarse que el robot esté parado en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").

- 1-Deshabilitar la alarma antirrobo para evitar su activación (véase "Modalidad de programación").

i Importante

Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos.

- 2-Volcar el robot y apoyarlo sin dañar el capó de cobertura.
- 3-Aflojar los tornillos (B) para desmontar la cuchilla (A).



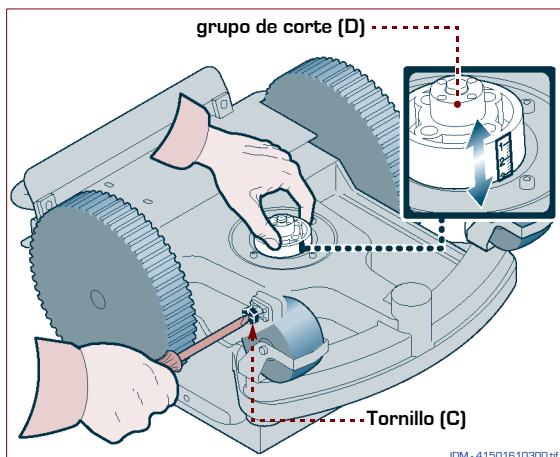
- 4-Desenroscar el tornillo (C).
- 5-Elevar o bajar el grupo de corte (D) para determinar la altura de corte deseada. El valor se puede determinar a través de la escala graduada.
- 6-Tras finalizar el ajuste, apretar el tornillo (C) y volver a montar la cuchilla.

A una mayor carrera del grupo de corte (D) corresponde una menor altura del prado después de su corte.

i Importante

Reducir la altura de corte de manera gradual. Se aconseja reducir la altura menos de 1 cm cada 1÷2 días hasta alcanzar la altura ideal.

- 7-Volcar el robot en posición de funcionamiento.



REGULACIÓN DEL SENSOR DE LLUVIA

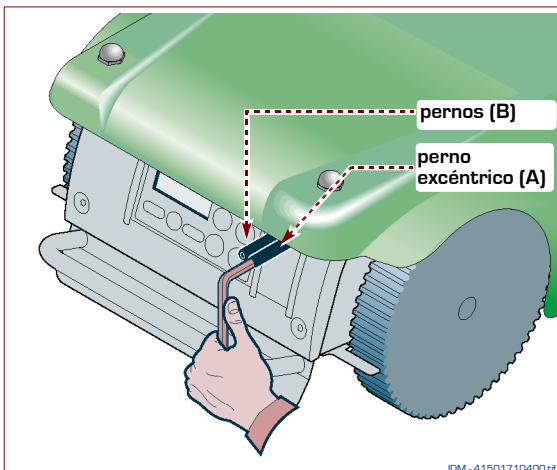
- 1-Parar el robot en condiciones de seguridad [véase "Parada de seguridad del robot"].
- 2-Regular la distancia entre los pernos (A-B) girando el perno (A).



Importante

Cuando disminuye la distancia entre los pernos aumenta la sensibilidad del sensor. Se aconseja no acercar excesivamente los pernos.

Cuando el sensor detecta algunas condiciones de lluvia, el robot ejecuta sus funciones tal y como se ha planteado en el programa [véase "Modalidad de programación"].



E

USO Y FUNCIONAMIENTO

RECOMENDACIONES PARA EL USO



Importante

Cuando se usa el robot por primera vez, se recomienda leer detenidamente todo el manual y asegurarse de comprender todas sus partes, en particular de comprender bien todas las informaciones que atañen a la seguridad.

Realizar sólo los usos previstos por el fabricante y no manipular ningún dispositivo para obtener prestaciones distintas de las operativas.

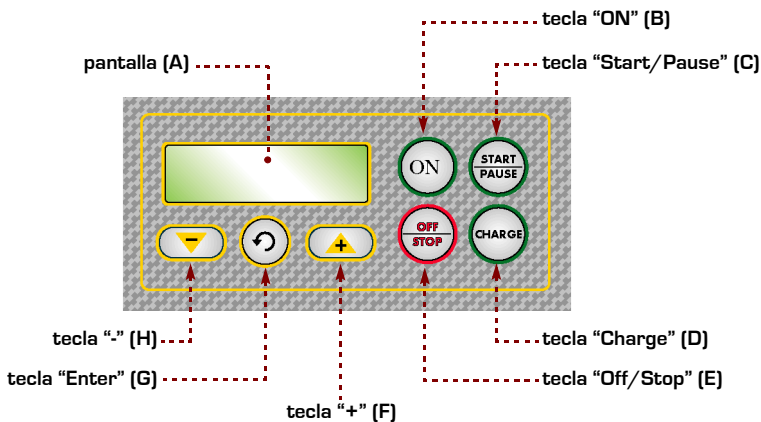
DESCRIPCIÓN MANDOS ROBOT

La ilustración muestra la posición de los mandos sobre la máquina.

- A) Pantalla:** es luminosa para visualizar todas las funciones.
- B) ON:** apretar para encender la cortadora de césped.
- C) PAUSE:** presione para detener la cortadora de césped, dejando la pantalla en "espera"; con esta modalidad es posible programar la cortadora de césped. Presionándola de nuevo arranca el trabajo. Presionando la tecla mientras la cortadora de césped está en recarga, la cortadora de césped no retoma el trabajo hasta que no se presiona nuevamente la tecla y desaparece "Pause" de la pantalla.
- D) CHARGE:** presione para hacer volver la cortadora de césped a la base y anticipe así la recarga de las baterías. Si se presiona mientras la cortadora de césped está en

recarga, la cortadora de césped interrumpe la recarga y retoma el trabajo.

- E) OFF/STOP:** presione para detener la cortadora de césped; la pantalla se apaga.
- F) Tecla "+":** durante el funcionamiento apretar para hacer funcionar el disco de corte detenido con anterioridad. Durante la programación apretar para aumentar las funciones que propone el menú.
- G) ENTER:** durante el funcionamiento apretar para poner en marcha la función espiral. Durante la programación apretar para confirmar y memorizar la selección realizada.
- H) Tecla "-":** durante el funcionamiento apretar para detener el disco de corte. Durante la programación apretar para disminuir las funciones que propone el menú.



IDM - 41501703500.es

C14501700.fm

DESCRIPCIÓN DEL TELEMANDO

- **Pulsadores (A-B):** sirven para torcer el robot hacia la derecha o hacia la izquierda.

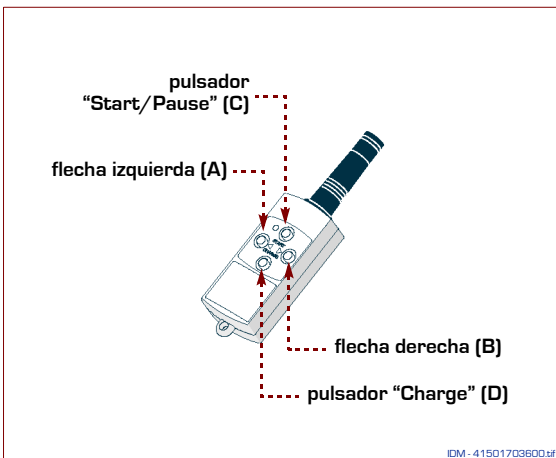
El robot sigue torciendo en una dirección o en otra hasta cuando se aprieta el pulsador correspondiente (derecho o izquierdo). Al soltar el pulsador, el robot procede siguiendo una trayectoria rectilínea.

- **Pulsador "Arranque" (C):** sirve para activar el robot a distancia (desplazamiento, parada y re-arranque de la cuchilla y desplazamiento de una zona a otra).
- **Pulsador "Carga" (D):** sirve para llevar a cabo las operaciones detalladas.

Extraer el aparato de la base de recarga y empezar el ciclo de trabajo, después de haberlo programado de modo oportuno. Dejar efectuar al aparato el movimiento en espiral (sólo cuando esté encendido y accionado).

Efectuar la recarga del aparato (sólo cuando esté encendido y en modalidad de espera).

Si el aparato sigue el hilo pero no lleva a cabo el trabajo de modo correcto, alejar el aparato del hilo perimétrico.



i Importante

El telemando se suministra ya programado con un código unívoco asociado al robot en objeto.

Si el telemando no funciona porque no reconoce el código asociado al robot en objeto, hace falta efectuar la programación (véase "Modalidad de programación").

E

MODALIDAD DE PROGRAMACIÓN

Efectuar las siguientes operaciones.

1-Presionar la tecla.



- 2-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").

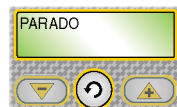


- 3-Tras encender el robot dentro de la base de recarga, al cabo de algunos segundos la pantalla muestra el mensaje "EN CARGA".

4-Presionar la tecla.



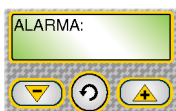
La pantalla muestra la función "PAUSE".



5-Presionar la tecla.



La pantalla muestra la función "ALARMA".



i Importante

Presionar la tecla "Pausa" ó la tecla "Enter" para memorizar la función visualizada.

Al presionar la tecla "Pausa" la pantalla muestra "PAUSA". Por el contrario, al presionar la tecla "Enter" la pantalla muestra la función sucesiva.

La función no permanece memorizada al presionar la tecla "Stop" antes de la tecla "Enter" o de la tecla "Pausa". El robot se desactiva.

ALARMA: {sólo para algunas versiones, véase "Datos técnicos"} función que permite habilitar y deshabilitar la alarma antirrobo.

- 1-Presionar una de las teclas "+", "-" para activar o desactivar las funciones.

Enable: sirve para habilitar la alarma. Al levantar el robot con la manija se activa la alarma. Un sonido triple confirma la activación.

Anulación: sirve para desactivar o apagar la alarma en caso de activación. Un sonido continuo y descendiente confirma la desactivación.

i Importante

Es posible activar, desactivar y detener la función "ALARMA" solamente a través de la contraseña (véase "Introducción de la contraseña").

Para que la alarma funcione la "batería auxiliar" del robot debe estar cargada.

Para recargar la "batería auxiliar" se debe poner en funcionamiento el robot dentro de la estación en fase de recarga de las baterías o bien dejarlo en funcionamiento durante el ciclo de trabajo normal.

Recargar la "batería auxiliar" durante 6 horas por lo menos si es la primera vez que se efectúa esta operación.

Proceder tal y como se explica para detener la alarma.

- 2-Encender el robot.

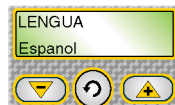
- 3-Acceder a la función "ALARMA".

- 4-Presionar una de las dos teclas "+", "-" para visualizar "Anulación".

- 5-Introducir la contraseña (véase "Introducción de la contraseña").

- 6-Oprimir la tecla "Enter" para apagar la alarma acústica.

La pantalla muestra la función "LENGUA".

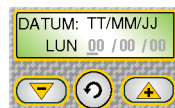


LENGUA: función útil para seleccionar la lengua de visualización de los mensajes.

- 1-Oprimir la tecla "+" y la tecla "-" para desplazarse entre los idiomas disponibles.

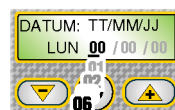
- 2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar la lengua seleccionada.

La pantalla muestra la función "FECHA".

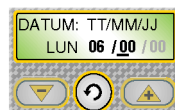


FECHA: función útil para plantear la hora solar o legal, el día, el mes y el año.

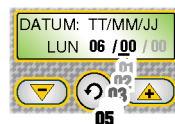
- 1-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear el día.



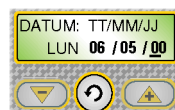
- 2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



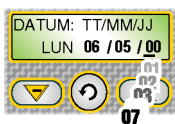
- 3-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear el mes.



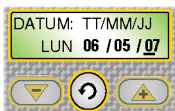
- 4-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



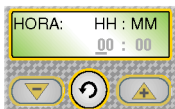
5-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear el año.



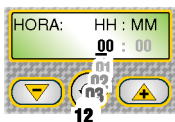
6-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



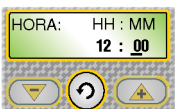
La pantalla muestra la función "HORA".



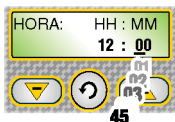
7-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear las horas.



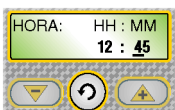
8-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



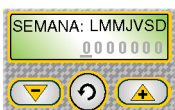
9-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear los minutos.



10-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



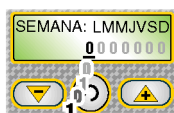
La pantalla muestra la función "SEMANA".



SEMANA: función que sirve para programar los días de funcionamiento del robot durante la semana.

El cursor pasa automáticamente a la zona debajo de la letra "L" (Lunes).

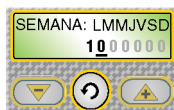
1-Presionar una de las teclas "+", "-" para programar los días de la semana durante los cuales el robot está en funcionamiento.



Valor 0: día de reposo del robot.

Valor 1: día de trabajo del robot.

2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



3-Repetir el mismo procedimiento para plantear todos los días de la semana.

Tras finalizar el procedimiento (letra "D" para el Domingo), la pantalla muestra la función "HORARIO TRABAJO 1".



HORARIO TRABAJO 1: función que permite plantear la primera franja horaria de funcionamiento del robot durante el día.

El cursor pasa automáticamente a la zona debajo de la primera franja horaria (por ejemplo: de las 7:30 de la mañana a las 9:30 de la mañana).

1-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear la hora de inicio del corte.



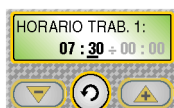
2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



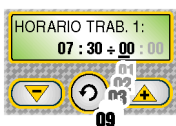
3-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear los minutos de inicio del corte.



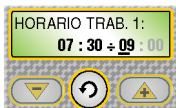
4-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



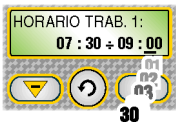
5-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear la hora de fin de corte.



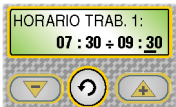
6-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



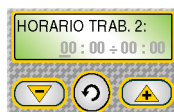
7-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear los minutos de fin de corte.



8-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



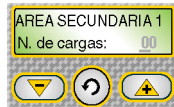
La pantalla muestra la función "HORARIO TRABAJO 2".



HORARIO TRABAJO 2: función que permite plantear la segunda franja horaria de funcionamiento del robot durante el día.

Para programar el horario de trabajo de la segunda franja horaria del día (por ejemplo: de las 7.00 de la tarde a las 10.00 de la tarde) se debe repetir el mismo procedimiento observado para el "HORARIO TRABAJO 1".

Tras finalizar el ajuste la pantalla muestra la función "ÁREA SECUNDARIA 1 - N. de cargas".



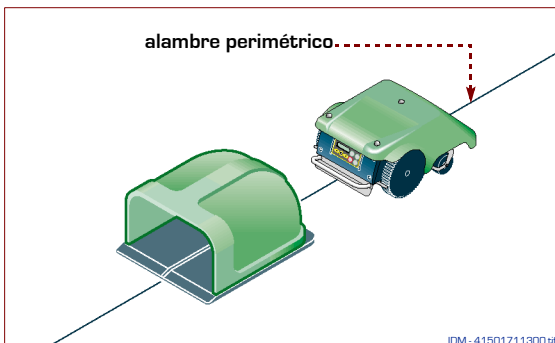
ÁREA SECUNDARIA 1: función que sirve para definir el corte automático de un área secundaria 1.

Programar el tiempo empleado por el robot para alcanzar el área secundaria a lo largo del trayecto del hilo perimétrico. Observar las instrucciones dadas a continuación para detectar el tiempo:

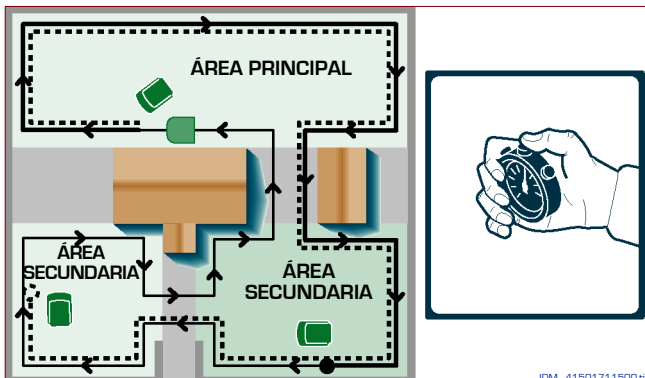
1-Situar el robot fuera de la base de recarga, hacia el hilo en salida.

2-Presionar las teclas **ON**, **PAUSA** y **CHARGE** para poner en funcionamiento el robot.

3-Cronometrar el tiempo empleado por el robot para alcanzar la mitad del trayecto del área secundaria.

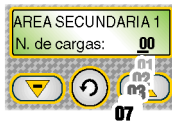


Importante
Al predisponer algunos regresos rápidos a lo lar-



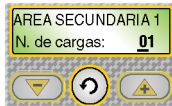
go del trayecto para alcanzar el área secundaria, es necesario llevar manualmente el robot después de la predisposición de regreso rápido.

- 4-Oprimir la tecla "+" y la tecla "-" para introducir el número de ciclos de trabajo a efectuar en el área principal, después de los cuales el corta césped empieza a trabajar en la primera área secundaria.

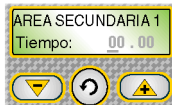


- i Importante**
- Cuando no se prevea ninguna área secundaria (de tipo 1 o 2), es necesario introducir el valor 0 para completar el campo de las funciones relativas al número de ciclos y al tiempo.

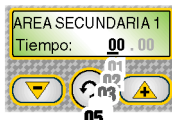
- 5-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



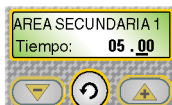
La pantalla muestra "ÁREA SECUNDARIA 1 - Tiempo".



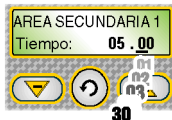
- 6-Pulsar una de las teclas "+", "-" para introducir el tiempo (en minutos) medido para alcanzar el área secundaria.



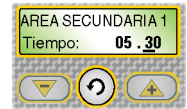
- 7-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



- 8-Pulsar una de las teclas "+", "-" para introducir el tiempo (en segundos).



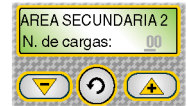
- 9-Presionar la tecla para confirmar.



i Importante

Cuando no se prevea ninguna área secundaria (de tipo 1 o 2), es necesario introducir el valor 0 para completar el campo de las funciones relativas al número de ciclos y al tiempo.

Tras finalizar el procedimiento, la pantalla muestra la función "ÁREA SECUNDARIA 2 - N. de cargas".



ÁREA SECUNDARIA 2: función que sirve para definir el corte automático de un área secundaria 2.

- 1-Para plantear el número de ciclos y el tiempo de corte del área secundaria 2 repetir el mismo procedimiento indicado para "ÁREA SECUNDARIA 1".

i Importante

Cuando no se prevea ninguna área secundaria (de tipo 1 o 2), es necesario introducir el valor 0 para completar el campo de las funciones relativas al número de ciclos y al tiempo.

Tras finalizar el ajuste, la pantalla muestra la función "PERÍMETRO".



PERÍMETRO: esta función permite plantear el robot con la modalidad de reconocimiento hilo perimétrico o choque.

- 1-Pulsar una de las teclas "+", "-" para plantear el tipo de delimitación instalada a lo largo del perímetro.

Seleccionar **SI** cuando ha sido montado el hilo perimétrico.

Seleccionar **NO** cuando no ha sido montado el hilo perimétrico.

Seleccionar **x2** si hay algún problema en la señal (hilo perimétrico montado).

Seleccionar **x4** cuando el problema no se soluciona a través de la opción **x2**.
Seleccionar **x6** cuando el problema no se soluciona a través de la opción **x4**.



Importante

Al encendido, el corta césped se sitúa automáticamente en modalidad Perímetro SÍ. Las opciones NO, x2, x4, x6 se deshabilitan tras apagar el corta césped. Utilizarlas con sumo cuidado y solamente cuando no hay piscinas ni terrenos accidentados.

2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.

Tras acabar el procedimiento la pantalla muestra la función "SENSOR DE LLUVIA".



SENSOR DE LLUVIA: esta función sirve para plantear el robot en caso de lluvia.

1-Presionar una de las teclas "+", "-" para activar o desactivar las funciones.

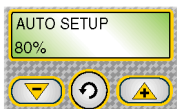
Desactivado: en caso de lluvia el robot sigue cortando.

Pausa: en caso de lluvia el robot vuelve a la estación y permanece allí (en modalidad de "recarga") hasta que se oprime la tecla "Pause".

Rearranque: en caso de lluvia el robot vuelve a la estación y permanece allí en modalidad de "recarga". Tras finalizar el ciclo de recarga el robot vuelve a funcionar y a cortar solamente cuando deja de llover.

2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.

La pantalla muestra "AUTO SETUP".



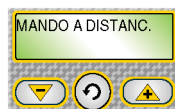
AUTO SETUP: (sólo para algunas versiones, véase "Datos técnicos") esta función sirve para reducir automáticamente el tiempo de corte del robot en relación a las condiciones del prado.

1-Presionar la Tecla "+" y la Tecla "-" para inhabilitar esta opción o para programar el porcentaje de prado cortado por encima del cual comienza la función autoprogramación.

La función autoprogramación permite reducir el tiempo de trabajo de la máquina en base a las condiciones de la hierba. Cuando la superficie de prado resulta cortada en un porcentaje superior a **a** programado en el punto del menú "Auto-programm.", la máquina programa automáticamente un intervalo de reposo que retrasa las salidas siguientes de la base de recarga; mientras mayor es el porcentaje de prado cortado, mayor será el intervalo de reposo de la máquina.

2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.

La pantalla muestra la función "MANDO A DISTANCIA".



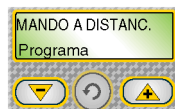
MANDO A DISTANCIA: (sólo para algunas versiones, véase "Datos técnicos") función para la reprogramación del mando a distancia.

1-Pulsar una de las teclas "+", "-" para seleccionar una de las funciones.

Configure: sirve para volver a programar el mando a distancia con el código unívoco asociado al robot de referencia.

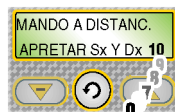
2-Para volver a programar el mando a distancia se debe seleccionar "Configure".

3-La pantalla muestra "MANDO A DISTANCIA Configure".



4-Con el mando a distancia situarse cerca del robot.

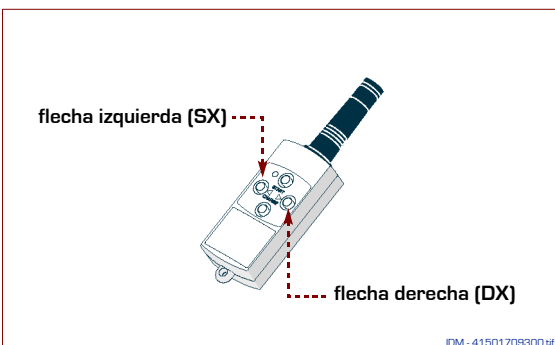
5-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



6-Pulsar simultáneamente las teclas "DX", "SX" del mando a distancia dentro de 10 segundos [véase figura].

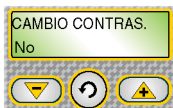
Al activarse un doble sonido, se confirma la combinación entre mando a distancia y robot.

7-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.

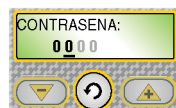


IDM - 41501709300.esf

La pantalla muestra "CONTRASEÑA".

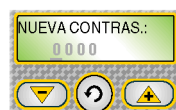


4-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



5-Repetir el procedimiento para plantear todos los números de la contraseña.

6-Tras finalizar el procedimiento, la pantalla muestra la función "NUEVA CONTRASEÑA".



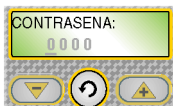
CONTRASEÑA: esta función permite plantear o modificar la contraseña.

1-Presionar una de las teclas "+", "-" para activar o desactivar las funciones.

Sí: sirve para introducir una nueva contraseña.

No: sirve para dejar la misma contraseña introducida anteriormente.

2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



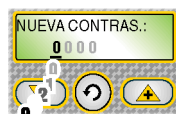
Importante

Para plantear o modificar la contraseña es necesario introducir ante todo la contraseña anterior y sucesivamente introducir la nueva contraseña personalizada.

En el momento de la compra del robot, la contraseña introducida por el fabricante se compone de cuatro cifras (0000).

El cursor pasa automáticamente a la zona debajo del primer número.

7-Pulsar una de las teclas "+", "-" para plantear el primer número.



8-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.



9-Repetir el procedimiento para plantear todos los números de la contraseña.

10-Tras finalizar el procedimiento, la pantalla muestra la función "REPITA CONTRASEÑA".



3-Pulsar una de las teclas "+", "-" para plantear el primer número.



- 11-Pulsar una de las teclas "+", "-" para plantear el primer número.



- 12-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.

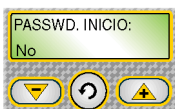


Repetir el procedimiento para plantear todos los números de la contraseña.

i Importante

La repetición del procedimiento de introducción de la contraseña sirve para confirmar su correcto planteamiento. Para evitar olvidar la contraseña se aconseja elegir una combinación que se memorice fácilmente.

Tras finalizar el procedimiento, la pantalla muestra la función "PASSWORD INICIO".



PASSWORD INICIO: esta función sirve para programar o menos la introducción de la contraseña cada vez que se apaga y se enciende el robot después de un periodo de inactividad (por ejemplo, debido al almacenaje durante la temporada invernal).

- 1-Presionar una de las teclas "+", "-" para activar o desactivar las funciones.

No: después de un periodo de inactividad, durante cada encendido del robot, éste se pone en funcionamiento sin tener que introducir la contraseña.

Si: después de un periodo de inactividad, durante cada encendido del robot, éste se pone en funcionamiento solamente tras introducir la contraseña.

- 2-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



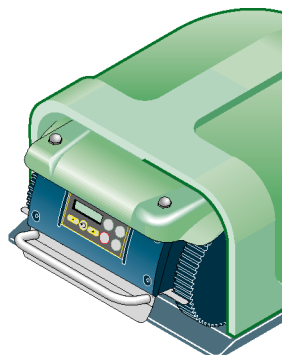
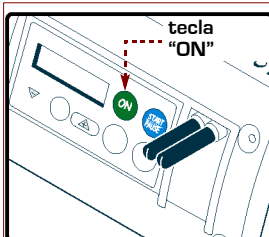
- 3-Pulsar la tecla "Pausa" para memorizar las funciones programadas y salir de la fase de programación.

A este punto el robot está listo para el uso (véase "Arranque del ciclo automático").

ARRANQUE DEL CICLO AUTOMÁTICO

El arranque del ciclo automático se debe efectuar durante la primera puesta en funcionamiento o bien después de un periodo de inactividad.

- 1-Presionar la tecla **ON**.
- 2-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").
- 3-Cuando el robot se pone en funcionamiento por primera vez se debe efectuar la programación, mientras que si se pone en funcionamiento después de un periodo de inactividad, es ne-



C141501700.fm

IDM - 411501703000.f

cesario comprobar que las funciones programadas correspondan a las condiciones efectivas de la superficie que se debe cortar (por ej. una nueva piscina, plantas, etc.) (véase "Modalidad de programación").

- 4- Regular la altura de corte (véase "Reglaje de la altura de corte").
- 5- Regular la sensibilidad del sensor de lluvia (véase "Regulación del sensor de lluvia").
- 6- Situar el robot dentro de la estación de recarga.



Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 7- Después de algunos segundos la pantalla muestra el mensaje "EN CARGA".
- 8- El robot empieza a cortar el prado según las modalidades programadas.

PARADA DE SEGURIDAD DEL ROBOT

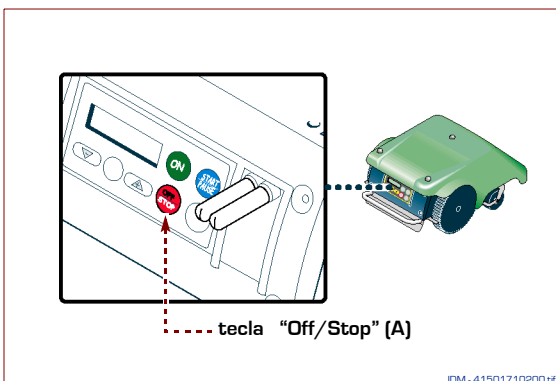
Durante el uso del robot puede ser necesario pararlo en condiciones de seguridad para evitar el peligro de una activación inesperada de la cuchilla.

Pulsar la tecla "Off/Stop" (A) para detener el robot.



Importante

La parada del robot en condiciones de seguridad es necesaria para poder efectuar operaciones de mantenimiento y reparación (por ejemplo: sustitución y/o recarga baterías, sustitución cuchilla, operaciones de limpieza, etc.).



----- tecla "Off/Stop" (A)

E

PARADA AUTOMÁTICA DEL ROBOT

El robot se para automáticamente cuando ocurren las condiciones enumeradas.

- Baterías descargadas

El robot regresa automáticamente a la estación de recarga.

- Lluvia

En caso de lluvia el robot vuelve automáticamente a la estación de recarga y volverá a funcionar según las modalidades programadas (véase "Modalidad de programación").

- Prado cortado

El sensor detecta el prado cortado; el robot vuelve automáticamente a la estación de recarga y volverá a funcionar según las modalidades programadas (véase "Modalidad de programación").

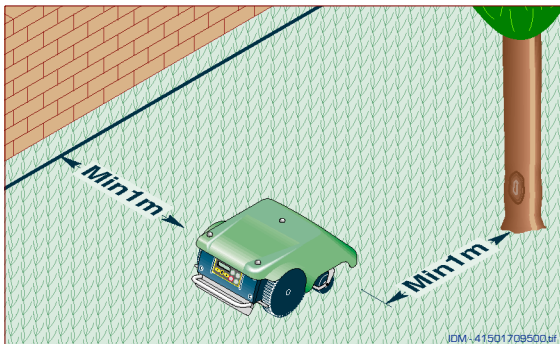
- Fin del horario de trabajo

Tras finalizar el horario de trabajo el robot vuelve automáticamente a la estación de recarga y volverá a funcionar según las modalidades programadas (véase "Modalidad de programación").

ARRANQUE Y PARADA MANUAL DEL ROBOT (EN ÁREAS CERRADAS)

El arranque en modalidad manual del robot debe efectuarse para cortar las áreas no contempladas en la programación de las superficies a cortar en modalidad automática.

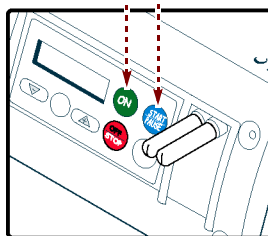
Colocar el robot dentro del área de trabajo por lo menos a 1 m de distancia del alambre perimétrico y de cualquier otro obstáculo.



1-Presionar la tecla **ON (A)**.

2-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").

tecla "ON" (A) tecla "Start/Pause" (B)

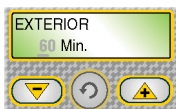


IDM-41501703500.tif

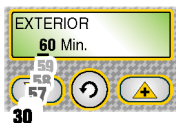
3-La pantalla muestra la función "PAUSA".



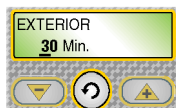
4-Pulsar en secuencia las teclas "-", "+". La pantalla muestra "EXTERNO - 60 Min" (valor de default).



5-Presionar una de las teclas "+", "-" para plantear los minutos.



6-Presionar la tecla "Enter" para confirmar.



i Importante

El valor introducido no permanece memorizado.

7-Pulsar la tecla "Start/Pause" (B) para arrancar el robot.

Tras finalizarse el tiempo establecido el robot se detiene en condiciones de seguridad cerca del hilo perimétrico.

8-Situar el robot dentro de la estación de recarga.

i Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

C141501700.tif

PUESTA EN MARCHA ROBOT SIN ALAMBRE PERIMÉTRICO

Esta modalidad se puede activar con el telemando para efectuar el corte de áreas completamente delimitadas por vallas o para cortar, por ejemplo, pequeñas áreas que no es posible delimitar o para demostraciones prácticas sobre el funcionamiento del robot.



Importante

Quando se usa el robot sin alambre perimétrico, se aconseja asegurarse de que el robot no choque contra obstáculos, aristas u objetos contundentes para evitar daños o ruturas.

- 1-Presionar la tecla **ON (A)**.
- 2-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").

En la pantalla aparece el mensaje:



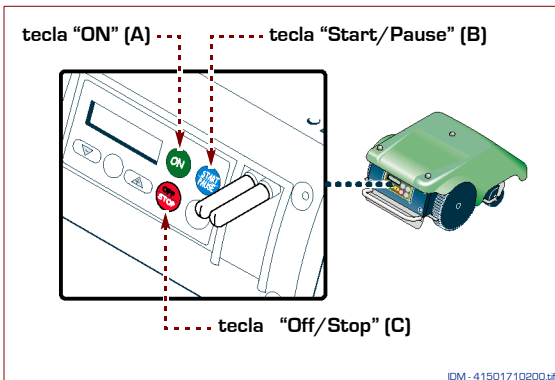
- 3-Pulsar la tecla "Enter" hasta visualizar "Perímetro" (véase "Modalidad de programación").

En la pantalla aparece el mensaje:



- 4-Pulsar una de las teclas "+", "-", para programar "NO".

- 5-Pulsar la tecla "Enter" para confirmar la selección.



- 6-Pulsar dos veces consecutivas la tecla **"Start/Pause" (B)** para arrancar el robot.

- 7-Maniobrar el robot con mando a distancia (véase "Descripción del telemando").



Importante

Se aconseja maniobrar el robot con el telemando para efectuar el corte dentro de un área limitada, bien visible y evitar, si posible, hacerlo chocar contra obstáculos.

- 8-Tras finalizar el corte pulsar la tecla **"Off/Stop" (C)** para detener el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").



Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 9-Situar el robot dentro de la estación de recarga.

INTRODUCCIÓN DE LA CONTRASEÑA

Es posible proteger el robot mediante una contraseña de cuatro cifras que el usuario puede habilitar, deshabilitar y personalizar (véase "Modalidad de programación").

1-En la pantalla aparece el mensaje:



2-Pulsar una de las teclas "+", "-" para plantear la primera cifra.



3-Presionar la tecla "Enter" para confirmar. El cursor pasa a la posición sucesiva.

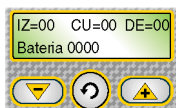


4-Repetir el procedimiento para plantear todos los números de la contraseña.

A este punto el robot está listo para el uso.

VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA EN FASE DE TRABAJO

Durante la fase de trabajo del corta césped la pantalla muestra los siguientes datos:



- velocidad motor rueda izquierda
- velocidad motor cuchilla
- velocidad motor rueda derecha
- tensión batería

Cuando el corta césped está en fase de recarga la pantalla muestra "RECARGANDO".



Cuando el corta césped se halla fuera del horario de trabajo la pantalla muestra el día y el horario de inicio trabajo.

PUESTA EN SERVICIO TRAS UNA INACTIVIDAD PROLONGADA

En caso de inactividad prolongada del robot, hace falta efectuar una serie de operaciones para garantizar el correcto funcionamiento a la hora de volver a utilizarlo.

- 1-Limpiar con esmero la estación de recarga (véase "Limpieza robot").
- 2-Efectuar la recarga de la batería por lo menos una vez al mes para las baterías de plomo y cada 5 meses para las baterías de litio (véase "Recarga de las baterías por inactividad prolongada").



Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 3-Conservar el robot en un lugar cubierto y seco, con una temperatura ambiente adecuada 10-30 °C que no sea fácilmente accesible a extraños (niños, animales, etc.).

4-Desconectar la toma de corriente del alimentador (A).

5-Cubrir la estación de recarga (C) para evitar el paso de material a su parte interna (hojas, papel etc.) y para preservar las placas de contacto.

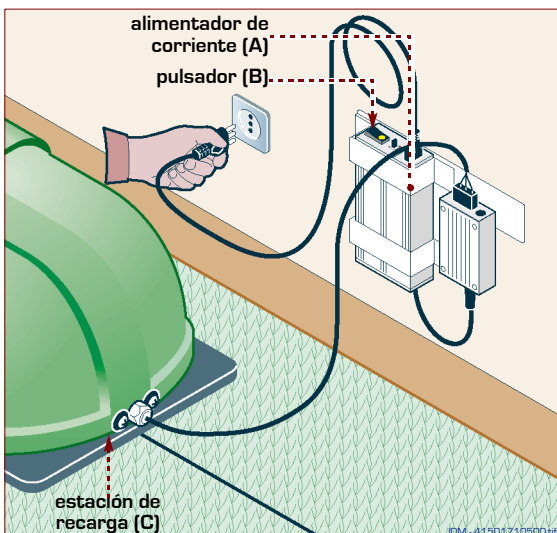
Puesta en servicio

Antes de poner en servicio el robot tras una larga inactividad, proceder como se indica a continuación.

1-Conectar el enchufe del alimentador (A) en la toma eléctrica.

2-Vuelve a activar la alimentación general.

3-Apretar el pulsador (B) del alimentador sobre ON.



i Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

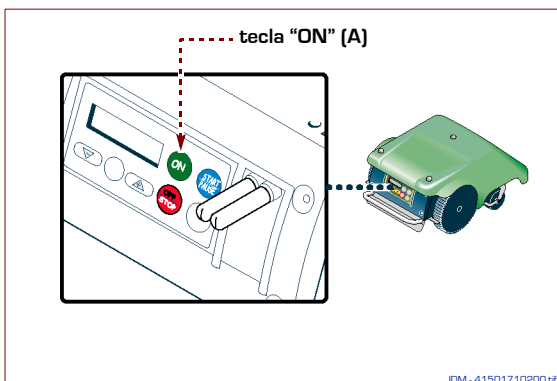
4-Situar el robot dentro de la estación de recarga.

5-Presionar la tecla ON (A).

6-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").

7-Después de algunos segundos la pantalla muestra en mensaje "EN CARGA".

8-A este punto el robot está listo para el uso (véase "Modalidad de programación").



RECARGA DE LAS BATERÍAS POR INACTIVIDAD PROLONGADA

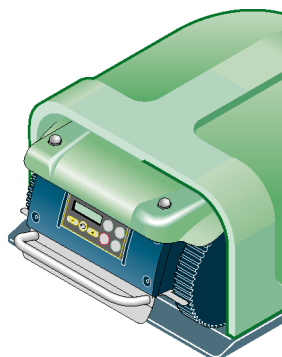
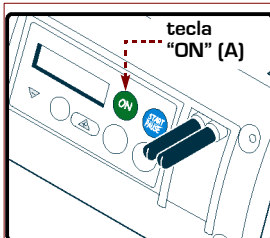
Efectuar la recarga de la batería por lo menos una vez al mes para las baterías de plomo y cada 5 meses para las baterías de litio.

- 1-Alimentar eléctricamente la base de recarga y comprobar que las placas estén limpias.

i Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 2-Situar el robot dentro de la estación de recarga.
- 3-Presionar la tecla "ON" (A).
- 4-Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").
- 5-Después de algunos segundos la pantalla muestra en mensaje "EN CARGA".

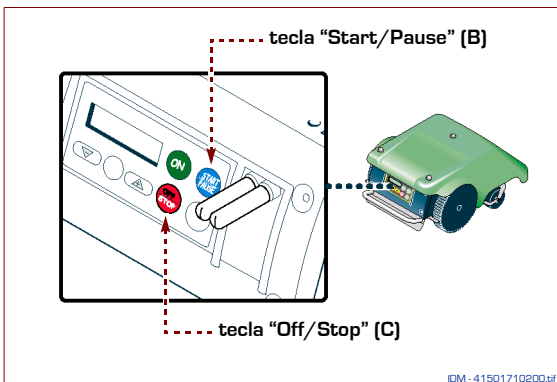


IDM - 41501703000.tif

- 6-Presionar la tecla "Start/Pausa" (B).

Las baterías empiezan el ciclo de recarga.

- 7-Tras finalizar la recarga (6 horas aproximadamente) pulsar la tecla "Off/Stop" (C).
- 8-Conservar el robot en un lugar cubierto y seco, con una temperatura ambiente adecuada 10-30 °C que no sea fácilmente accesible a extraños (niños, animales, etc.).

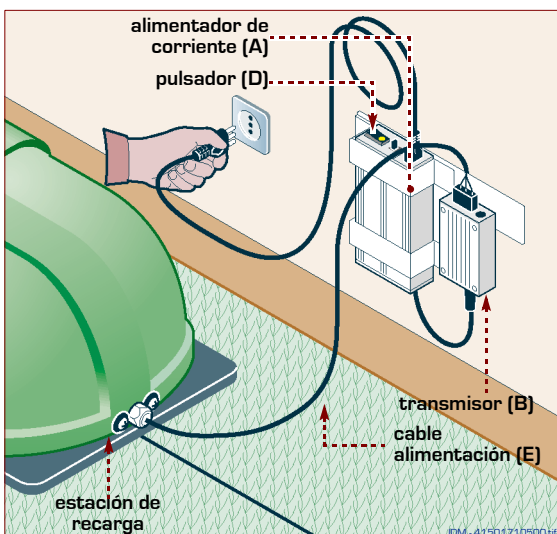


IDM - 41501710200.tif

Restablecimiento de las baterías con juego de recarga invernol (opcional)

El juego permite recargar las baterías o mantenerlas cargadas durante la temporada invernal, sin tener que utilizar la estación de recarga.

- 1-Apretar el pulsador **(D)** del alimentador sobre OFF.
- 2-Desconectar la toma de corriente del alimentador **(A)**.
- 3-Desconectar el cable **(E)** del grupo transmisor **(B)**.

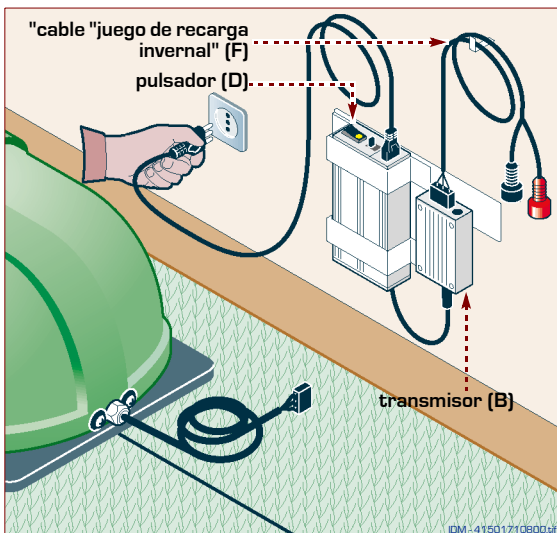


- 4-Conectar el cable del conjunto **(F)** al grupo transmisor **(B)**.
- 5-Conectar la toma de corriente del alimentador.
- 6-Apretar el pulsador **(D)** del alimentador sobre ON.

i Importante

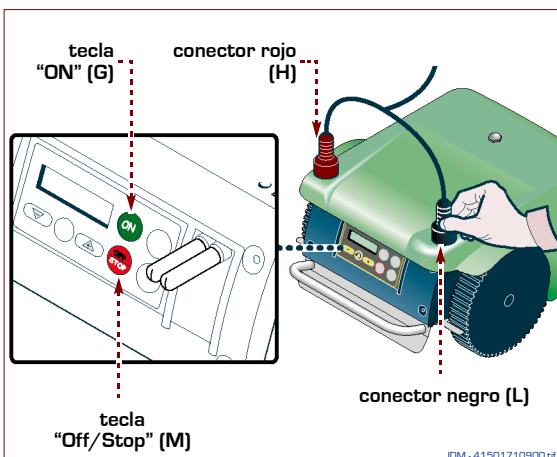
Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 7-Situar el robot cerca del grupo alimentador-transmisor.



8- Presionar la tecla **ON (G)**.

9- Introducir la contraseña (cuando necesario) (véase "Introducción de la contraseña").



IDM - 41501710900.tif

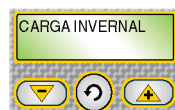
10- En la pantalla aparece el mensaje:



11- Después de algunos segundos la pantalla muestra el mensaje.



14- En la pantalla aparece el mensaje: Las baterías empiezan el ciclo de recarga.



15- Tras finalizar la recarga (6 horas aproximadamente) pulsar la tecla **"Off/Stop" (M)**.

16- Desconectar el conector **(H)** (color rojo, polaridad +).

17- Deconectar el conector **(L)** (color negro, polaridad -).

18- Conservar el robot en un lugar cubierto y seco, con una temperatura ambiente adecuada 10-30 °C que no sea fácilmente accesible a extraños (niños, animales, etc.).

E



Cautela - Advertencia

Una conexión equivocada de los polos puede dañar de manera irreversible las baterías y los circuitos electrónicos.

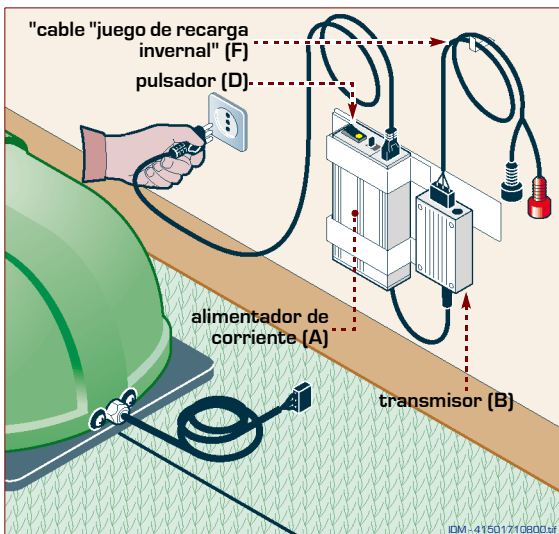


Importante

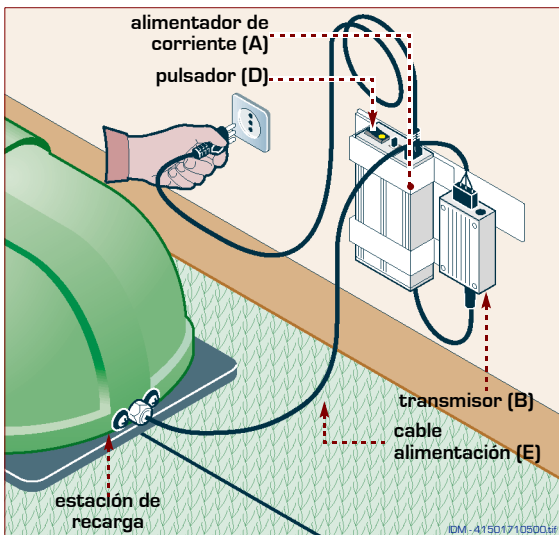
Acoplar los conectores dentro de 30 segundos de la activación de la tecla "ON". Cuando ha transcurrido este tiempo el robot se detiene de forma automática. Volver a pulsar la tecla "ON" para finalizar la operación.

Quando ha pasado la temporada invernal, desconectar el conjunto y volver a activar la estación de recarga.

- 1-Apretar el pulsador **(D)** del alimentador sobre OFF.
- 2-Desconectar la toma de corriente del alimentador **(A)**.
- 3-Desconectar el cable **(F)** del grupo transmisor **(B)**.



- 4-Conectar el cable del conjunto **(E)** al grupo transmisor **(B)** (véase "Instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor").
- 5-Conectar la toma de corriente del alimentador **(A)**.
- 6-Apretar el pulsador **(D)** del alimentador sobre ON.
- 7-Situar el robot dentro de la estación de recarga.



E

CONSEJOS PARA LA UTILIZACIÓN

A continuación se enumeran algunas indicaciones a cumplir durante el uso del robot.

- Incluso tras documentarse de manera adecuada, durante el primer uso simular algunas maniobras de prueba para individuar los mandos y las funciones principales.
- Controlar el apretamiento de los tornillos de fijación de los órganos principales.
- Efectuar con frecuencia el corte del prado para evitar el crecimiento excesivo del césped.
- No utilizar el robot para cortar césped alto más de 10 cm.

- Si se ha equipado en el prado un sistema de regado automático, programar el robot de manera que vuelva a la estación de carga 1 horas antes del inicio del regado.
- Verificar la pendiente del terreno y asegurarse de que no exceda los valores máximos permitidos para evitar que el uso del robot genere peligros.
- Se aconseja programar el corta césped de manera que no pueda trabajar más de lo necesario. Evaluar además el diferente crecimiento de la hierba en las varias estaciones para no someter el aparato a un inútil desgaste y para evitar comprometer la duración de las baterías.

MANUTENCION ORDINARIA

RECOMENDACIONES PARA EL MANTENIMIENTO

 Importante

Durante las operaciones de mantenimiento, usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante, especialmente cuando se actúa sobre la cuchilla.

Antes de efectuar las operaciones de mantenimiento, asegurarse de que el robot esté parado en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").

TABLA INTERVALOS DE MANTENIMIENTO PROGRAMADO

Frecuencia	Componente	Tipo de intervención	Referencia
Ogni settimana	Cuchilla	Limpiar y controlar la eficiencia de la cuchilla	Véase "Limpieza robot"
		Si la cuchilla está doblada a causa de un choque o si está muy desgastada, sustituirla.	Véase "Sustitución de la cuchilla"
	Pomos recarga baterías	Limpiar y eliminar posibles oxidaciones	Véase "Limpieza robot"
	Placas de contacto	Limpiar y eliminar posibles oxidaciones	Véase "Limpieza robot"
Cada mes	Robot	Efectuar la limpieza	Véase "Limpieza robot"

C14507700.fm

- 1-Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").



Importante

Estando la alarma antirrobo habilitada, deshabilitarla antes de elevar el robot (véase "Modalidad de programación").

- 2-Limpiar todas las superficies externas del robot con una esponja mojada en agua tibia y jabón neutro y aclarar con cuidado.
- 3-No utilizar solventes o gasolina para no dañar las superficies barnizadas y los componentes en plástico.
- 4-No lavar las partes internas del robot y no utilizar chorros de agua bajo presión para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



Cautela - Advertencia

Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot, parcialmente ni completamente, en agua puesto que no es estanco.

- 5-Controlar la parte inferior del robot (zona cuchilla de corte y ruedas) y remover las incrustaciones y/o los residuos que podrían estorbar el buen funcionamiento del robot.

- 6-Para remover las incrustaciones y/o otros residuos de la cuchilla, utilizar un cepillo adecuado.

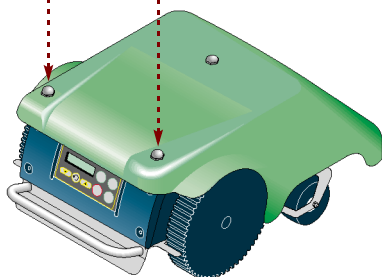


Cautela - Advertencia

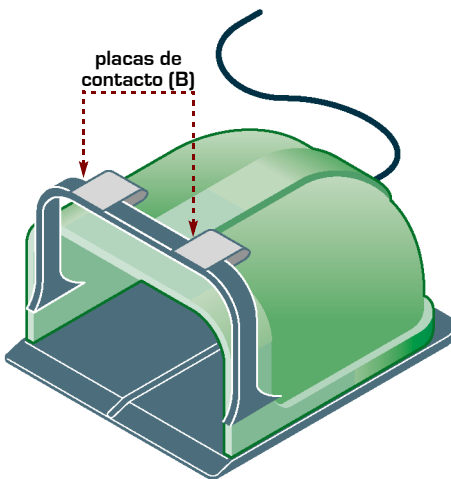
Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos.

- 7-Limpiar con un trapo seco los pomos de recarga de las baterías (A), las placas de contacto (B) y eliminar posibles oxidaciones o residuos causados por contactos eléctricos. En caso necesario usar papel abrasivo de grano fino.
- 8-Limpiar la parte interna de la estación de recarga eliminando los residuos acumulados.

pomos de recarga (A)



placas de contacto (B)



LOCALIZACIÓN DE PROBLEMAS

Las informaciones, a continuación indicadas, sirven para ayudar en la identificación y corrección de eventuales anomalías y funcionamientos incorrectos que podrían presentarse durante el uso.

Algunas averías pueden ser solucionadas por el usuario; otras exigen una precisa competencia técnica o capacidades específicas y deben ser atendidas exclusivamente por personal capacitado con una experiencia reconocida adquirida en el sector específico de intervención.

Inconveniente	Causas	Remedios
La alarma antirrobo permanece accionada	Alarma accionada	Desactivar la alarma (véase "Modalidad de programación")
La alarma antirrobo no funciona	Alarma desactivada	Activar la alarma (véase "Modalidad de programación").
	"Batería auxiliar" descargada	Efectuar la recarga de la batería. Para recargar la "batería auxiliar" se debe poner en funcionamiento el robot dentro de la estación en fase de recarga de las baterías o bien dejarlo en funcionamiento durante el ciclo de trabajo normal. Recargar la "batería auxiliar" durante 6 horas por lo menos si es la primera vez que se efectúa esta operación.



Importante

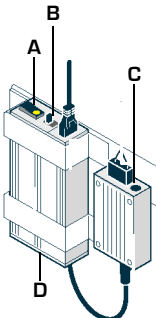
Contactar el servicio de asistencia si el problema persiste

	<i>Inconveniente</i>	<i>Causas</i>	<i>Remedios</i>
El robot es muy ruidoso		Cuchilla de corte dañada	Sustituir la cuchilla con una nueva (véase "Sustitución de la cuchilla")
		Cuchilla de corte atascada por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot")  Cautela Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos. Liberar la cuchilla.
		Se ha puesto en marcha el robot con obstáculos demasiado cercanos (menos de m de distancia) o en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot") Remover los obstáculos y poner de nuevo en marcha el robot (véase "Arranque y parada manual del robot (en áreas cerradas)")
		Motor eléctrico averiado	Reparar o sustituir el motor del centro Asistencia autorizado más cercano.
		Césped demasiado alto	Aumentar la altura de corte (véase "Reglaje de la altura de corte")
			Efectuar un corte preliminar del área con un corta césped normal.
El robot no se coloca correctamente dentro de la estación de recarga		Posición incorrecta del hilo perimétrico o del cable de alimentación de la estación de recarga.	Comprobar la conexión de la estación de recarga (véase "Instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor")
		Hundimiento del terreno cerca de la estación de recarga	Situar la estación de recarga sobre una superficie plana y estable (véase "Planificación instalación equipo")
El robot funciona de manera anómala alrededor de los arriates.		Cable perimétrico colocado erróneamente	Recolocar el alambre perimétrico correctamente (sentido anti-horario) (véase "Instalación alambre perimétrico")
El robot trabaja durante horarios incorrectos		Reloj programado de modo incorrecto	Volver a programar el reloj del robot (véase "Modalidad de programación")
		Horario de trabajo programado de modo incorrecto	Volver a programar el horario de trabajo (véase "Modalidad de programación")

	<i>Inconveniente</i>	<i>Causas</i>	<i>Remedios</i>
	El robot no efectúa el regreso rápido	Regreso rápido no establecido de modo correcto	Controlar la posición exacta del regreso rápido (véase "Predisposición de regreso rápido del robot a la estación de recarga")
El área de trabajo no está cortada completamente		Horas de trabajo insuficientes	Prolongar el horario de trabajo (véase "Modalidad de programación")
		Cuchilla de corte con incrustaciones y/o residuos	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot")  Cautela Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos. Limpiar la cuchilla de corte
		Cuchilla de corte gastado	Sustituir la cuchilla con un repuesto original (véase "Sustitución de la cuchilla")
		Área de la zona de trabajo excesiva con respecto a la capacidad efectiva del robot.	Reducir el área de trabajo (véase "Datos técnicos")
		Las baterías están para acabar su ciclo de vida.	Sustituir las baterías con repuestos originales (véase "Sustitución baterías")
		La recarga de las baterías no se ha realizado de manera completa.	Limpiar y eliminar posibles oxidaciones en los puntos de contacto de las baterías (véase "Limpieza robot"). Recargar las baterías durante por lo menos 12 horas
	Área secundaria no completamente cortada	Programación incorrecta	Programar correctamente el área secundaria (véase "Modalidad de programación")
	La pantalla muestra "Sin señal".	El alambre perimétrico no está conectado correctamente (rotura del cable, falta de conexión eléctrica, etc.).	Controlar la funcionalidad de la alimentación eléctrica y la conexión correcta del grupo alimentador-transmisor y de la estación de recarga (véase "Instalación de la estación de recarga y del grupo alimentador-transmisor")

	<i>Inconveniente</i>	<i>Causas</i>	<i>Remedios</i>
	La pantalla muestra "Fuera perímetro"	Pendiente excesiva del terreno	Delimitar el área con pendiente excesiva (véase "Planificación instalación equipo"). Instalar el conjunto para trabajar en pendientes superiores a 27° (véase "Datos técnicos").
		Cable perimétrico colocado erróneamente.	Verificar que el alambre esté instalado correctamente (profundidad excesiva, cercanía con objetos metálicos, distancia entre el alambre que delimita dos elementos inferior a 70 cm, etc.) (véase "Planificación instalación equipo")
		Alambre perimétrico de delimitación áreas internas (parterre, matas, etc.) tendido en sentido horario.	Recolocar el alambre perimétrico correctamente (sentido anti-horario) (véase "Instalación alambre perimétrico")
		Alimentador sobrecalentado	Adoptar soluciones adecuadas para reducir la temperatura del alimentador (ventilar o modificar la zona de instalación, etc.) (véase "Planificación instalación equipo")
		La transmisión de las ruedas no es correcta	Controlar y en caso necesario fijar correctamente las ruedas.
	La pantalla muestra "Pérdida de señal".	Interrupción de la alimentación eléctrica al transmisor	Poner de nuevo en marcha el robot
		Alimentador sobrecalentado	Adoptar soluciones adecuadas para reducir la temperatura del alimentador (ventilar o modificar la zona de instalación, etc.) (véase "Planificación instalación equipo")
		Presencia de otras instalaciones en las cercanías	Contactar un Centro Asistencia autorizado por el fabricante
	La pantalla muestra "Error motor rueda".	Terreno abrupto o con obstáculos que impiden el movimiento.	Verificar que el prado a cortar sea uniforme y sin baches, piedras u otros obstáculos. En caso contrario efectúe las necesarias operaciones de limpieza (véase "Preparación y delimitación de las zonas de trabajo [principal y secundarias]")
		Uno o ambos motores que accionan la transmisión de las ruedas en avería.	Reparar o sustituir el motor del centro Asistencia autorizado más cercano.
	La pantalla muestra "Error golpe"	Los sensores de choque están bloqueados	Desmontar el capó y controlar la funcionalidad de los sensores

	<i>Inconveniente</i>	<i>Causas</i>	<i>Remedios</i>
	La pantalla muestra "Error sincronización"	El receptor del robot no reconoce la señal.	Apagar y encender nuevamente el aparato Contactar el servicio de asistencia si el problema persiste
La pantalla muestra "Hierba alta"		Cuchilla de corte dañada	Sustituir la cuchilla con una nueva (véase "Sustitución de la cuchilla")
		Cuchilla de corte atascada por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot")  Cautela Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos. Liberar la cuchilla.
		Se ha puesto en marcha el robot con obstáculos demasiado cercanos (menos de m de distancia) o en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot") Remover los obstáculos y poner de nuevo en marcha el robot (véase "Arranque y parada manual del robot [en áreas cerradas]")
		Motor eléctrico averiado	Reparar o sustituir el motor del centro Asistencia autorizado más cercano.
		Césped demasiado alto	Aumentar la altura de corte (véase "Reglaje de la altura de corte") Efectuar un corte preliminar del área con un corta césped normal.
El mando a distancia no funciona		Programación incorrecta.	Programar correctamente el mando a distancia (véase "Modalidad de programación")
		El Led del mando a distancia no se enciende.	Extraer la batería y sustituirla (véase "Sustitución de las baterías del mando a distancia")
	Después de la instalación del robot se determinan perturbaciones en algunos electrodomésticos (radio, televisión, cancelas eléctricas etc.).	Interferencias con otros dispositivos eléctricos	Contactar un Centro Asistencia autorizado por el fabricante

	Inconveniente	Causas	Remedios
 El diagrama muestra un alimentador (a la izquierda) y un transmisor (a la derecha) conectados por un cable. El alimentador tiene un interruptor etiquetado como 'A' y un cursor etiquetado como 'B'. El transmisor tiene un LED etiquetado como 'C' y un cable etiquetado como 'D'.	El led (D) del alimentador no se enciende.	Falta la tensión de alimentación	Verificar que la posición del cursor (B) corresponda a la tensión de alimentación y que el pulsador (A) esté en "ON". Verificar la correcta conexión con la toma de corriente del alimentador.
		Fusible interrumpido	Sustituir el fusible por el centro Asistencia autorizada más cercano.
	El led (C) (color verde) del transmisor está encendido.	Alambre perimétrico roto	Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Arresto in sicurezza del robot") Apretar el pulsador (A) del alimentador sobre OFF. Efectuar el enlace del alambre perimétrico.
		Alambre perimétrico demasiado largo.	Instalar el kit de amplificación de la señal.
	El led (C) (color naranja) del transmisor se enciende repetidamente con parpadeos consecutivos (menos de 4).	Alambre perimétrico deteriorado u oxidado.	Controlar eventuales enlaces. Si necesario sustituir el alambre.
		Conexiones no efectuadas correctamente.	Efectuar el control en el centro Asistencia autorizado más cercano.
	El led (C) (color rojo) del transmisor está encendido.		

E

SUSTITUCIONES COMPONENTES

RECOMENDACIONES PARA LA SUSTITUCIÓN DE PARTES



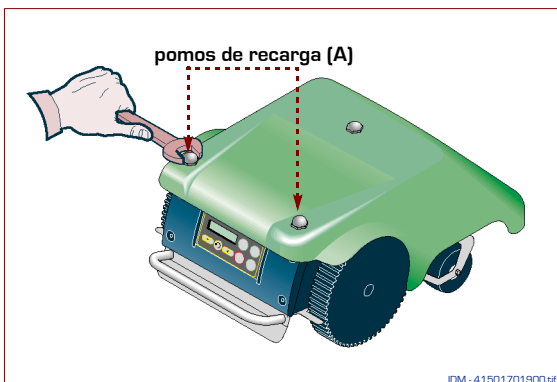
Importante

Efectuar todas las operaciones de sustitución y reparación tal y como se explica en las normas dadas por el fabricante o bien dirigirse al Servicio de Asistencia cuando las operaciones no estén detalladas en el manual.

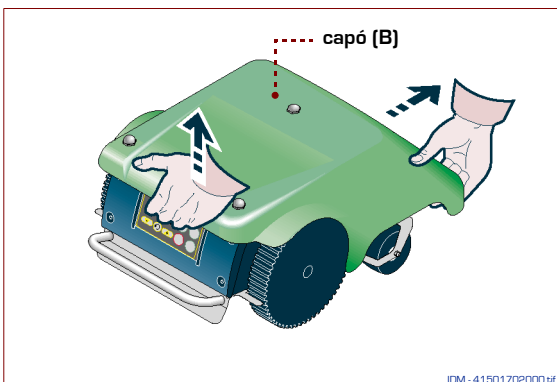
bricante o bien dirigirse al Servicio de Asistencia cuando las operaciones no estén detalladas en el manual.

SUSTITUCIÓN BATERÍAS

- 1-Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").
- 2-Desenrosque los pomos (A).



- 3-Desmontar el capó (B).

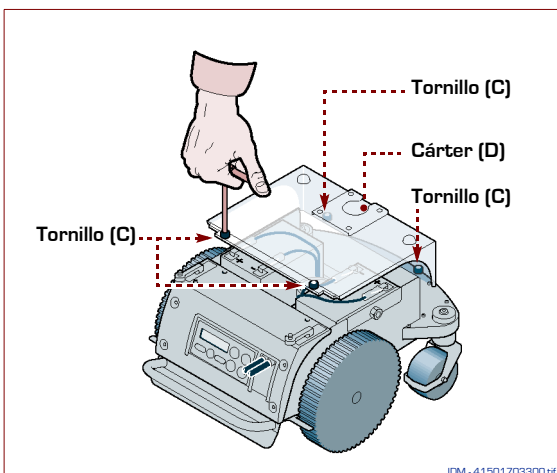


- 4-Desenroscar los tornillos (C) y desmontar el cárter (D).



Importante

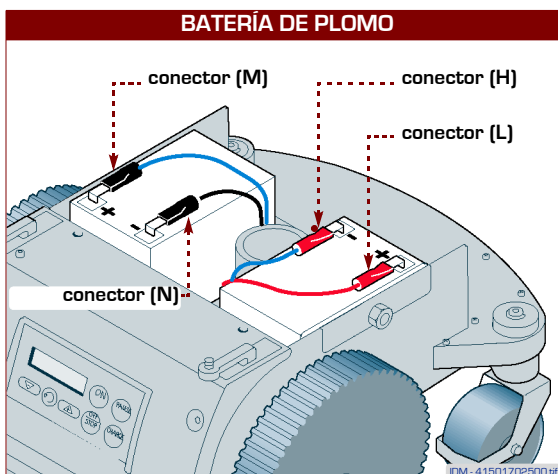
Sustituir las baterías en relación al tipo instalado (litio o plomo).



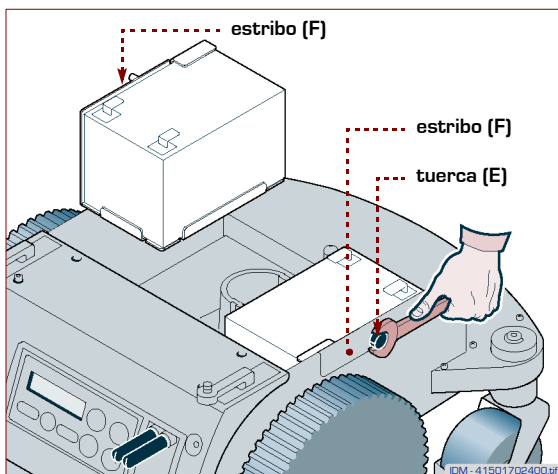
C141501700.fm

Batería de plomo

1-Desconectar en secuencia los cables **(L-N-M-H)**.



2-Desenrosque las tuercas **(E)** y remueva las placas **(F)**.



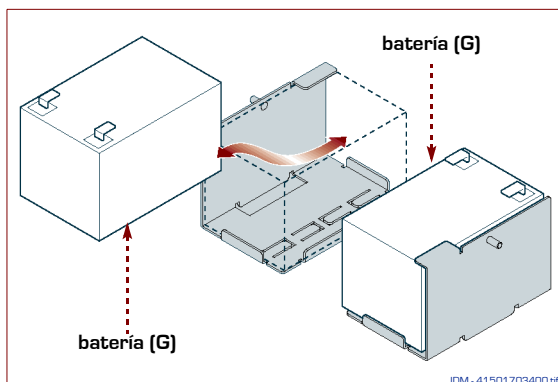
3-Extraer la batería **(G)** y sustituirla.

4-Ejecutar las mismas operaciones para sustituir la otra batería **(G)**.



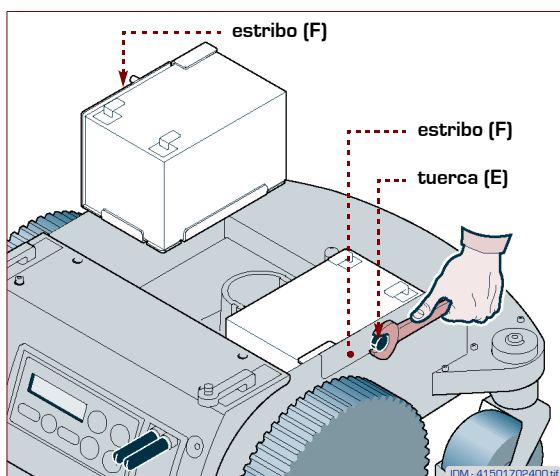
Importante

No tirar las baterías usadas en el ambiente. Eliminarlas respetando las leyes vigentes en materia.



5-Montar las abrazaderas (F)
completas con baterías.

6-Atornillar las tuercas (E).

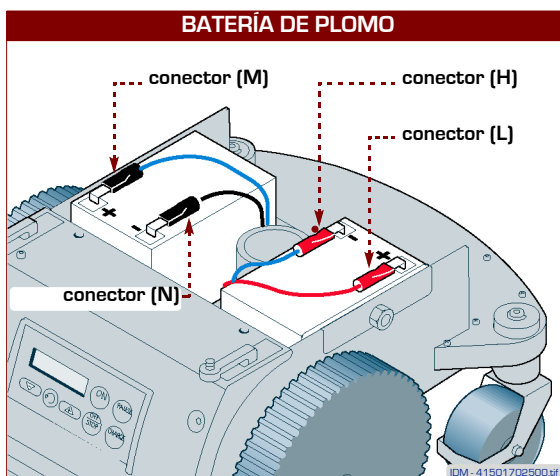


7-Acoplar el conector (H) (color rojo con cable azul)

8-Acoplar el conector (L) (color rojo con cable rojo)

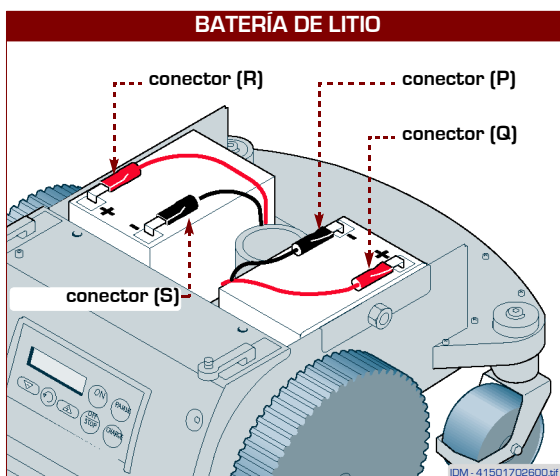
9-Acoplar el conector (M) (color negro con cable azul)

10-Acoplar el conector (N) (color negro con cable negro)

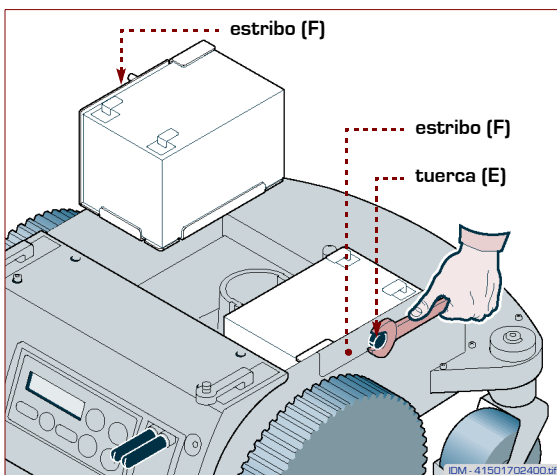


Conexión batería de litio

1-Desconectar en secuencia los cables (R-S-Q-P).



2-Desenrosque las tuercas (E) y remueva las placas (F).



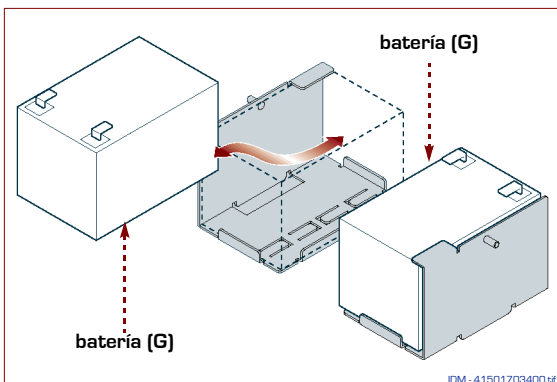
3-Extraer la batería (G) y sustituirla.

4-Ejecutar las mismas operaciones para sustituir la otra batería (G) (si presente).



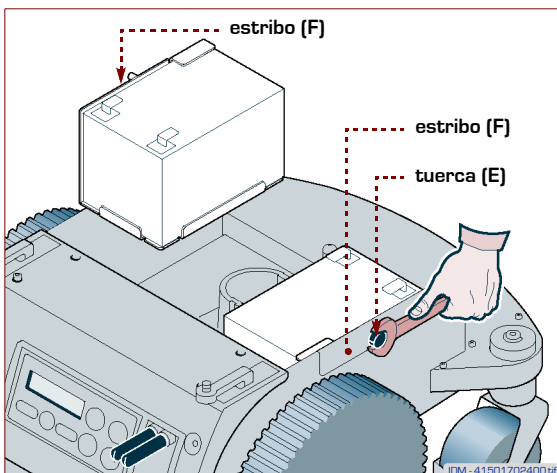
Importante

No tirar las baterías usadas en el ambiente. Eliminarlas respetando las leyes vigentes en materia.

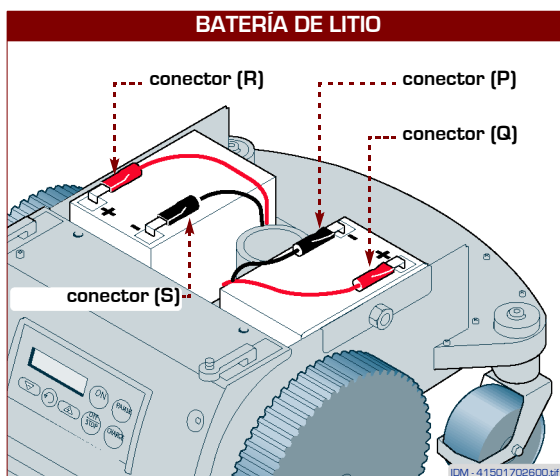


5-Montar las abrazaderas (F) completas con baterías.

6-Atornillar las tuercas (E).

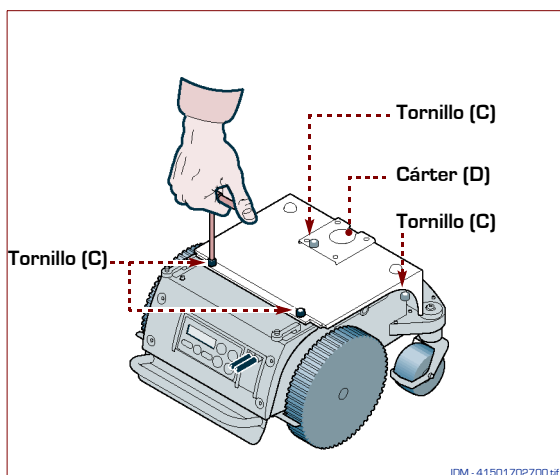


- 7-Acoplar el conector **(P)** (color negro con cable negro)
- 8-Acoplar el conector **(Q)** (color rojo con cable rojo)
- 9-Acoplar el conector **(R)** (color rojo con cable rojo)
- 10-Acoplar el conector **(S)** (color negro con cable negro)

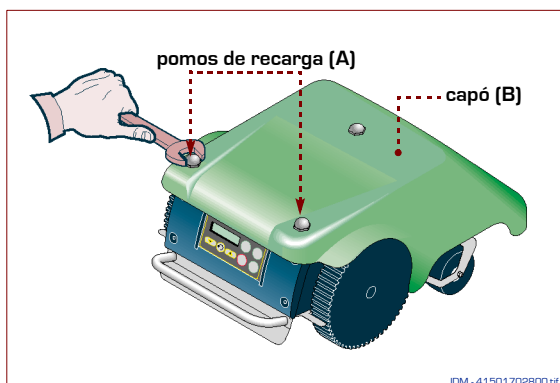


Tras finalizar las conexiones de las baterías observar las instrucciones dadas.

- 1-Volver a montar el cárter **(D)** y ajustar los tornillos **(C)**.



- 2-Montar el capó **(B)**.
- 3-Ajustar los pomos **(A)**.



C141501700.fm

4-Situar el robot dentro de la estación de recarga.

5-Efectuar la recarga de la batería.



Cautela - Advertencia

Antes de efectuar la primera recarga, verificar que el alimentador sea ade-

cuado para el tipo de baterías instaladas (alimentador para baterías de plomo o de litio) (véase "Recarga de las baterías después del primer uso").

A este punto el robot está listo para el uso (véase "Uso y funcionamiento").

SUSTITUCIÓN DE LA CUCHILLA

1-Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").

2-Volcar el robot y apoyarlo sin dañar el capó de cobertura.

3-Aflojar los tornillos (B) para desmontar la cuchilla (A).



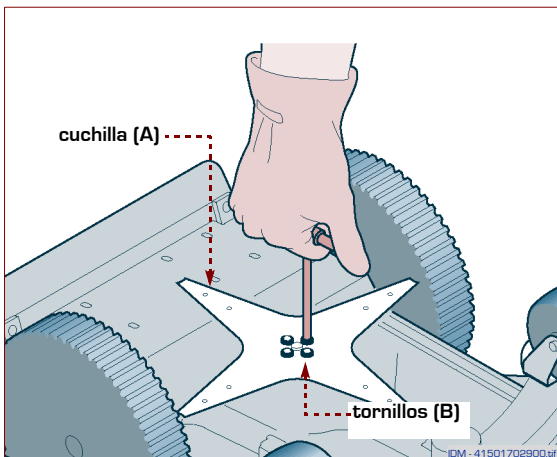
Importante

Usar guantes de protección para evitar peligros de corte en las manos.

4-Introducir la cuchilla nueva y ajustar los tornillos.

5-Regular la altura de corte (véase "Reglaje de la altura de corte").

6-Volcar el robot en posición de funcionamiento.



SUSTITUCIÓN DE LAS BATERÍAS DEL MANDO A DISTANCIA

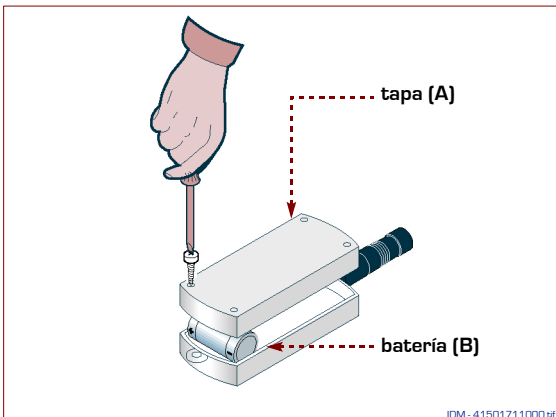
- 1-Parar el robot en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").
- 2-Desarme la tapa **(A)**.
- 3-Extraer la batería **(B)** y sustituirla con una que tenga el mismo voltaje



Importante

Durante el montaje de la nueva batería se recomienda observar las polaridades(+ e -).

No dañar los circuitos internos del mando a distancia.



- 4-Arme la tapa **(A)**.

Arrancar el robot y maniobrarlo a través del mando a distancia para comprobar la eficiencia de la batería.

E

DESGUACE ROBOT



Peligro - Atención

No dispersar material contaminante en el ambiente, eliminarlo respetando las leyes en vigor en materia.

KORTE INHOUD

ALGEMENE INFORMATIE	4	GEBRUIK EN WERKING	29
TECHNISCHE INFORMATIE	5	NORMAAL ONDERHOUD	48
INFORMATIE VOOR DE VEILIGHEID	9	STORINGEN, OORZAKEN	50
INSTALLATIE	11	EN OPLOSSINGEN	55
AFSTELLINGEN	27	ONDERDELEN VERVANGEN	55

INHOUDSOPGAVE

A

Aanbevelingen voor de afstellingen, 27
 Aanbevelingen voor het gebruik, 29
 Aanbevelingen voor het onderhoud, 48
 Aanbevelingen voor vervanging van onderdelen, 55
 Afdanken van de robot, 62
 Algemene beschrijving van de apparatuur, 5

B

Beschrijving van de afstandsbediening, 31
 Beschrijving van de bedieningen van de robot, 30

D

De accu's vervangen, 56
 De robot automatisch stoppen, 39
 De robot schoonmaken, 49
 De robot zonder afrasteringsdraad starten, 41
 Defecten opsporen, 50
 Doel van de handleiding, 4

H

Handmatige start en stop van de robot
 (op afgesloten oppervlakken), 40
 Het mes vervangen, 61
 Hoe om assistentie te vragen, 5

I

Identificatiegegevens van de constructeur
 en de machine, 4
 In- en uitpakken, 11
 Installatie acculader en voedings-/zendgroep, 20
 Installatie en aansluiting van de accu's, 23
 Installatie van de afrasteringsdraad, 17
 Installatie van het mes, 23
 Invoeren paswoord, 42

L

Laad de accu's bij het eerste gebruik op, 27
 Laden accu na langere inactieve periode, 44
 Langdurige stilstand en weer in gebruik nemen, 42

O

Overzicht van de geprogrammeerde
 onderhoudstermijnen, 48

P

Planning van de installatie van de machine, 12
 Programmering, 31

R

Regeling regensensor, 29

S

Snijhoogte afstellen, 28
 Start automatische cyclus, 38

T

Technische gegevens, 7
 Tips voor het gebruik, 48

V

Veiligheid voor mens en milieu tijdens het afdanken, 10
 Veiligheidssignalen, 11
 Veiligheidsvoorschriften, 9
 Vervang de batterijen van de afstandsbediening, 62
 Voorbereiding en afbakening van de
 werkoppervlakken (hoofd en secundair), 14
 Voorbereiding snelle terugkeer van de robot
 naar de acculader, 19

W

Weergave display tijdens het maaien, 42

DOEL VAN DE HANDLEIDING

Deze gebruiksaanwijzingen, die integraal deel uit maken van de grasmaaimachine, werden door de constructeur samengesteld om de gebruiker van de machine alle inlichtingen te verstrekken die nodig zijn om de machine te bedienen.

De gebruikers van het gereedschap moeten een goede gebruikstechniek toepassen en deze instructies aandachtig doorlezen en strikt naleven.

Deze informatie wordt door de fabrikant geleverd in zijn moedertaal (Italiaans) en kunnen voor legislatieve en/of commerciële eisen vertaald worden in andere talen.

De tijd die u besteedt aan het lezen van deze instructies zal risico's voor de gezondheid en de veiligheid van personen en economische schade helpen te voorkomen.

Bewaar deze gebruiksaanwijzingen zolang als u het apparaat in gebruik hebt, op een plaats die u niet vergeet en die gemakkelijk toegankelijk is, zodat u ze altijd bij de hand hebt en indien nodig kunt raadplegen.

Bepaalde informatie en illustraties in deze gebruiksaanwijzingen komen mogelijk niet perfect overeen met uw machine,

maar dit heeft geen enkele invloed op de werking ervan.

De fabrikant behoudt zich het recht voor wijzigingen aan te brengen zonder enige verplichting tot voorafgaande kennisgeving.

Om het belang van enkele stukken tekst of enkele belangrijke specificaties aan te geven, worden symbolen gebruikt, waarvan de betekenis hierna wordt verklaard.



Gevaar - Opgelet

Wijst op gevaarlijke situaties die, indien ze genegeerd worden, de gezondheid en de veiligheid van personen in gevaar kunnen brengen.



Voorzichtig - Waarschuwing

Geeft aan dat een bepaalde gedragswijze moeten worden gevolgd om de gezondheid en de veiligheid van personen niet in gevaar te brengen en om economische schade te voorkomen.



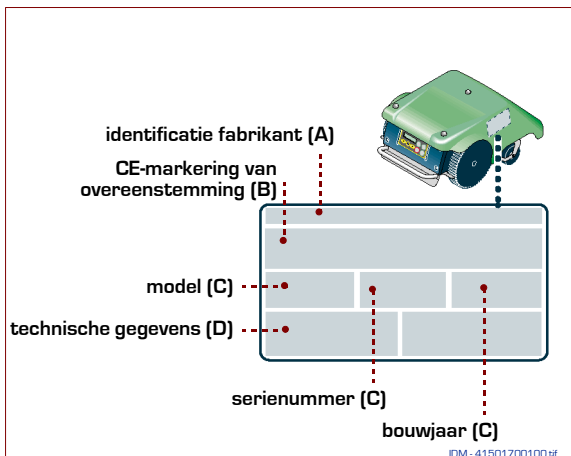
Belangrijk

Geeft bijzonder belangrijke technische informatie die niet genegeerd mag worden.

IDENTIFICATIEGEGEVENS VAN DE CONSTRUCTEUR EN DE MACHINE

Het hier afgebeelde identificatieplaatje zit op de machine zelf. Er staan alle verwijzingen en aanduidingen op die nodig zijn om veilig met de machine te kunnen werken.

- A) Identificatie fabrikant
- B) CE-markering van overeenstemming.
- C) Model/serienummer/bouwjaar.
- D) Technische gegevens



HOE OM ASSISTENTIE TE VRAGEN

U kunt altijd terecht bij de Assistentie van de constructeur of een van de geautoriseerde centra. Voor elke vraag naar technische assistentie, moeten de gege-

vens op het identificatieplaatje, de gebruiksuren bij benadering en het type van defect vermeld worden.

TECHNISCHE INFORMATIE

ALGEMENE BESCHRIJVING VAN DE APPARATUUR

De machine Ambrogio Line 200 is een robot die ontwikkeld en gebouwd is om het gras in de tuin en het gazon van woningen op elke tijd van de dag automatisch te maaien. De machine is klein, compact, geruisloos, waterdicht en makkelijk mee te nemen.

naargelang de verschillende eigenschappen van het te maaien oppervlak, kan de robot worden geprogrammeerd om te werken op meerdere oppervlakken: een hoofdoppervlak en een of twee secundaire oppervlakken.

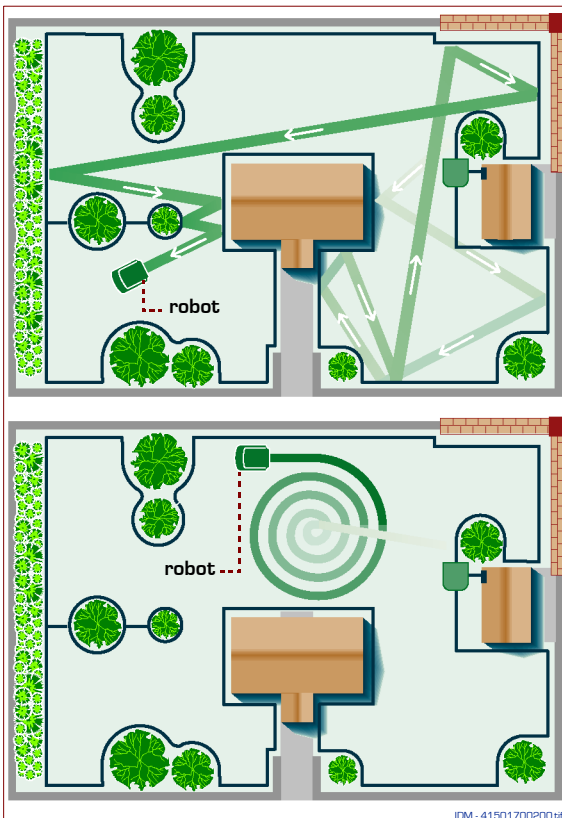
Tijdens de werking maait de robot het met de afrasteringsdraad en/of omheiningen (houten hekken, muren enz.) afgezet gebied automatisch.

Wanneer de robot aan de omheining komt of tegen een hindernis botst, verandert hij willekeurig van richting en gaat hij verder in de nieuwe richting.

Op basis van het willekeurige werkingsprincipe ("random") maait de robot het afgezet gazon automatisch en volledig (zie figuur).

Het gazonoppervlak dat de robot kan maaien hangt van een aantal factoren af.

- model robot en type geïnstalleerde accu's
- kenmerken van het gebied (onregelmatige omtrekken, ongelijkmatig oppervlak, gesplitst gebied enz.)



IDM - 41501700200.0f

- kenmerken van het gazon (type en hoogte van het gras, vocht enz.)
- toestand van het mes (goed geslepen, zonder restanten en aanslag enz.)

De robot Ambrogio Line 200 is verkrijgbaar in de versies BASIC, DELUXE en EVOLUTION.

Versie BASIC: basismodel dat oppervlakken tot 1500 m² kan maaien. Op verzoek, kan deze versie worden uitgerust met twee loodaccu's en een lithiumaccu.

Versie DELUXE: model dat oppervlakken tot 2600 m² kan maaien. Op verzoek, kan deze versie worden uitgerust met twee lithiumaccu's om oppervlakken tot 3000 m² te maaien.

Versie EVOLUTION: model dat oppervlakken tot 3000 m² kan maaien. Is uitgerust met twee lithiumaccu's, een afstandsbediening en sensor om het "gemaaid gras" te detecteren.

Alle modellen zijn uitgerust met een sensor die, in geval van regen, het mes stopt en de robot naar de acculader doet terugkeren.

Op verzoek, kunnen de modellen worden uitgerust met een krachtige zender, een filter tegen elektromagnetische storingen, een kastje voor de bescherming van de voeding en een elektronisch alarm.

Voor meer details, raadpleeg de tabel met technische gegevens.

Elke robot wordt geleverd met een paswoord ter identificatie, zodat hij in geval van diefstal niet kan worden gebruikt.

Bij de aankoop bestaat het paswoord ingevoerd door de constructeur uit vier cijfers (0000).

Om het paswoord te veranderen, raadpleeg "Beschrijving van de afstandsbediening" (Invoeren paswoord).

Belangrijkste organen

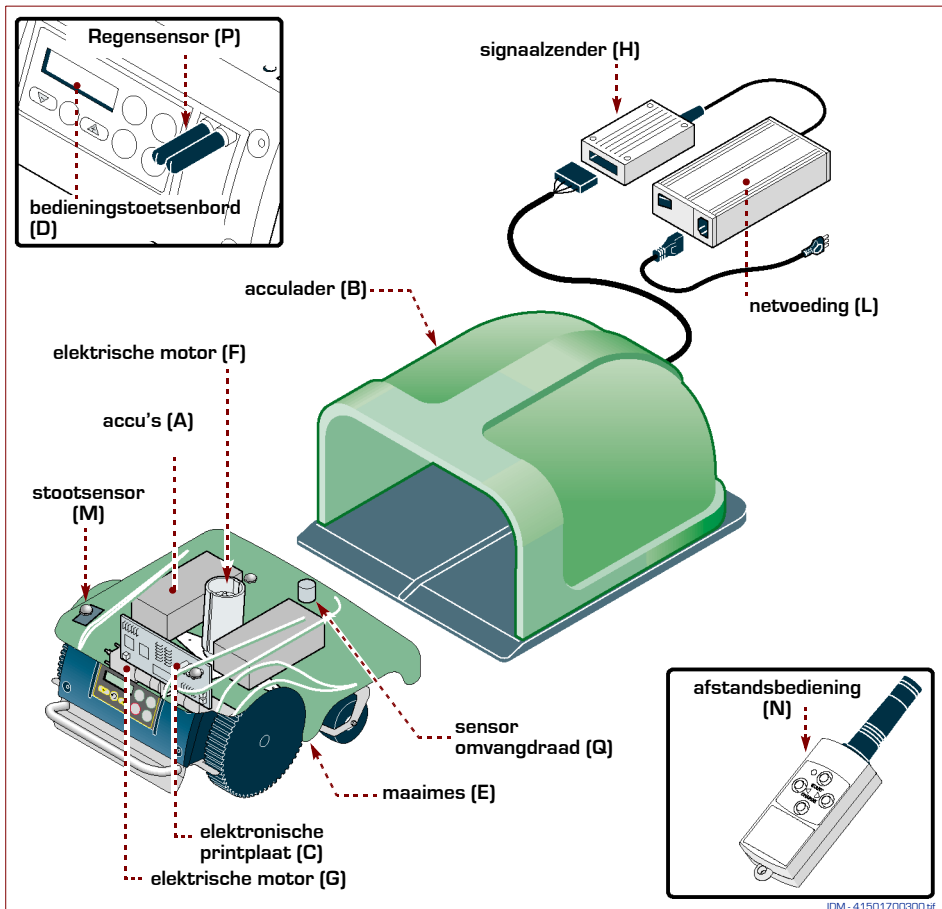
- **Accu's (A):** voorzien de motoren van het mes en het aandrijfsysteem van de wielen van stroom.
De robot wordt geleverd met loodaccu's of met één of twee lithiumaccu's die een langere levensduur waarborgen.
- **Acculader (B):** dient om de accu's op te laden en in stand te houden (A).
- **Elektronische printplaat (C):** controleert de automatische functies van de robot.
- **Bedieningstoetsenbord (D):** dient om de werkingsstanden van de robot in te stellen en weer te geven.
- **Maaimes (E):** maait het gazon.
- **Elektrische motor (F):** drijft het maaimes (E) aan.
- **Elektrische motor (G):** de ene motor drijft de transmissiegroep van het rechterwiel aan, en de andere die van het linkerwiel.
- **Zender (H):** zendt het signaal naar de afasteringsdraad.
- **Voeding (L):** voorziet de accu's op laagspanning van stroom.



Belangrijk

De voeding (L) varieert op basis van het type accu's die geïnstalleerd zijn (lood- of lithiumaccu's).

- **Stootsensor (M):** wanneer de robot botst met een hindernis wordt de richting willekeurig gewijzigd.
- **Afstandsbediening (N):** dient om de functies van de robot op afstand te bedienen.
- **Regensensor (P):** detecteert regenval en laat de robot terugkeren naar de acculader (B).
- **Sensor (Q):** detecteert de omvangdraad en verandert de richting van de robot op willekeurige wijze.



IDM - 41501700300.tif

NL

TECHNISCHE GEGEVENS

Beschrijving		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Mes met 4 snijkanten	(mm)	220	290	290
Maaisnelheid	(m/min)	25	25	25
Maaihoogte	(mm)	20-60	20-60	20-60
Maximum helling van het te maaien oppervlak		27°		
Elektrische motoren	(V)	cc [24V]	cc [24V]	cc [24V]
Afmetingen (onderkantxhoogtexdiepte)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Gewicht robot (zonder accu's)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Omgevingstemperatuur voor de werking	Max	40°	40°	40°

C144501700.fm

Beschrijving		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Type oplaadsysteem accu's				
Accu's (lood)	(V/A)	27,6V - 4A	-	
Accu's (lithium)	(V/A)	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Maximaal oppervlak dat gemaaid kan worden				
Robot met twee loodaccu's (12V-12A)	m ²	1500	-	-
Robot met één lithiumaccu (25.2V-6A)	m ²	1500	2600	-
Robot met twee lithiumaccu's (25.2V-6A)	m ²	-	3000	3000
Elektrische kenmerken				
Voeding (voor loodaccu)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Zekering 5x20 4A F (inwendig) 27,6 Vac Zekering 5x20 10A F (vervangbaar) Keuzeschakelaar 115-230 Vac		
Voeding (voor lithiumaccu)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Zekering 5x20 4A F (inwendig) 29,3 Vac Zekering 5x20 10A F (vervangbaar) Keuzeschakelaar 115-230 Vac		
Doorsnede afrasteringsdraad (ondergronds te leggen)	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Maximum lengte afrasteringsdraad (bij benadering, berekend op basis van een regelmatige omtrek)	(m)	600	600	600
Meegeleverd				
Sinusoidaal omtreksignaal (gepatenteerd)		standaard	standaard	standaard
Regensensor		standaard	standaard	standaard
Intelligent spiraalmaaïen		niet beschikbaar	standaard	standaard
Modulatie mes		niet beschikbaar	standaard	standaard
Sensor gemaaid gazon - Automatische programmering (met patent)		niet beschikbaar	niet beschikbaar	standaard
Afstandbediening		op aanvraag	op aanvraag	standaard
Alarm		op aanvraag	op aanvraag	standaard
Set om op grotere hellingen dan 27° te werken ⁽¹⁾		op aanvraag	op aanvraag	standaard
Afrasteringsdraad	(m)	100	150	150

C14501700.fm

Beschrijving		Model		
		BASIC	DELUXE	EVOLUTION
Bevestigingspennen	(n°)	100	200	200
Versterkte zender		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag
Elektromagnetisch storingsfilter		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag
Voedingsbeschermkast		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag
Kit laden accu's (in de winter of langdurige inactieve periode)		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag
Wielen met "gespijkerd" loopvlak		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag
Wielen met "grijpend" loopvlak		op aanvraag	op aanvraag	op aanvraag

(1) Als de toestand van het terrein geschikt is (compact, zonder te grote hobbels enz.) kan de robot met de set (binnen bepaalde grenzen) op grotere hellingen dan de toegestane maximum hellingen werken.

INFORMATIE VOOR DE VEILIGHEID

VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN

- Tijdens het ontwerp en de bouw van deze machine heeft de bouwer bijzondere aandacht besteed aan alle aspecten die risico's inhouden voor de veiligheid en de gezondheid van de personen die de machine bedienen. Naast de naleving van alle van kracht zijnde wetten inzake deze risico's, heeft de bouwer alle "regels van een goede bouwtechniek" toegepast. Het doel van deze informatie is de gebruikers van de machine aan te sporen bijzonder goed op te letten om alle mogelijke risico's te voorkomen. Voorzichtigheid is onvervangbaar. De veiligheid van deze machine hangt ook af van alle operatoren die met de machine moeten werken.
- **Als u de robot voor de eerste keer gebruikt wordt aanbevolen om de hele gebruiksaanwijzing aandachtig te lezen en te controleren of u hem volledig begrepen heeft, dit geldt met name voor alle informatie met betrekking tot de veiligheid.**
- Lees aandachtig de instructies in de bijgeleverde handleiding, alsook die rechtstreeks op het gereedschap zijn aangebracht en besteed bijzondere aandacht aan de veiligheidsinformatie. De tijd die u aan het lezen van deze instructies wijdt, is goed besteed, omdat het onaangename ongevallen zal voorkomen. Achteraf bedenken wat men had kunnen doen om het ongeval te voorkomen, is altijd te laat.
- Hef en verplaats de machine volgens de aanwijzingen die op de verpakking staan, op de apparatuur zelf en in de gebruiksaanwijzingen van de constructeur.
- Let op de betekenis van de symbolen die op de borden staan; hun vorm en kleur hebben een speciale betekenis voor de veiligheid. Zorg dat deze borden altijd goed leesbaar zijn en houd u aan de gegeven instructies.
- Het gebruik van deze grasmaaimachine is alleen toegestaan aan personen die weten hoe de machine werkt en de gebruiksaanwijzingen hebben gelezen en begrepen.
- Gebruik de grasmaaimachine alleen voor de doeleinden waarvoor de constructeur deze heeft bestemd. De machine gebruiken voor andere doeleinden (oneigenlijk gebruik) kan de gezondheid en de veiligheid van personen en voorwerpen in gevaar brengen en economische schade berokkenen.
- Ruim voordat u de grasmaaimachine in gebruik neemt alle voorwerpen op die in het gras zijn blijven liggen (speelgoed, takken, kleren enz.).

- Let tijdens het gebruik van de grasmaaimachine op voor eventuele gevaren, in het bijzonder voor kinderen, huisdieren en voorwerpen.
- Steek nooit uw handen of voeten onder de grasmaaimachine wanneer deze aan staat, vooral niet onder de wielen.
- Het is verboden te knoeien met de geïnstalleerde veiligheidsinrichtingen of op één of andere wijze deze te verwijderen of buiten gebruik te stellen. Indien deze regel niet gerespecteerd wordt, kan dit ernstige risico's inhouden voor de veiligheid en gezondheid van de betrokken personen.
- Verzorg de grasmaaimachine goed en leef alle onderhoudsvorschriften van de constructeur na. Als u de machine goed onderhoudt, zult u er langer plezier van hebben en blijven de prestaties optimaal.
- Voordat de gebruiker die onderhouds- of afstelverrichtingen verricht waarvoor slechts een minimum aan technische kunde is vereist, dient hij de stroom uit te zetten. De gebruiker dient in elk geval alle veiligheidsmaatregelen te treffen die noodzakelijk zijn en door de constructeur zijn voorgeschreven, vooral wanneer hij aan de onderkant van de machine dient te werken.
- Gebruik alle persoonlijke veiligheidsmiddelen die de constructeur voorschrijft, en draag veiligheidshandschoenen als u aan de messen of messchijf moet komen.
- **Demonteer altijd eerst het mes voordat u de accu's vervangt.**
- **Om de elektrische en elektronische onderdelen niet op onherstelbare wijze te beschadigen mag de robot niet met waterstralen onder hoge druk gewassen worden en ook niet geheel of gedeeltelijk in water ondergedompeld worden omdat de machine niet waterdicht is.**
- Het personeel dat tijdens de verwachte levensduur van de robot reparaties aan de machine uitvoert moet in het bezit zijn van specifieke technische kennis, speciale vaardigheden en ervaring die in de specifieke branche opgedaan en erkend is. Het ontbreken van deze vereisten kan schadelijk zijn voor de veiligheid en de gezondheid van mensen.
- Alle werkzaamheden die in het oplaadgedeelte (optie) uitgevoerd moeten worden moeten uitgevoerd worden terwijl de stekker uit het stopcontact gehaald is.
- Vervang oude onderdelen alleen door originele zodat de oorspronkelijke prestaties en veiligheid gewaarborgd blijven.

NL

VEILIGHEID VOOR MENS EN MILIEU TIJDENS HET AFDANKEN

Laat geen vervuילend materiaal achter in het milieu. Dank materialen af in overeenstemming met de toepasselijke geldende voorschriften.

Onder verwijzing naar de AEEA Richtlijn (betreffende afgedankte elektrische en elektronische apparatuur), moet de gebruiker tijdens het afdanken de elektrische en elektronische onderdelen scheiden en ze afdanken door ze bij de erkende inzamelcentra in te leveren of door ze op het moment van de aanschaf van een nieuwe machine nog geïnstalleerd bij de verkoper in te leveren.

Alle onderdelen die op speciale wijze gescheiden en afgedankt moeten worden zijn voorzien van een speciaal merkteken. Het illegaal afdanken van Afgedankte Elektrische en Elektronische Apparatuur (AEEA) is

strafbaar volgens de wettelijke voorschriften die op het grondgebied waar de overtreding vastgesteld wordt gelden.

Om de Europese richtlijnen (2002/95/EG, 2002/96/EG, 2003/108/EG) ten uitvoer te brengen is er op het Italiaanse grondgebied bijvoorbeeld een wetsbesluit (nr. 151 van 25 juli 2005) uitgevaardigd waarin een administratieve geldboete van € 2000÷5000 opgelegd wordt.



Gevaar - Opgelet

Afgedankte Elektrische en Elektronische Apparatuur kan gevaarlijke stoffen bevatten met gevolgen die schadelijk kunnen zijn voor het milieu en de gezondheid van de mens. Er wordt aanbevolen om deze apparatuur op de juiste manier af te danken.



Gevaarsymbool: kom niet aan de messen of in de buurt ervan als de grasmaaimachine aan staat.



Veiligheidssignaal: betekent dat u de gebruiksaanwijzingen aandachtig dient te lezen voordat u de grasmaaimachine gebruikt.

INSTALLATIE

IN- EN UITPAKKEN

De grasmaaimachine wordt goed verpakt geleverd. Haal de machine voorzichtig uit de verpakking en controleer of alle componenten in goede staat zijn.

Op de verpakking staat alle informatie die u nodig hebt voor het verplaatsen van de machine.

Inhoud van de verpakking

- Robot **(A)**
- Voeding **(B)**
- Voedingskabel **(C)**
- Acculader **(D)**
- Zender **(E)**
- Bundel met afrasteringsdraad **(F)**
- Pennen **(G)** voor bevestigen van de draad
- Gebruiksaanwijzing **(H)**
- Lithium- of loodaccu's **(L)**: het aantal accu's is afhankelijk van de bestelling.
- Mes **(M)**
- Afstandsbediening **(N)** (alleen voor sommige versies, zie "Technische gegevens").



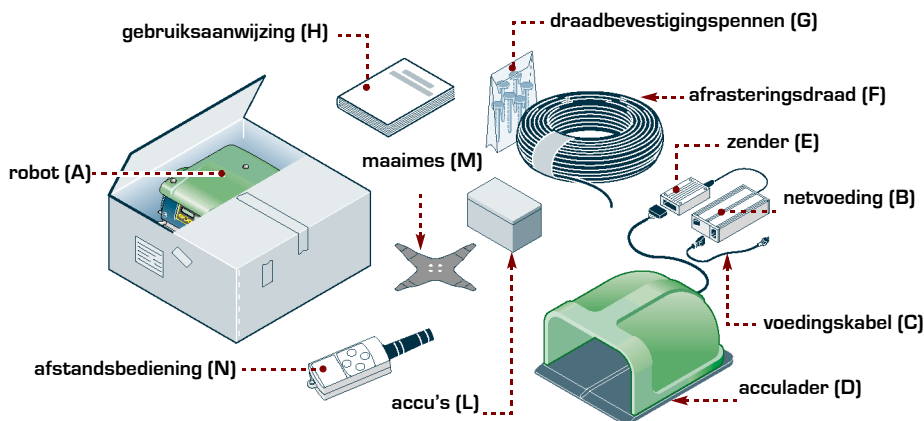
Belangrijk

De lijst bevat alleen de onderdelen die standaard geleverd worden. Controleer het aantal eventuele bestelde opties en of zij intact zijn.

Bewaar het verpakkingsmateriaal voor later gebruik.

NL

C141501700_fm



IDM - 41501700400.nf

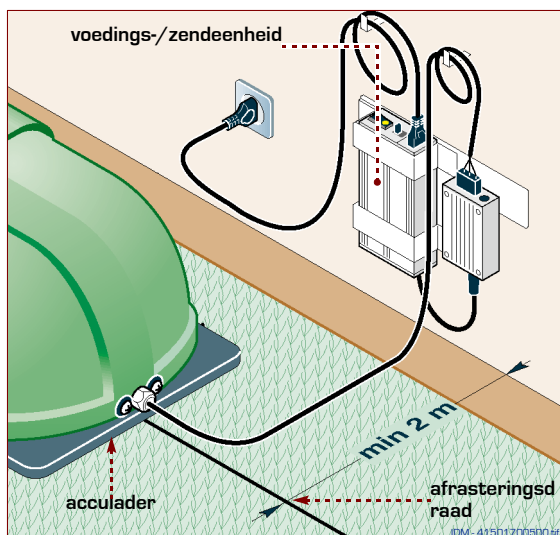
PLANNING VAN DE INSTALLATIE VAN DE MACHINE

De installatie van de robot vergt geen moeilijke handelingen met wel een minimum aan planning vooraf, teneinde de beste plaats voor de acculader en de vo-

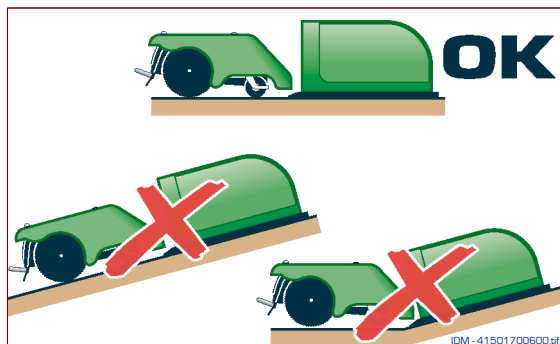
edings-/zendgroep te bepalen en het parcours van omvangdraad vast te leggen.

Oppervlak installatie acculader en voedings-/zendgroep

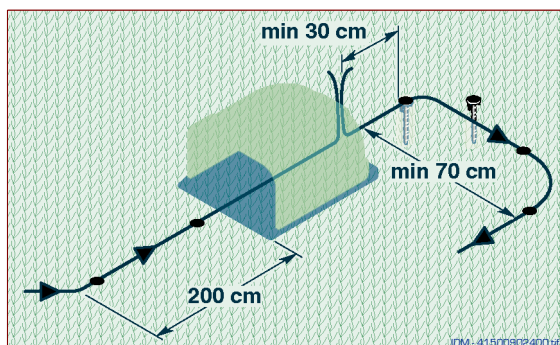
- De acculader en de voedings-/zendgroep moeten op het hooftoppervlak en dicht bij elkaar worden geplaatst.



- De acculader moet op een vlakke en stabiele ondergrond worden geplaatst, en moet een correcte drainering garanderen om te voorkomen dat het terrein onder water komt te staan.



- Het stuk van de draad bij de ingang moet rechtlijnig verlopen minstens 2 m loodrecht uitgelijnd zijn met de acculader, terwijl het stuk bij de uitgang op minstens 30 cm van de acculader moet ophouden; zo kan de robot de acculader correct binnrijden.



C141501700.fm



Belangrijk

Opdat de robot de acculader correct zou binnenrijden, moet hij worden opgesteld op de grootste werkoppervlak, hierna genoemd "Hoofdoppervlak".

- Controleer of de eventuele sproeikoppen van de bewateringsinstallatie aanwezig in de installatieoppervlak niet naar de acculader gericht zijn.
- De voedings-/zendgroep moet worden opgesteld op een verluchte plaats, afgeschermd van weer en wind en van rechtstreeks zonlicht.
- De voedings-/zendgroep dient niet in rechtstreeks contact te komen met de ondergrond of vochtige omgevingen.



Voorzichtig - Waarschuwing

Om de elektrische aansluiting tot stand te brengen moet er in de buurt van de installatieplaats een stopcontact zijn.. Controleer of de aansluiting op het elektriciteitsnet aan de geldende wetten op dit gebied voldoet.



Belangrijk

Het is raadzaam om de eenheid in een kast voor elektrische onderdelen (voor buiten of voor binnen) te plaatsen, die goed geventileerd is om een goede luchtcirculatie te behouden en die voorzien is van een slot.



Voorzichtig - Waarschuwing

Zorg ervoor dat de toegang tot de voeding-/zendeenheid alleen toegestaan is voor bevoegde personen.

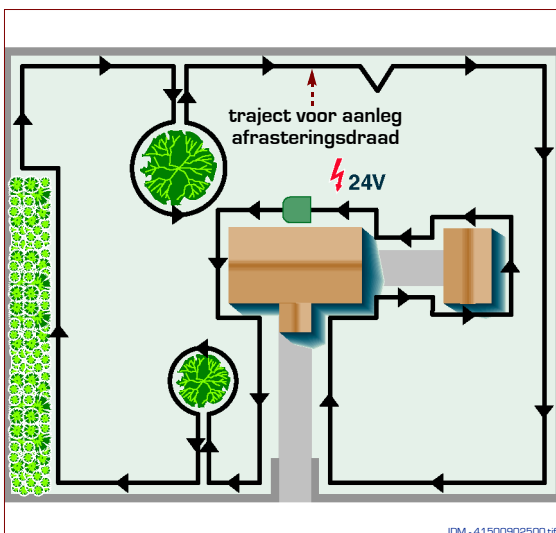
Bepaling van het verloop van de afrasteringsdraad

- Controleer het hele oppervlak van het gazon en bekijk of het noodzakelijk is om het gazon in meerdere afzonderlijke werkgebieden te verdelen.
- Bij de plaatsing van de omvangdraad, dient de draairichting rond de bloemperken te worden gerespecteerd (tegen de wijzers van de klok in).
- Definieer de omvang van het hoofdoppervlak, van de eventuele secundaire oppervlakken en voer de handelingen uit in de aangegeven volgorde.

1- Voorbereiding en afbakening van de werkoppervlakken (hoofd en secundair) [zie pag 14].

2- Installatie van de afrasteringsdraad [zie pag 17].

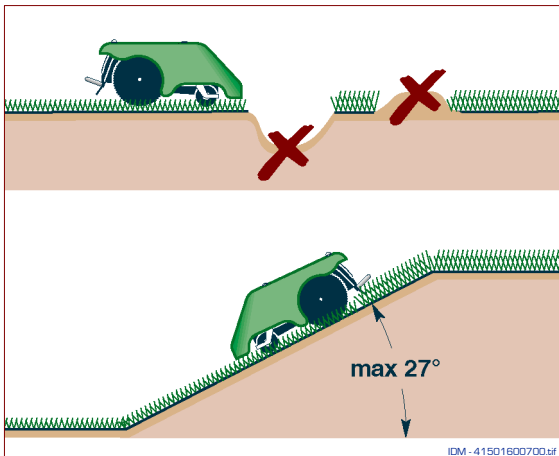
3- Installatie acculader en voedings-/zendgroep [zie pag 20].



NL

Voorbereiden van het te maaien gazon

- 1-Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig en vrij is van kuilen, stenen of andere hindernissen. Als dit niet zo is dan moet het gazon eerst vrijgemaakt worden. Als het niet mogelijk is om enkele hindernissen te verwijderen dan moeten de betreffende plaatsen op de juiste manier gemarkeerd worden.
- 2-Controleer of alle plaatsen van het gazon niet boven de toegestane hellingen komen. (zie "Technische gegevens"). Bij het maaien op hellende oppervlakken kan de robot bij het vaststellen van de omvangdraad slippen en buiten het oppervlak terechtkomen. Om dit te voorkomen, kunnen de "Kit hellingen" en de "Grijpende" wielen worden gemonteerd.



Als de toestand van het terrein geschikt is [compact, zonder te grote hobbels enz.] kan de robot als de speciale set geïnstalleerd wordt (binnen bepaalde grenzen) op grotere hellingen dan de toegestane maximum hellingen werken (zie figuur).



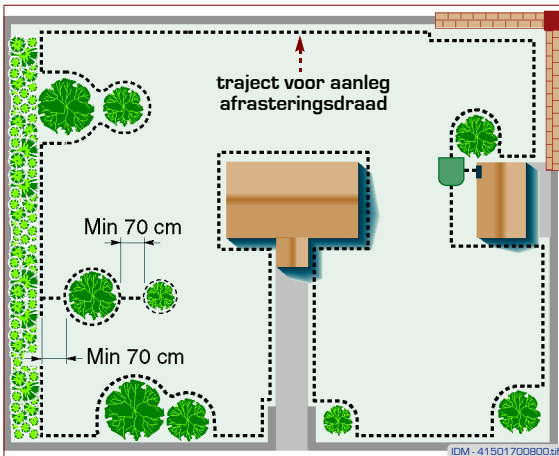
Belangrijk

De plaatsen waar de helling hoger is dan de toegestane helling mogen niet met de robot gemaaid worden.

NL

Afzetten van het werkgebied

- 3-Controleer het hele oppervlak van het gazon en bekijk of het noodzakelijk is om het gazon in meerdere afzonderlijke werkgebieden te verdelen. Alvo-rens met het installeren van de afrasteringsdraad te beginnen wordt geadviseerd om dit vlot en makkelijk te kunnen doen om het hele traject met rechte lijnen en eventuele gebogen lijnen op een gelijkmatige manier te markeren. De afbeelding laat een voorbeeld van een gazon zien waarop het traject voor het ondergronds plaats van de afrasteringsdraad gemarkeerd is.



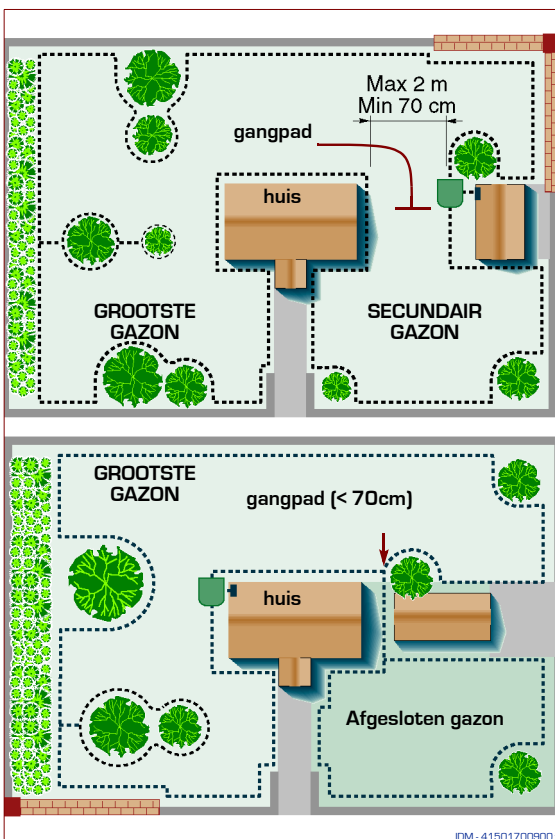
C14501700.tif



Belangrijk

Opdat de robot zijn werk zou kunnen doen, moet de afstand tussen de afbakening van twee elementen groter zijn dan 70 cm. Deze afstand is noodzakelijk om de doorgang van de robot mogelijk te maken.

Wanneer het te maaien oppervlak wordt onderbroken door bijvoorbeeld een doorgang met een breedte kleiner dan 70 cm en niet groter dan 2 m, moet het worden afgebakend met een draad om er meer onderling verbonden oppervlakken van te maken.



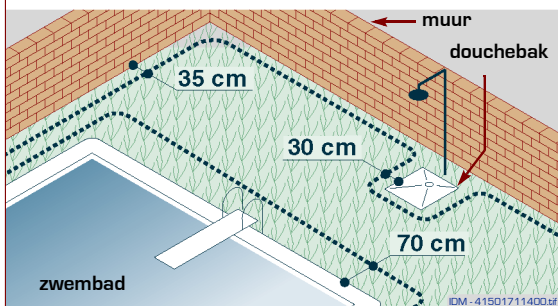
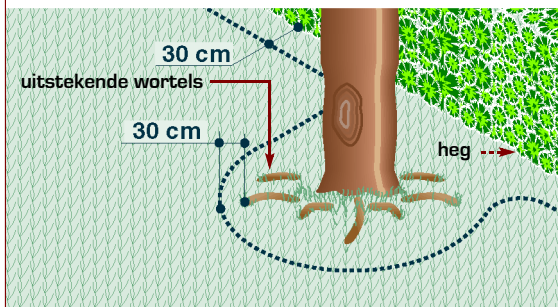
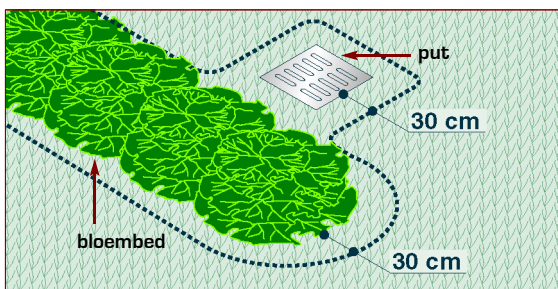
4-Zet de binnenste en randgedeelten van het werkgebied die de goede werking van de robot belemmeren af en markeer deze.



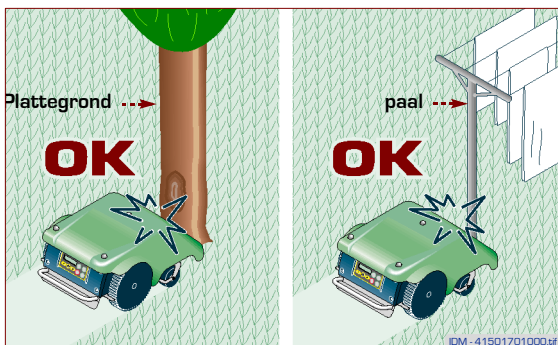
Belangrijk

De afbeelding geeft een voorbeeld van binnenste en randgedeelten van het werkgebied en de afstanden die aangehouden moeten worden voor het markeren voor de ondergrondse plaatsing van de afrasteringsdraad.

Zet de omtrekken van alle elementen van ijzer of andere metalen (putten, elektrische leidingen enz.) af en markeer ze om storingen voor het signaal van de afrasteringsdraad te voorkomen.



Zet de hindernissen (bomen, palen enz.) die geen belemmeringen voor de normale werking van de robot vormen niet af.

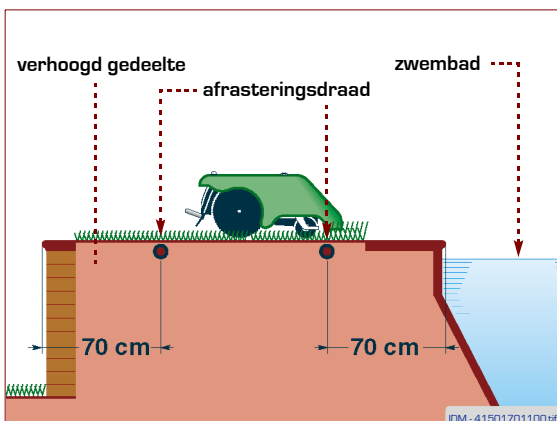


5-Zet de lagere gedeelten ten opzichte van het gazonoppervlak (zwembaden, gedeelten met aanzienlijke hoogteverschillen, trappen enz.) af (zie de voorbeeldfiguur).



Belangrijk

Houd de afstanden strikt aan om te voorkomen dat de robot valt met het risico dat de machine kapot gaat en/of ernstig beschadigd wordt.



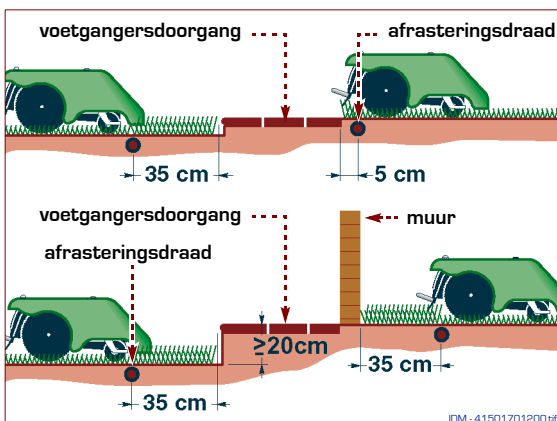
6-Zet de omtrekken af en marker ze zoals getoond op de figuur.

- Bij paden met dezelfde hoogte als het gazon: 5 cm
- Bij hogere paden dan het gazon: 35 cm
- Bij een omheiningmuur: 35 cm



Belangrijk

De doorgangspaden (op dezelfde hoogte als het gazon) die de robot nodig heeft om van het ene gedeelte naar het andere te gaan moeten niet afgezet worden.



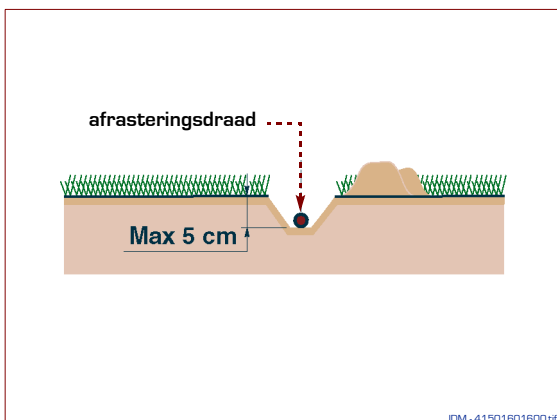
INSTALLATIE VAN DE AFRASTERINGSDRAAD

De afrasteringsdraad kan ondergronds aangebracht worden of op de grond gelegd worden.



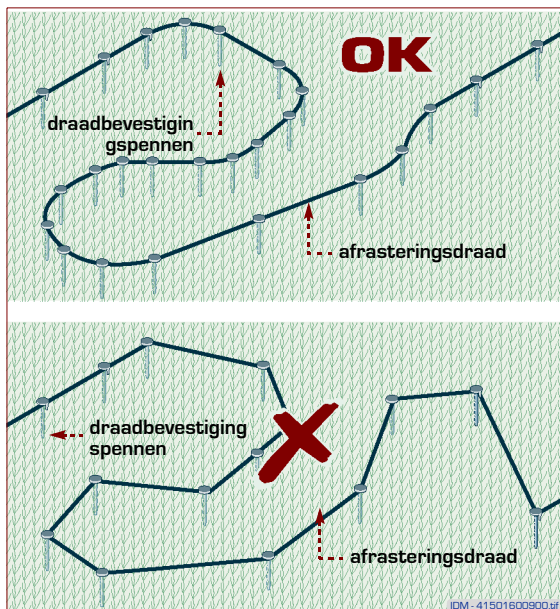
Belangrijk

Begin de draad te plaatsen vanaf de installatieplaats van de acculader, laat enkele meters over en snij die pas af bij het aansluiten op de groep.



Op de grond gelegde draad

- 1-Leg de draad met de klok mee langs heel het traject en bevestig de draad met de speciale meegeleverde pennen (afstand tussen de pennen 1÷2 m).
- Bij de plaatsing van de omvangdraad, dient de draairichting rond de bloemperken te worden gerespecteerd (tegen de wijzers van de klok in).
- Bevestig de draad op rechte gedeelten zodanig dat de draad niet te strak, gegolfd en/of verdraaid is.
- Bevestig de draad op niet rechte gedeelten zodanig dat de draad niet verdraaid wordt maar op een gelijkmatige manier gebogen wordt.



Ondergronds gelegde draad

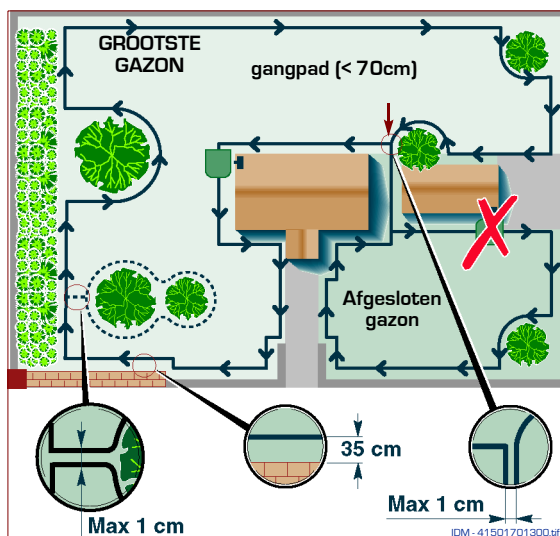
- 1-Graaf de grond ten opzichte van de lijn van de markering op de grond regelmatig en symmetrisch uit.
- 2-Leg de draad met de klok mee langs het hele traject op een paar centimeters diepte (ongeveer 2÷3 cm) om de kwaliteit en de sterkte van de door de robot opgevangen signaal niet te verminderen.
- 3-Zet de draad tijdens het leggen indien nodig op sommige punten met de

speciale pennen vast om ervoor te zorgen dat de draad op zijn plaats blijft liggen op het moment dat de draad met grond bedekt wordt.

- 4-Bedek de hele draad met grond en zorg ervoor dat de draad niet verdraaid wordt maar recht blijft liggen en op bochtige gedeelten een gelijkmatige buiging krijgt.

Belangrijk

Op de gedeelten waarin het nodig is om twee draden parallel te laten lopen (bijvoorbeeld: verbinding tussen de buitenomtrek en gemarkeerde binnenste gedeelten) moeten deze zich op een afstand van niet groter dan 1 cm bevinden.



C141501700.fm

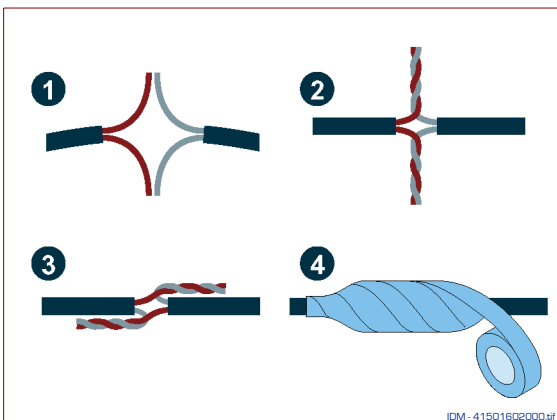
Verbinding van de afrasteringsdraad



Belangrijk

Zowel in geval van ondergronds als bovengronds gelegde draad moet de draad indien nodig op geschikte wijze met een stuk andere draad met dezelfde eigenschappen verbonden worden (zie de figuur).

Tijdens het verbinden wordt aanbevolen om zelfagglomererende tape te gebruiken (bijvoorbeeld: 3M Scotch 23). Gebruik geen isolatietape of andere soorten verbindingen (kabeluiteinden, klemmen enz.).



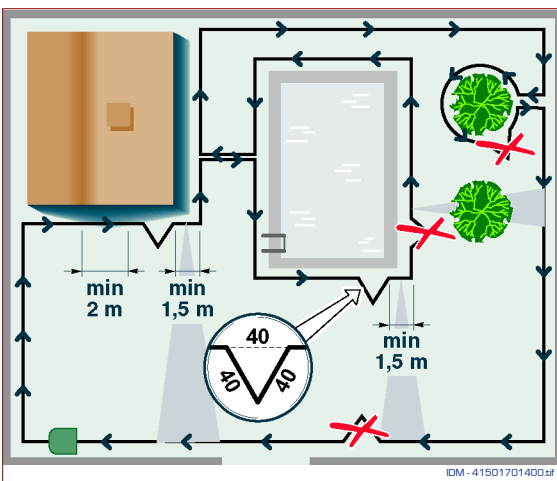
VOORBEREIDING SNELLE TERUGKEER VAN DE ROBOT NAAR DE ACCULADER

Om de tijden voor de terugkeer van de robot naar de acculader te beperken, worden langs de omvangdraad punten voorzien om de richtingswijziging van de robot mogelijk te maken. Op die manier wordt het retourtraject van de robot verkort.

Om dit te bekomen, wordt de omvangdraad op dusdanige wijze langs het parcours geplaatst dat een gelijkbenige driehoek van 40 cm per zijde wordt gevormd.

Realiseer de voorbereiding voor de snelle terugkeer aan een punt dat wordt voorafgegaan door minstens 2 m rechtlijnige draad en wordt gevolgd door minstens 1,5 m rechtlijnige draad.

Het punt dient niet te worden uitgevoerd langs het rechtlijnig traject dat onmiddellijk vooraf gaat aan de acculader of vlakbij hindernissen. Controleer of er langs het traject voor de snelle terugkeer geen hindernissen aanwezig zijn die de snelle terugkeer zouden kunnen belemmeren.



er van de robot naar de acculader kunnen verhinderen.

Wanneer de robot de omvang afgaat om een secundair oppervlak te bereiken, 'ziet' hij het punt voor de snelle terugkeer niet.

De illustratie levert een aantal nuttige aanwijzingen voor de correcte installatie en de voorbereiding voor de snelle terugkeer.

NL



Belangrijk

Een verkeerd gepland punt voor de snelle terugkeer zou de snelle terugkeer

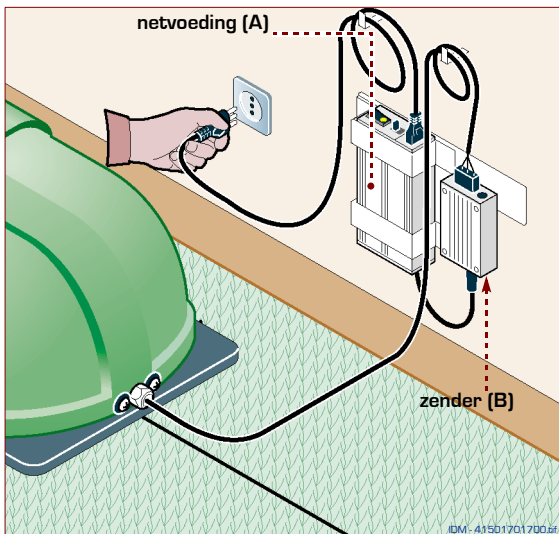
1-Zoek het installatieoppervlak van de acculader en de voedings-/zendgroep.



Voorzichtig - Waarschuwing

Vooraleer een handeling uit te voeren, moet de algemene stroomvoorziening worden onderbroken.

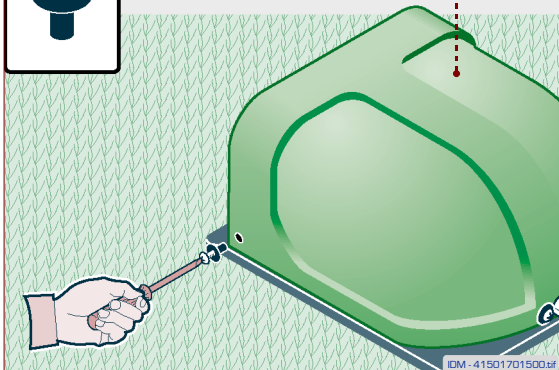
2-Installeer de voedings-/zende-eenheid (A-B).



3-Demonteer de afscherming (L).

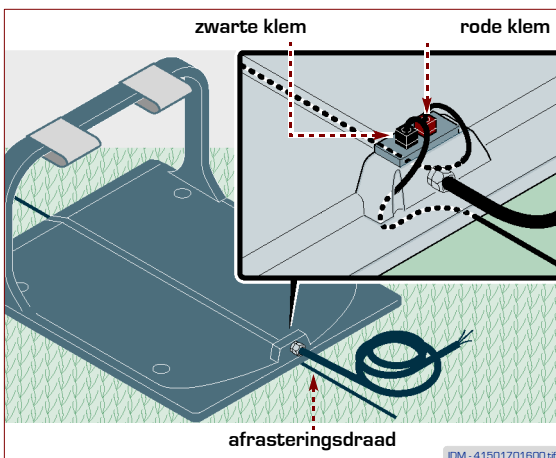


Bescherming (L)

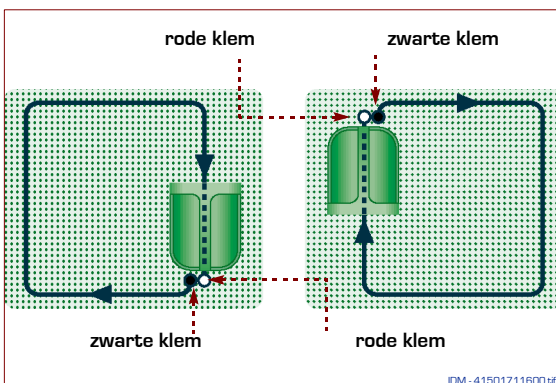


4-Positioneer de basis op het vooraf bepaalde oppervlak.

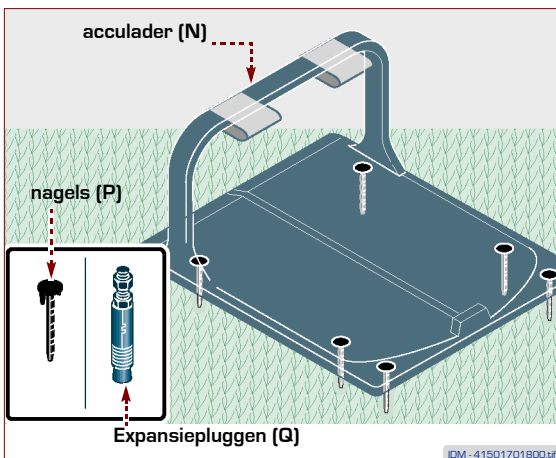
5-Plaats de omvangdraad (M) onder de basis.



6-Sluit beide uiteinden van de draad aan op de klemmen van de basis.



7-Maak de basis (N) vast aan de ondergrond met behulp van de nagels (P). Indien nodig, maak de basis vast met de expansiepluggen (Q).



INSTALLATIE VAN HET MES

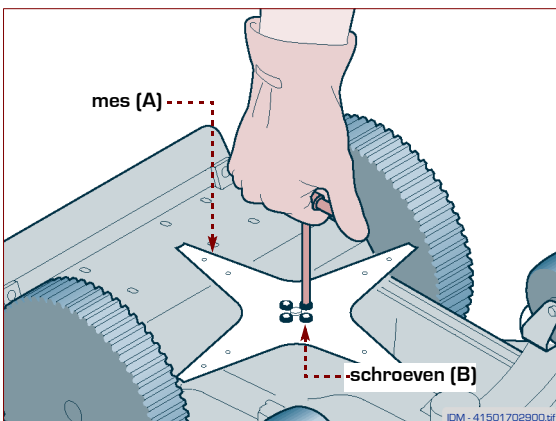
1-Alvorens het mes te monteren en/of te vervangen moet gecontroleerd worden of de robot in een veilige toestand tot stilstand gebracht is (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").

2-Draai de robot ondersteboven en leg hem zodanig neer dat de kap niet vernield wordt.



Belangrijk

Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden.



3-Monteer het mes (A).

4-Draai de schroeven (B) vast.

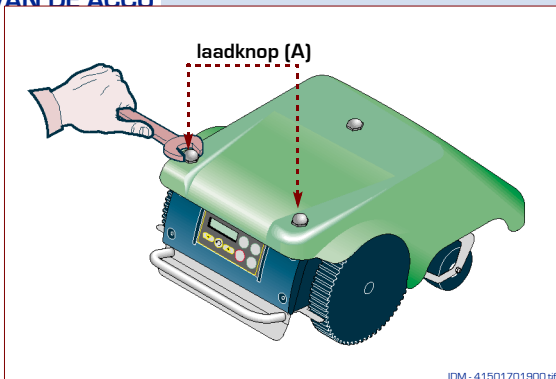
5-Stel de maaihoogte af (zie "Snijhoogte afstellen").

6-Kantel de robot weer in de werkstand.

INSTALLATIE EN AANSLUITING VAN DE ACCU

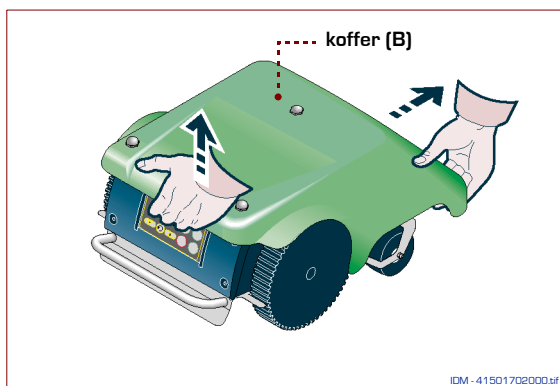
De robot kan met twee loodaccu's of met één of twee lithiumaccu's gevoed worden. Installeer de accu's zoals aangegeven.

1-Draai de knoppen (A) los.

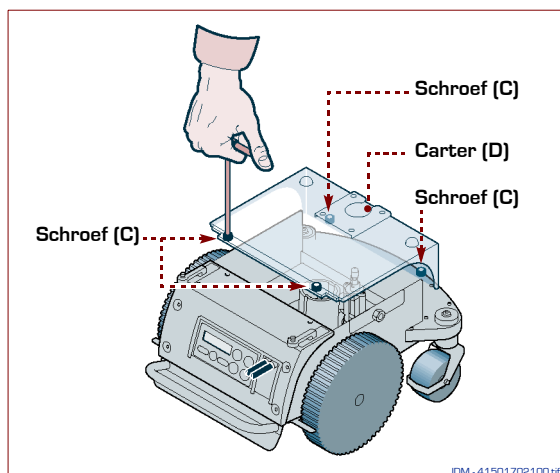


NL

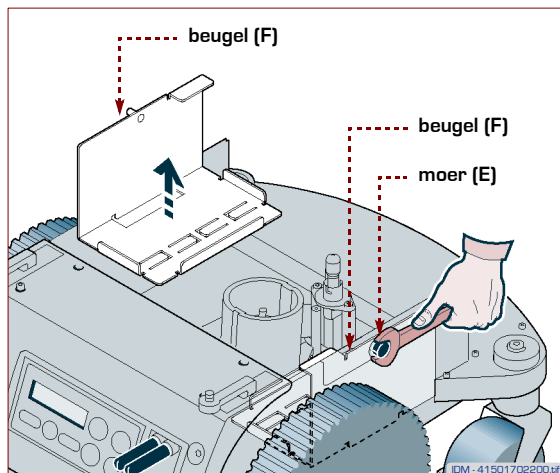
2-Demonteer de kap (B).



3-Draai de schroeven (C) los en demonteer het carter (D).

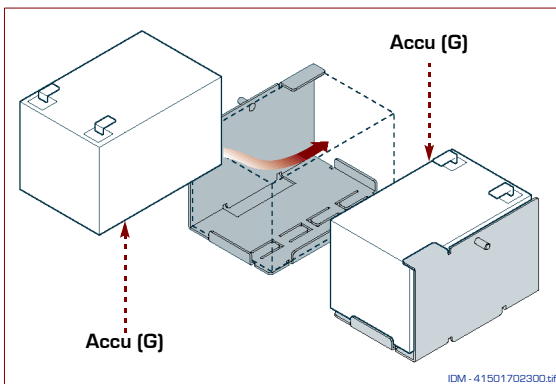


4-Draai de moeren (E) los en verwijder de beugels (F).



C141501700.fm

5-Doe de accu's (**G**) op de betreffende plaats.



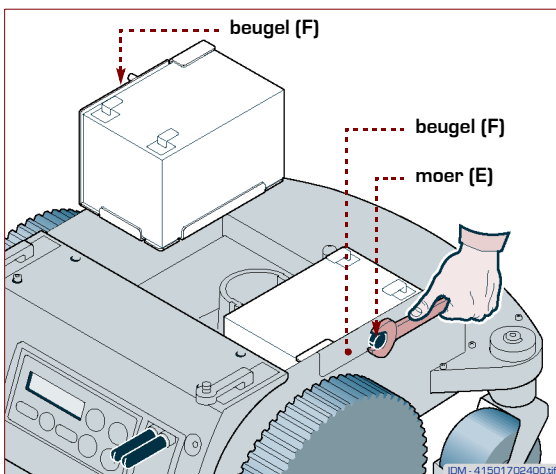
6-Monteer de beugels (**F**) met de accu's.

7-Draai de moeren (**E**) vast.



Belangrijk

De aansluiting wordt gerealiseerd volgens de aangegeven procedure, naargelang het type van accu dat werd geïnstaleerd (lood of lithium).



NL

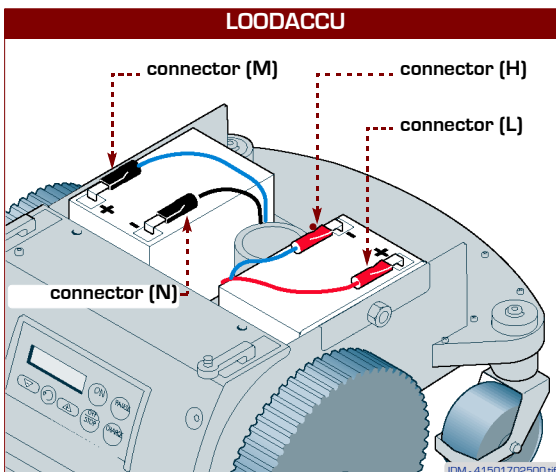
Loodaccu's aansluiten

1-Sluit de connector (**H**) aan (rood met blauwe kabel)

2-Sluit de connector (**L**) aan (rood met rode kabel)

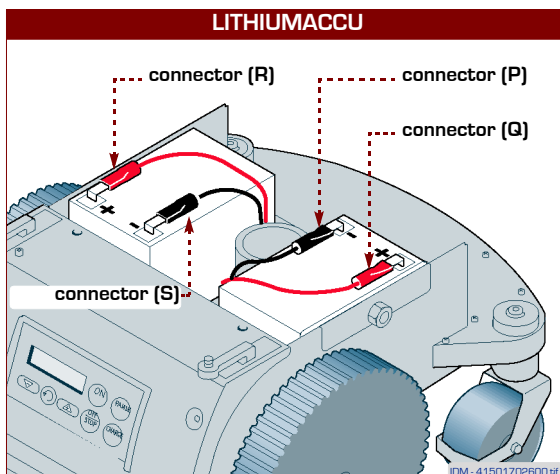
3-Sluit de connector (**M**) aan (zwart met blauwe kabel)

4-Sluit de connector (**N**) aan (zwart met zwarte kabel)



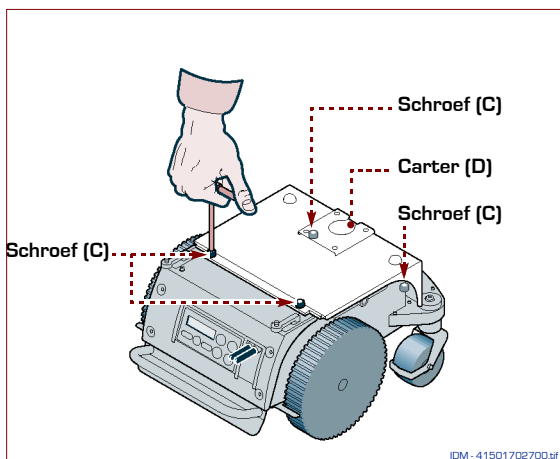
Lithiumaccu's aansluiten

- 1-Sluit de connector **(P)** aan (zwart met zwarte kabel)
- 2-Sluit de connector **(Q)** aan (rood met rode kabel)
- 3-Sluit de connector **(R)** aan (rood met rode kabel) (alleen voor de installatie van de 2 lithiumaccu's)
- 4-Sluit de connector **(S)** aan (zwart met zwarte kabel) (alleen voor de installatie van de 2 lithiumaccu's).



Na de aansluiting van de accu's, te werk gaan zoals aangegeven.

- 1-Monteer het carter **(D)** weer en draai de schroeven **(C)** weer vast.



- 2-Monteer de kap **(B)**.

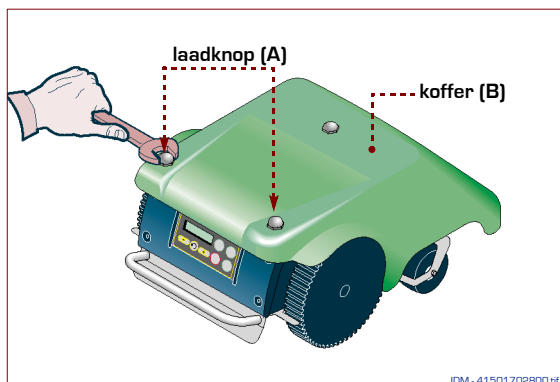
- 3-Zet de knoppen **(A)** vast.

- 4-Plaats de robot in de acculader.



Voorzichtig - Waarschuwing

Alvorens de accu's de eerste keer op te laden moet u controleren of de voeding geschikt is voor het type accu's die geïnstalleerd zijn (voeding voor loodaccu's of lithiumaccu's).



C141501700.fm



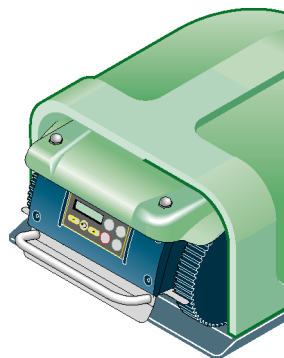
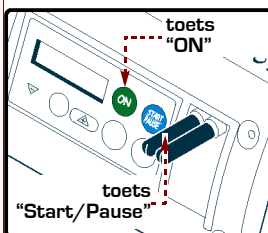
Belangrijk

Alvorens de robot te gebruiken moet u de nieuwe accu's eerst volledig opladen (zie "Laad de accu's bij het eerste gebruik op").

Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Gebruik en werking").

LAAD DE ACCU'S BIJ HET EERSTE GEBRUIK OP

- 1-Plaats de robot in de acculader.
- 2-Druk op de toets **ON**.
- 3-Na enkele seconden verschijnt op het display "LADEN".
- 4-Druk op de toets "Start/Pauze".



IDM - 41501703000.af

Op het display verschijnt de functie "PAUZE". De laadcyclus van de accu's start.



- 5-Na het laden kan de robot worden geprogrammeerd voor het gebruik (zie "Programmering").

NL



Belangrijk

De accu's als zij voor de eerste keer opgeladen worden moeten minimaal 24 uur aangesloten blijven.

AFSTELLINGEN

AANBEVELINGEN VOOR DE AFSTELLINGEN



Belangrijk

De gebruiker moet de afstellingen verrichten volgens de procedures die in de gebruiksaanwijzing staan. Er mogen geen afstellingen verricht worden die niet uitdrukkelijk in de gebruiksaanwijzing staan.

Eventuele buitengewone afstellingen die niet uitdrukkelijk in de gebruiksaanwijzing staan mogen uitsluitend door het personeel van de erkende servicecentra van de fabrikant verricht worden.

SNIJHOOGTE AFSTELLEN

Alvorens de maaihoogte van het mes in te stellen moet u controleren of de robot in een veilige toestand gestopt is (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").

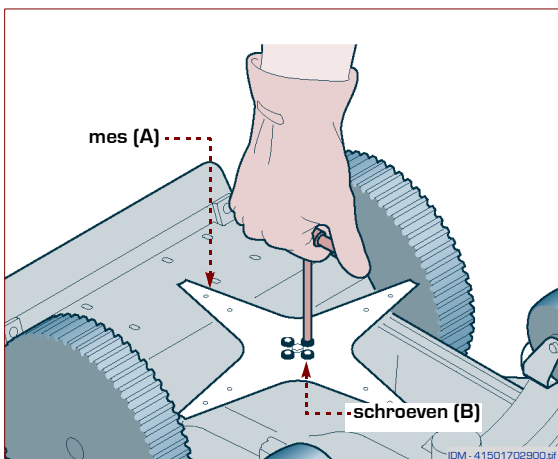
- 1-Schakel het antidiefstalalarm uit om te voorkomen dat het alarm in werking treedt (zie "Programmering").



Belangrijk

Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden.

- 2-Draai de robot ondersteboven en leg hem zodanig neer dat de kap niet vernield wordt.
- 3-Draai de schroeven (B) los om het mes (A) te demonteren.



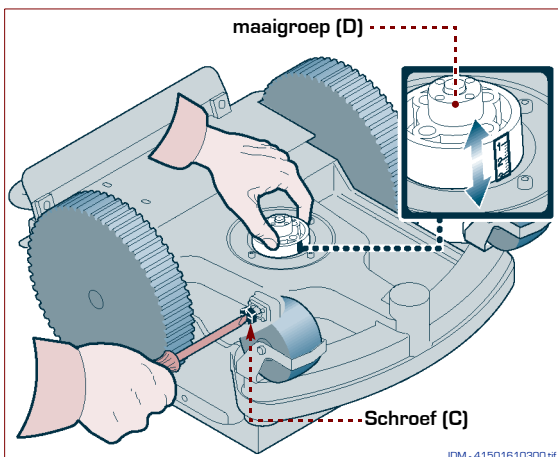
- 4-Draai de schroef (C) los.
- 5-Verhoog of verlaag de maaigroep (D) om de gewenste maaihoogte in te stellen. De hoogte is af te lezen van de schaal.
- 6-Na het afstellen, de schroef (C) vastdraaien en het mes hermonteren. Hoe groter de uitslag van de maaigroep (D), hoe korter het gras zal worden gemaaid.



Belangrijk

Verlaag de maaihoogte geleidelijk. Er wordt geadviseerd om de maaihoogte na elke 1÷2 dagen minder dan 1 cm te verlagen om de meest geschikte hoogte te verkrijgen.

- 7-Kantel de robot weer in de werkstand.



REGELING REGENSENSOR

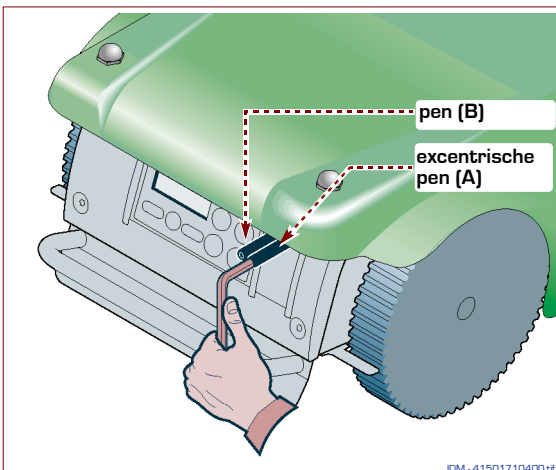
- 1-Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").
- 2-Regel de afstand tussen de pennen **(A-B)** door de pen **(A)** te draaien.



Belangrijk

De gevoeligheid van de sensor vergroot naarmate de afstand tussen de pennen afneemt. Het wordt afgeraden de pennen niet te dicht bij elkaar te brengen.

Indien de sensor regen detecteert, zal de robot zijn functies uitvoeren zoals ingesteld in het programma (zie "Programmering").



GEBRUIK EN WERKING

AANBEVELINGEN VOOR HET GEBRUIK



Belangrijk

Als u de robot voor de eerste keer gebruikt wordt aanbevolen om de hele gebruiksaanwijzing aandachtig te lezen en te controleren of u hem volledig begrepen heeft, dit geldt met name voor alle informatie met betrekking tot de veiligheid.

Gebruik de machine alleen voor de door de fabrikant bepaalde doeleinden en knoei niet met de inrichtingen om andere prestaties dan de werkingsprestaties te verkrijgen.

NL

BESCHRIJVING VAN DE BEDIENINGEN VAN DE ROBOT

Op de afbeelding ziet u de plaats van de bedieningen op de machine.

A) Display: is verlicht om alle functies weer te geven.

B) ON: indrukken om de grasmaaimachine aan te zetten.

C) PAUSE: indrukken om de grasmaaimachine te stoppen en het display in "stand-by" te zetten; in deze modus kunt u de grasmaaimachine programmeren. Als u deze toets opnieuw indrukt, begint de grasmaaimachine opnieuw te maaien. Als u deze toets indrukt tijdens het laden van de accu, zal de grasmaaimachine niet beginnen te maaien totdat de toets opnieuw wordt ingedrukt en de melding "Pause" van het display verdwijnt.

D) CHARGE: indrukken om de grasmaaimachine naar de acculader te laten terugkeren en de accu eerder dan voorzien te laden. Als u

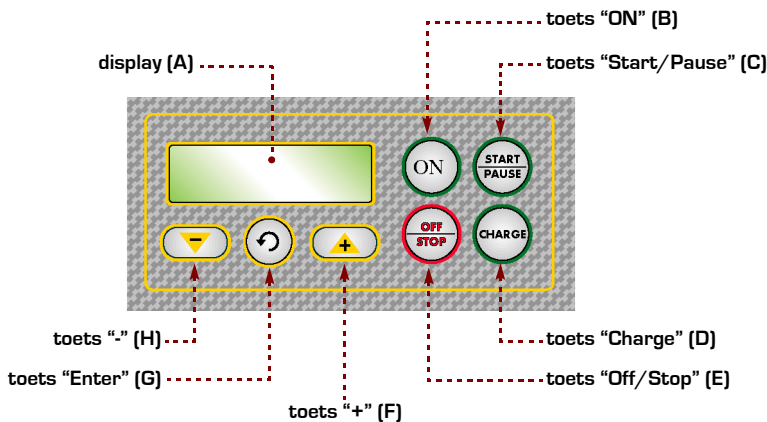
deze toets indrukt tijdens het laden van de accu, zal de grasmaaimachine ophouden met laden en opnieuw gaan maaien.

E) OFF/STOP: indrukken om de grasmaaimachine uit te zetten. het display gaat uit.

F) Toets "+": indrukken tijdens het maaien om het mes dat u eerder heeft gestopt, weer aan te zetten. Indrukken tijdens het programmeren om de meer onderwerpen in het menu te overlopen.

G) ENTER: indrukken tijdens het maaien om het "spiraalmaaien" te starten. Indrukken tijdens het programmeren om uw keuze te bevestigen en op te slaan.

H) Toets "-": indrukken tijdens het maaien om het mes te stoppen. Indrukken tijdens het programmeren om minder onderwerpen in het menu te overlopen.



IDM - 41501703500.nl

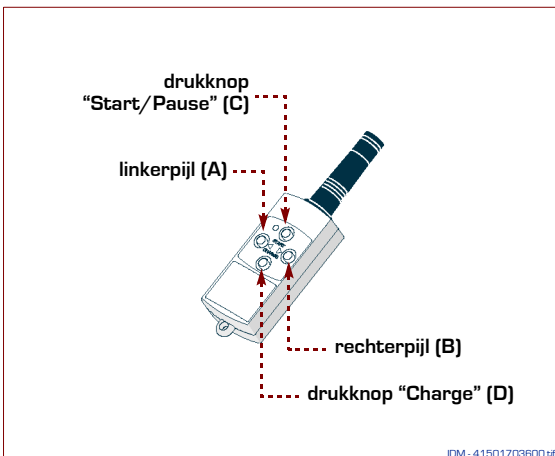
C14501700.fm

BESCHRIJVING VAN DE AFSTANDSBEDIENING

- **Knoppen (A-B):** dienen om de robot bochten naar rechts of naar links te laten maken.

De robot blijft bochten in de ene of in de richting maken zolang de betreffende knop ingedrukt gehouden wordt (rechts of links). Als de knop losgelaten wordt beweegt de robot langs een rechte lijn.

- **Knop "Start" (C):** om de robot van op afstand in te schakelen (verplaatsing, stop en start van het mes en overgang naar een ander oppervlak).
- **Knop "Charge" (D):** om de opgesomde handelingen uit te voeren.



Het apparaat van de acculader halen en de werkcyclus aanvatten, voor zover die geprogrammeerd is.

Het apparaat de spiraalvormige beweging laten uitvoeren (alleen wanneer ingeschakeld en in beweging).

Het apparaat opladen (alleen wanneer ingeschakeld en in de modus pauze).

Het apparaat uit de buurt van de omvangdraad houden, indien de draad gevolgd wordt zonder het werk correct uit te voeren.



Belangrijk

De afstandsbediening wordt reeds geprogrammeerd met een eenduidige code die aan de betreffende robot gekoppeld is geleverd.

Als de afstandsbediening niet functioneert omdat hij de code die aan de betreffende robot gekoppeld is niet herkent moet de afstandsbediening opnieuw geprogrammeerd worden (zie "Programming").

NL

PROGRAMMERING

Ga als volgt te werk:

- 1-Druk op de toets.



- 2-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").



- 3-Wanneer de robot aangezet wordt in de acculader, verschijnt op het display na enkele seconden "LADEN".

- 4-Druk op de toets.



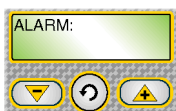
Op het display verschijnt de functie "PAUZE".



- 5-Druk op de toets.



Op het display verschijnt de functie "ALARM".



Belangrijk

Om de weergegeven functie te memoriseren, druk op de toets "Pausa" of "Enter".

Wanneer wordt gedrukt op "Pausa", verschijnt op het display "PAUZA". Wanneer wordt gedrukt op "Enter", verschijnt de volgende functie op het display.

De functie blijft niet gememoriseerd wanneer wordt gedrukt op "Stop" vóór "Enter" of "Pausa". De robot wordt uitgeschakeld.

ALARM: (alleen voor sommige versies, zie "Technische gegevens") functie om het antidiefstalalarm in- en uit te schakelen.

- 1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de functies in- of uit te schakelen.

Enable: om het alarm in te schakelen. Indien de robot wordt opgetild met de handgreep, treedt het alarm in werking. Drie geluidssignalen geven dit weer.

Uitschakelen: om een eventueel in werking getreden alarm uit te schakelen. Dit wordt weergegeven door een continu en afnemend geluidssignaal

Belangrijk

De functie "ALARM" kan alleen met een paswoord worden ingeschakeld, uitgeschakeld en stopgezet (zie "Invoeren paswoord").

Opdat het alarm kan werken, moet de "bufferaccu" van de robot geladen zijn.

Om de "bufferaccu" te laden, moet de robot worden ingeschakeld in de acculader tijdens de lading van de accu's, of moet hij worden aangelaten tijdens het maaien.

De eerste lading van de "bufferaccu" neemt minstens 6 uren in beslag.

Om het alarm uit te schakelen, moet zoals aangegeven te werk worden gegaan.

2-Schakel de robot in.

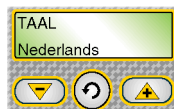
3-Ga naar de functie "ALARM".

4-Druk op een van de toetsen "+", "-" om "Uitschakelen" weer te geven.

5-Voer het paswoord in (zie "Invoeren paswoord").

6-Druk op de toets "Enter" om het geluidssignaal uit te schakelen.

Op het display verschijnt de functie "TAAL".

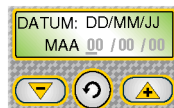


TAAL: om de taal voor de weergave van de berichten te selecteren.

1-Druk op de toets "+" en "-" om de beschikbare talen te overlopen.

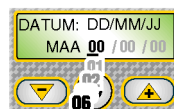
2-Druk op de toets "Enter" om de geselecteerde taal te bevestigen.

Op het display verschijnt de functie "DATA".

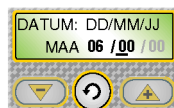


DATA: om het winter- of zomeruur, de dag, de maand en het jaar in te stellen.

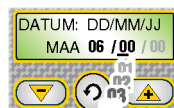
1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de dag in te stellen.



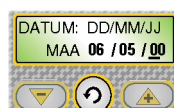
2-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



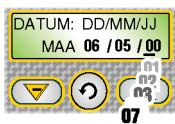
3-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de maand in te stellen.



4-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



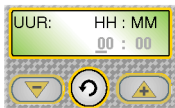
5-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het jaar in te stellen.



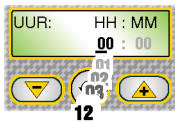
6-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



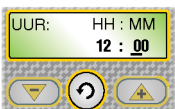
Op het display verschijnt de functie "UUR".



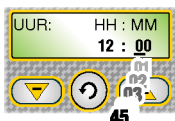
7-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het uur in te stellen.



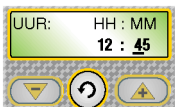
8-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



9-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de minuten in te stellen.



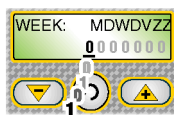
10-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



Op het display verschijnt de functie "WEEK".



1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de dagen van de week waarop de robot moet werken in te stellen.



Waarde 0: rustdag robot.
Waarde 1: werkdag robot.

2-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



3-Herhaal de procedure om alle dagen van de week in te stellen.

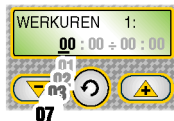
Na de procedure (letter "Z" voor zondag), verschijnt op het display de functie "WERKUREN 1".



WERKUREN 1: om de eerste tijdzone van de dag waarin de robot moet werken in te stellen.

De cursor positioneert zich automatisch in de zone onder de eerste tijdzone (vb. van 7:30 tot 9:30).

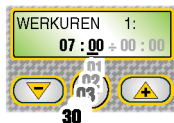
1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het beginuur voor het maaien in te stellen.



2-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



3-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de minuten voor het begin van het maaien in te stellen.



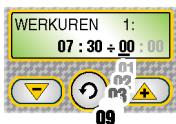
4-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



SETTIM: om de dagen van de week waarop de robot moet werken in te stellen.

De cursor positioneert zich automatisch in de oppervlak onder de letter "M" (Maandag).

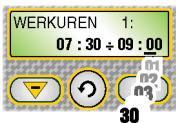
5-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het uur voor het einde van het maaien in te stellen.



6-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



7-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de minuten voor het einde van het maaien in te stellen.



8-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



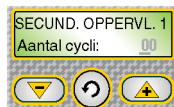
Op het display verschijnt de functie "WERKUREN 2".



WERKUREN 2: om de tweede tijdzone van de dag waarin de robot moet werken in te stellen.

Om de tweede begin- en einduur van de tweede tijdzone van de dag in te stellen (vb. van 19.00 tot 22.00) wordt zoals voor "WERKUREN 1" te werk gegaan.

Na de procedure, verschijnt op het display de functie "SEC. OPPERVL. 1 - Aantal cycli".

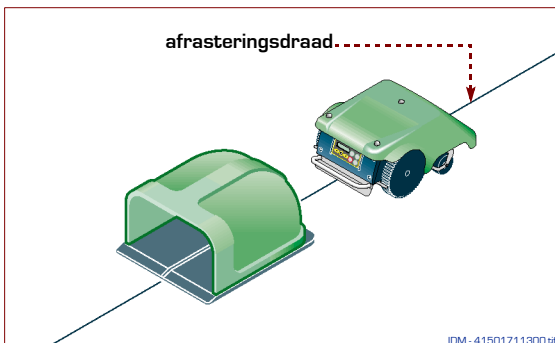


SEC. OPPERVL. 1: om het automatisch maaien van een secundair oppervlak 1 in te stellen.

Programmeer de tijd die de robot nodig heeft om het secundaire oppervlak te bereiken langs de omvangsdraad.

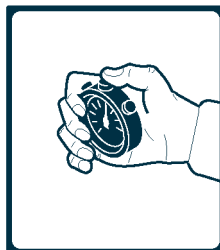
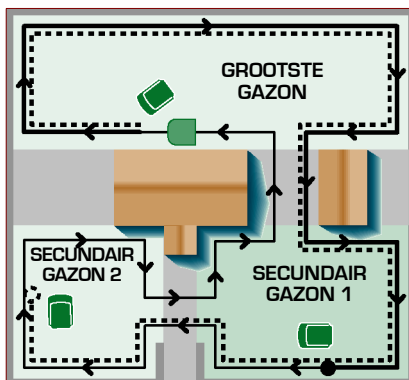
Om de tijd te meten, ga te werk zoals hierna aangegeven:

1-Positioneer de robot buiten de acculader in de richting van de uitgangsdraad.



2-Druk op de toetsen **ON**, **PAUSA** en **CHARGE** om de robot te starten.

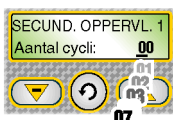
3-Chronometreer de tijd die de robot nodig heeft om de helft van het parcours van het secundaire oppervlak te bereiken.



Belangrijk
Indien langs het parcours om dit secundaire oppervlak te bereiken

punten voor de snelle terugkeer werden voorzien, moet de robot handmatig net na dat punt voor de snelle terugkeer worden geplaatst.

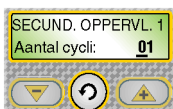
4-Druk op de toets "+" en "-" om het aantal werkcycli in te stellen die uitgevoerd moeten worden op het hoofdoppervlak, waarna de grasmaaimachine het werk in het eerste secundaire oppervlak aanvat.



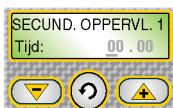
i Belangrijk

Indien er geen secundaire oppervlakken zijn (van het type 1 of 2), moet men voor het vervullen van het veld van de functies m.b.t. aan de cycli en de tijd de waarde 0 invoeren.

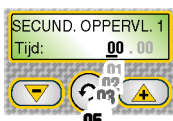
5-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



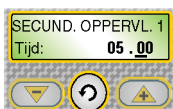
Op het display verschijnt "SEC. OPPERV. 1 - Tijd".



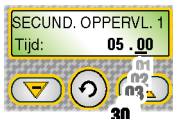
6-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de gechronometreerde tijd (in minuten) in te voeren om het secundaire oppervlak te bereiken.



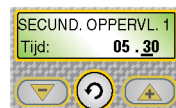
7-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



8-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de tijd (in seconden) in te voeren.



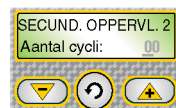
9-Druk op de toets om te bevestigen.



i Belangrijk

Indien er geen secundaire oppervlakken zijn (van het type 1 of 2), moet men voor het vervullen van het veld van de functies m.b.t. aan de cycli en de tijd de waarde 0 invoeren.

Na de procedure, verschijnt op het display de functie "SEC. OPPERV. 2 - Aantal cycli".



SEC. OPPERV. 2: om het automatisch maaien van een secundair oppervlak in te stellen 2.

1-Om het aantal cycli en de tijd voor de secundaire oppervlak 2 in te stellen, moet de procedure aangegeven voor "SEC. OPPERV. 1" worden herhaald.

i Belangrijk

Indien er geen secundaire oppervlakken zijn (van het type 1 of 2), moet men voor het vervullen van het veld van de functies m.b.t. aan de cycli en de tijd de waarde 0 invoeren.

Na de procedure, verschijnt op het display de functie "OMVANG".



OMVANG: om de robot te regelen met de modaliteit herkenning omvangsdraar of hindernis.

1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het type van afbakening langs de omvang in te voeren.

Selecteer **JA** wanneer de omvangsdraad gemonteerd is.

Selecteer **NEEN** niet wanneer de omvangsdraad gemonteerd is.

Selecteer **x2** wanneer het signaal verstoord is (omvangsdraad gemonteerd).

Selecteer **x4** wanneer het probleem niet opgelost wordt met de optie x2.

Selecteer **x6** wanneer het probleem niet opgelost wordt met de optie x4.



Belangrijk

Bij het inschakelen van de grasmaai-machine positioneert die zich automatisch in de modus **Omvang JA**. De opties **NEEN**, **x2**, **x4**, **x6** worden bij het uitzetten van de grasmaaimachine gedeactiveerd. Gebruik ze met uiterste voorzichtigheid en alleen in afwezigheid van zwembaden of steile oppervlakken.

2-Druk op de toets "**Enter**" om te bevestigen.

Na de procedure, verschijnt op het display de functie "REGENSENSOR".



REGENSENSOR: om de robot te regelen in geval van regen.

1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de functies in- of uit te schakelen.

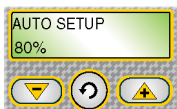
Uitgeschakeld: wanneer het regent blijft de robot het gras maaien.

Pauza: wanneer het regent gaat de robot terug naar de acculader (in modaliteit "laden") tot op de toets "Pause" wordt gedrukt.

Herstarten: bij regen gaat de robot terug naar de acculader en blijft in de modaliteit "laden". Na de laadcyclus start de robot opnieuw om het gras te maaien wanneer het opgehouden heeft met regenen.

2-Druk op de toets "**Enter**" om te bevestigen.

Op het display verschijnt "AUTO SETUP".



AUTO SETUP: (alleen voor sommige versies, zie "Technische gegevens") om de maaitijd van de robot automatisch te verminderen naargelang de condities van het gasveld.

1-Druk op de toets "+" en "-" om deze optie uit te schakelen of om het percentage gemaaid gras in te stellen waarna de functie van de automatische programmering in werking treedt.

Met de automatische programmering is het mogelijk de werktijd van de machine te verminderen op basis van de condities van het grasveld. Wanneer het percentage gemaaid oppervlak groter is (de waarde ingesteld in het menu "Autoprogramm."), zal de machine automatisch een rustpauze inlassen om de daaropvolgende ingrepen uit te stellen; hoe groter het percentage gemaaid gras, hoe langer deze rustpauze tussen twee werkcycli zal zijn.

2-Druk op de toets "**Enter**" om te bevestigen.

Op het display verschijnt de functie "AFSTANDSBEDIENI."



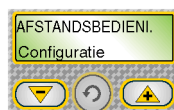
AFSTANDSBEDIENI.: (alleen voor sommige versies, zie "Technische gegevens") om de afstandsbediening opnieuw te programmeren.

1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om een functie te selecteren.

Configuratie: om de afstandsbediening opnieuw te programmeren met een eenduidige code geassocieerd met de robot waarop hij is afgestemd.

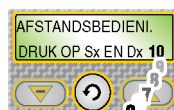
2-Om de afstandsbediening opnieuw te programmeren, selecteer "Configuratie".

3-Op het display verschijnt "AFSTANDSBEDIENI. Configuratie".



4-Ga met de afstandsbediening in de buurt van de robot staan.

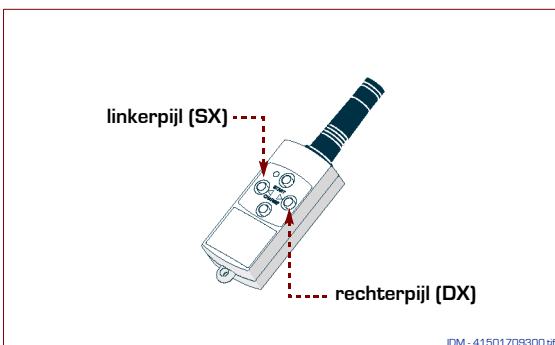
5-Druk op de toets "**Enter**" om te bevestigen.



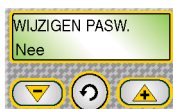
6-Druk tegelijk op de toetsen "DX", "SX" van de afstandsbediening binnen 10 seconden (zie figuur).

Twee geluidssignalen geven aan dat de afstandsbediening is afgestemd op de robot.

7-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



Op het display verschijnt "PASWOORD".



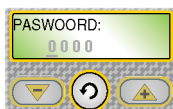
PASWOORD: om het paswoord in te stellen of te wijzigen.

1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de functies in- of uit te schakelen.

Si: om een nieuw paswoord in te voeren.

No: om het eerder ingevoerd paswoord ongewijzigd te laten.

2-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.

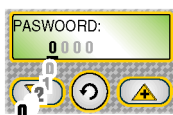


Belangrijk

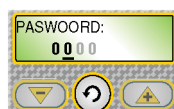
Om het paswoord in te voeren of te wijzigen, moet eerst het vorige en daarna het nieuwe paswoord worden ingevoerd.

Bij de aankoop bestaat het paswoord ingevoerd door de constructeur uit vier cijfers (0000).

3-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het eerste cijfer in te stellen.

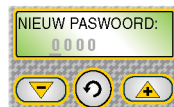


4-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



5-Herhaal de procedure om alle cijfers van het paswoord in te stellen.

6-Na de procedure, verschijnt op het display de functie "NIEUW PASWOORD".

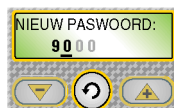


De cursor positioneert zich automatisch in de oppervlak onder het eerste cijfer.

7-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het eerste cijfer in te stellen.

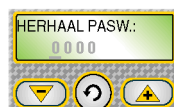


8-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



9-Herhaal de procedure om alle cijfers van het paswoord in te stellen.

10-Na de procedure, verschijnt op het display de functie "HERHAAL PASWOORD".



- 11-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het eerste cijfer in te stellen.



- 12-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.

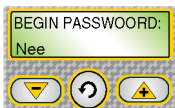


Herhaal de procedure om alle cijfers van het paswoord in te stellen.

i Belangrijk

De herhaling van de procedure voor het invoeren van het paswoord is nodig om er zeker van te zijn dat het paswoord correct werd ingevoerd. Om het paswoord niet te vergeten, wordt aanbevolen een makkelijk te onthouden combinatie te kiezen.

Na de procedure, verschijnt op het display de functie "BEGIN PASWOORD".



BEGIN PASWOORD: om de vraag tot invoeren van het paswoord telkens wanneer de robot aan- en weer uitgezet wordt na een inactieve periode al dan niet te programmeren (vb. opslag tijdens de winterperiode).

- 1-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de functies in- of uit te schakelen.

Nee: na een inactieve periode zal de robot bij elke inschakeling starten in in werking treden zonder dat het paswoord moet worden ingevoerd.

Ja: na een inactieve periode zal de robot bij elke inschakeling niet starten of in werking treden tot het paswoord werd ingevoerd.

- 2-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



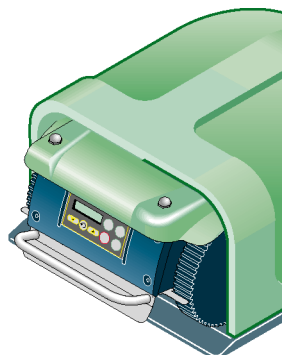
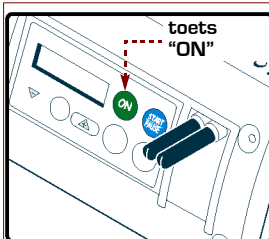
- 3-Druk op de toets "Pauza" om de instellingen te memoriseren en de programmeerfase te verlaten.

Nu is de robot klaar voor gebruik [zie "Start automatische cyclus"].

START AUTOMATISCHE CYCLUS

De automatische cyclus wordt gestart bij de eerste inbedrijfstelling op na een inactieve periode.

- 1-Druk op de toets **ON**.
- 2-Voer het paswoord in (indien gevraagd) [zie "Invoeren paswoord"].
- 3-Wanneer de robot voor het eerst in bedrijf wordt gesteld, moet hij worden geprogrammeerd. Wanneer de robot daarentegen na een inactieve periode weer in bedrijf wordt gesteld, moet worden gecontroleerd of de geprogrammeerde...



erde functies overeenkomen met de effectieve toestand van het te maaien grasveld (vb. toevoeging van een zwembad, planten, enz.) [zie "Programmering"].

4-Stel de maaihoogte af [zie "Snijhoogte afstellen"].

5-Stel de gevoeligheid van de regensensor af [zie "Regeling regensensor"].

6-Plaats de robot in de acculader.



Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen [zie "Programmering"].

7-Na enkele seconden, verschijnt op het display het bericht "LADEN".

8-De robot begint het gras te maaien op de geprogrammeerde wijze.

DE ROBOT IN EEN VEILIGE TOESTAND STOPPEN

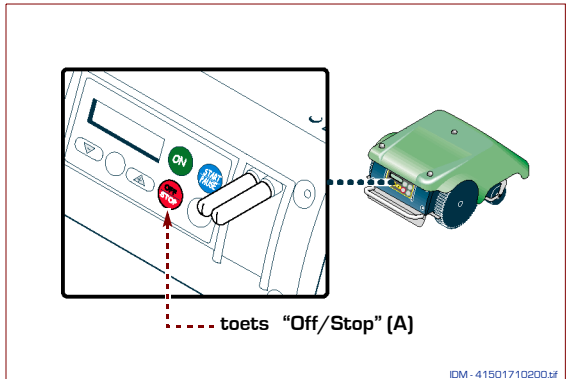
Tijdens het gebruik van de robot kan het nodig zijn om de robot in een veilige toestand te stoppen om het gevaar dat het mes onverwachts start te vermijden.

Druk op de toets **"Off/Stop" (A)** om de robot te stoppen.



Belangrijk

De robot in een veilige toestand stoppen is noodzakelijk om onderhoudswerkzaamheden en reparaties te kunnen uitvoeren (bijvoorbeeld: de accu's vervangen en/of opladen, het mes vervangen, de machine schoonmaken enz.).



DE ROBOT AUTOMATISCH STOPPEN

De robot stopt automatisch als de hieronder vermelde omstandigheden zich voordoen.

- Accu's leeg

De robot keert automatisch terug naar de acculader.

- Regen

In geval van regen keert de robot automatisch terug naar de acculader en zal werken op de geprogrammeerde wijze [zie "Programmering"].

- Gemaaid gazon

De sensor detecteert het gemaaid grasveld en de robot keert automatisch terug naar de acculader om te werken volgens op de geprogrammeerde wijze [zie "Programmering"].

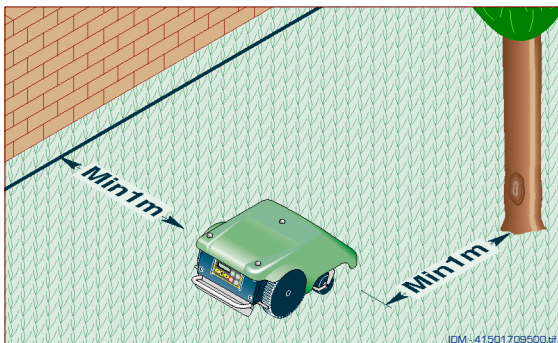
- Einde werkuren

Na de werktijd zal de robot automatisch terugkeren naar de acculader en werken op de geprogrammeerde wijze [zie "Programmering"].

HANDMATIGE START EN STOP VAN DE ROBOT (OP AFGESLOTEN OPPERVlakKEN)

De robot wordt handmatig gestart voor het maaien van grasvelden die niet opgenomen zijn in de programmering van de automatisch te maaien grasvelden.

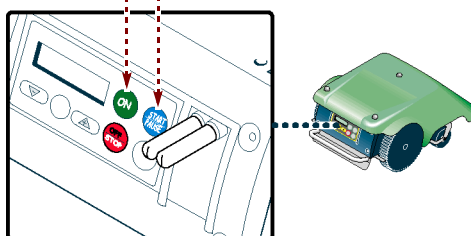
Zet de robot op minimaal 1 m afstand van de afrasteringsdraad en alle andere hindernissen in het werkgebied.



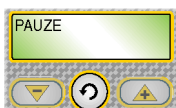
1-Druk op de toets **ON (A)**.

2-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").

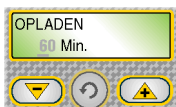
toets "ON" (A) toets "Start/Pause" (B)



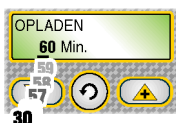
3-Op het display verschijnt de functie "PAUZE".



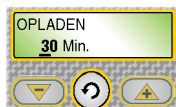
4-Druk op de toetsen "-", "+" in de juiste sequentie. Sop het display verschijnt "BUITEN - 60 Min" (default-twaarde).



5-Druk op een van de toetsen "+", "-" om de minuten in te stellen.



6-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen.



i Belangrijk

De ingevoerde waarde wordt niet gememoriseerd.

7-Druk op de toets "Start/Pause" (B) om de robot te starten.

Na de ingestelde tijd, stopt de robot in veilige condities vlakbij de omvangdraad.

8-Plaats de robot in de acculader.

i Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit voordat de robot op te tillen (zie "Programmering").

C14501700.fm

DE ROBOT ZONDER AFRASTERINGSDRAAD STARTEN

Dit kan met de afstandsbediening gedaan worden om gebieden die volledig met houten hekken afgezet zijn te maaien of om bijvoorbeeld kleine gebieden die niet afgezet kunnen worden te maaien of om praktijkdemonstraties over de werking van de robot te geven.



Belangrijk

Als de robot zonder afrasteringsdraad gebruikt wordt, wordt geadviseerd om ervoor te zorgen dat de robot niet tegen hindernissen, hoeken of scherpe voorwerpen aanstoot om beschadigingen en defecten te vermijden.

- 1-Druk op de toets **ON (A)**.
- 2-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").

Op het display verschijnt het bericht:

- 3-Druk op de toets **"Enter"** tot "Omvang" wordt weergegeven (zie "Programmering").

Op het display verschijnt het bericht:

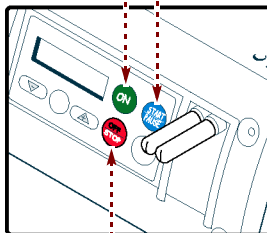
- 4-Druk op een van de toetsen **"+"**, **"-"** om "NEE" in te stellen.

- 5-Druk op de toets **"Enter"** om de selectie te bevestigen.

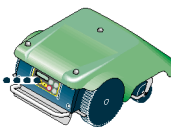


toets "ON" (A)

toets "Start/Pause" (B)



toets "Off/Stop" (C)



IDM - 41501710200.nf

- 6-Druk tweemaal na elkaar op de toets **"Start/Pause"(B)** om de robot te starten

- 7-Stuur de robot met de afstandsbediening (zie "Beschrijving van de afstandsbediening").



Belangrijk

Het is raadzaam om de robot met de afstandsbediening te bedienen om in een klein, goed zichtbaar gebied te maaien en indien mogelijk te vermijden dat de robot tegen hindernissen aanstoot.

- 8-Druk na het maaien op de toets **"Off/Stop"(C)** om de robot te stoppen in veilige condities (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").



Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

- 9-Plaats de robot in de acculader.

INVOEREN PASWOORD

De robot kan worden beschermd met een paswoord bestaande uit vier cijfers dat de gebruiker kan inschakelen, uitschakelen en veranderen (zie "Programmering").

- 1-Op het display verschijnt het bericht:



- 2-Druk op een van de toetsen "+", "-" om het eerste cijfer in te voeren



- 3-Druk op de toets "Enter" om te bevestigen. De cursor verplaatst zich naar de volgende positie.



- 4-Herhaal de procedure om alle cijfers van het paswoord in te stellen. Nu is de robot klaar voor gebruik.

WEERGAVE DISPLAY TIJDENS HET MAAIEN

Terwijl de grasmaai-machine zijn werk doet, geeft de display de volgende gegevens weer:



- snelheid motor linkerwiel
- snelheid motor mes
- snelheid motor rechterwiel
- spanning accu

Terwijl de grasmaaimachine opgeladen wordt, geeft de display "LADEN" weer.

Buiten de werkcycli van de grasmaaimachine, geeft de display de dag en het uur voor de aanvang van het werk weer.

LANGDURIGE STILSTAND EN WEER IN GEBRUIK NEMEN

In geval van langdurige stilstand van de robot moet er een aantal handelingen verricht worden om de juiste werking te garanderen op het moment dat de robot weer in gebruik genomen wordt.

- 1-Maak de root en de acculader zorgvuldig schoon (zie "De robot schoonmaken").
- 2-Laad de accu minimaal één keer per maand op bij loodaccu's en na elke 5 maanden bij lithiumaccu's (zie "Laden accu na langere inactieve periode").



Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

- 3-Berg de robot op een beschutte en droge plaats op waar een geschikte omgevingstemperatuur heerst van 10-30°C en waar buitenstaanders (kinderen, dieren enz.) niet makkelijk bij kunnen komen.

4-Koppel het stopcontact van de voeding **(A)** af.

5-Dek de acculader **(C)** af om te voorkomen dat er materiaal in terecht komt (bladeren, papier, enz.) en om de contactplaatjes te beschermen.

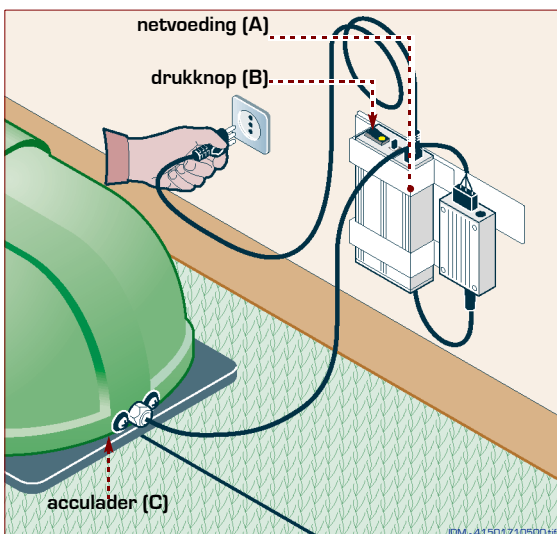
De robot opnieuw in gebruik nemen

Alvorens de robot na een lange stilstand weer in gebruik te nemen moet u op de aangegeven manier handelen.

1-Steek de stekker van de voeding **(A)** in het stopcontact.

2-Herstel de algemene stroomvoorziening.

3-Druk de knop **(B)** van de voeding op ON.



i Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

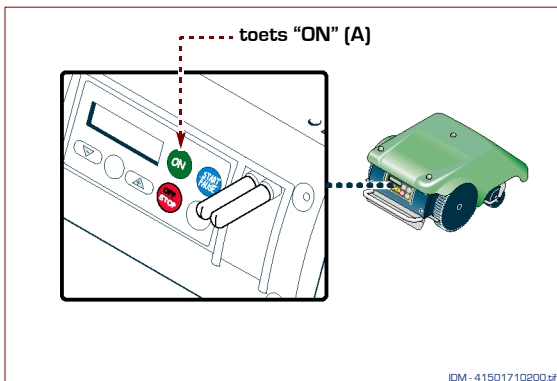
4-Plaats de robot in de acculader.

5-Druk op de toets **ON (A)**.

6-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").

7-Na enkele seconden verschijnt op het display "LADEN".

8-Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Programmering").



LADEN ACCU NA LANGERE INACTIEVE PERIODE

Laad de accu minimaal één keer per maand op bij loodaccu's en na elke 5 maanden bij lithiumaccu's.

- 1-Voed de acculader elektrisch en zorg ervoor dat de contacten altijd schoon zijn.

i Belangrijk

Indien het antidiestalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

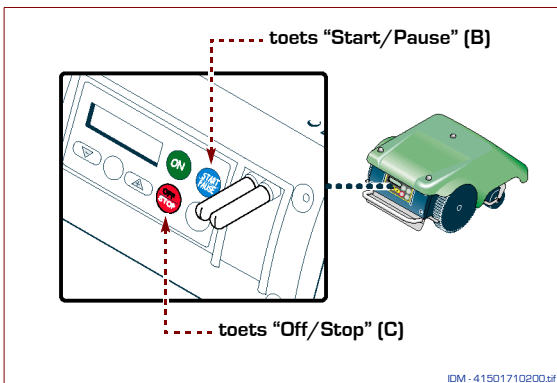
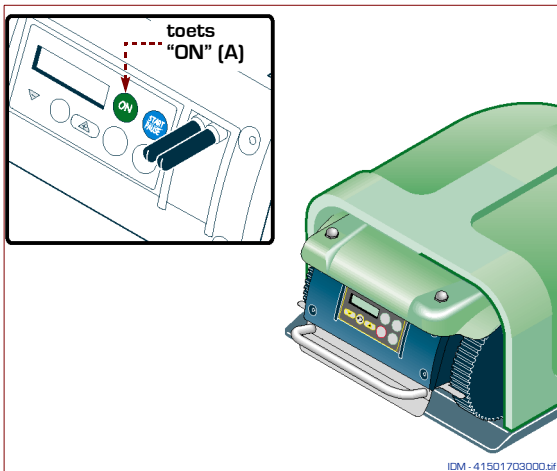
- 2-Plaats de robot in de acculader.
- 3-Druk op de toets "ON" (A).
- 4-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").
- 5-Na enkele seconden verschijnt op het display "LADEN".

- 6-Druk op de toets "Start/Pauza" (B).

De laadcycli van de accu's start.

- 7-Na de lading (ongeveer 6 uren), druk op de toets "Off/Stop" (C).

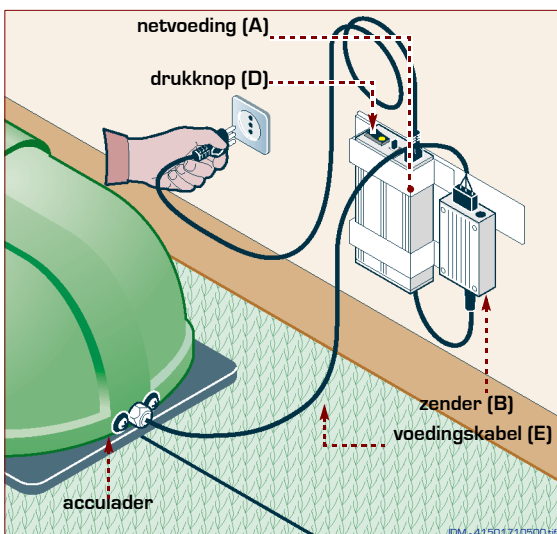
- 8-Berg de robot op een beschutte en droge plaats op waar een geschikte omgevingstemperatuur heerst van 10-30°C en waar buitenstaanders (kinderen, dieren enz.) niet makkelijk bij kunnen komen.



Herstel accu's met kit winter charge (optie)

Met deze kit kan de accu worden geladen of in stand gehouden in de winterperiode, zonder gebruik te maken van de acculader.

- 1-Druk de knop **(D)** van de voeding op OFF.
- 2-Koppel het stopcontact van de voeding **(A)** af.
- 3-Koppel de kabel **(E)** los van de zendgroep **(B)**.



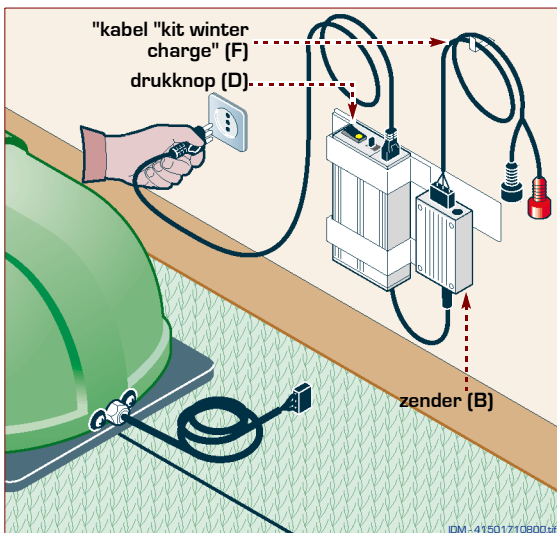
- 4-Sluit de kabel van de kit **(F)** aan op de zendgroep **(B)**.
- 5-Sluit het stopcontact van de voeding aan.
- 6-Druk de knop **(D)** van de voeding op ON.



Belangrijk

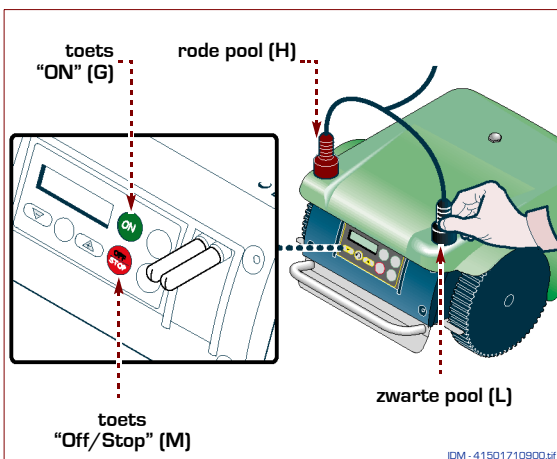
Indien het antidiestalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

- 7-Positioneer de robot in de nabijheid van de voedings-/zendgroep.

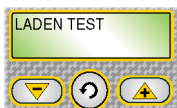


8-Druk op de toets **ON (G)**.

9-Voer het paswoord in (indien gevraagd) (zie "Invoeren paswoord").



10-op het display verschijnt het bericht:



11-Na enkele seconden verschijnt het bericht op het display.



12-Sluit de stekker **(H)** (rood, pool +) aan.

13-Sluit de stekker **(L)** (zwart, pool -) aan.

14-Op het display verschijnt het bericht:

De laadcyclus van de accu's start.



15-Na de lading (ongeveer 6 uren), druk op de toets **"Off/Stop" (M)**.

16-Maak de stekker **(H)** (rood, pool +) los.

17-Maak de stekker **(L)** (zwart, pool -) los.

18-Berg de robot op een beschutte en droge plaats op waar een geschikte omgevingstemperatuur heerst van 10-30°C en waar buitenstaanders (kinderen, dieren enz.) niet makkelijk bij kunnen komen.

NL



Voorzichtig - Waarschuwing

Door een verkeerde aansluiting van de polen kunnen de accu's en de elektronische circuits onherstelbaar beschadigd worden.

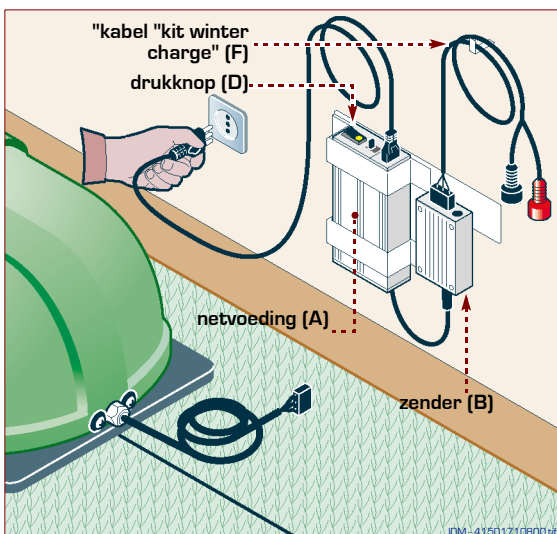


Belangrijk

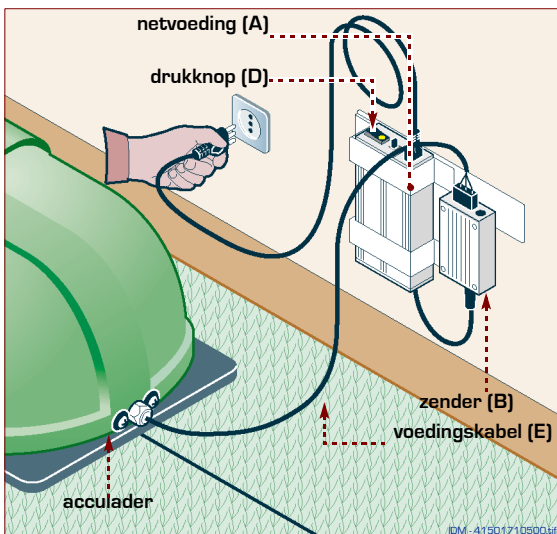
De aansluiting van de connectoren dient te gebeuren binnen 30 seconden na de inschakeling van de toets **"ON"**. Na die tijdsspanne schakelt de robot automatisch uit. Druk opnieuw op de toets **"ON"** om de handeling te vervolledigen.

Na de winterperiode wordt de kit losgekoppeld en kan de acculader weer worden aangezet.

- 1-Druk de knop **(D)** van de voeding op OFF.
- 2-Koppel het stopcontact van de voeding **(A)** af.
- 3-Koppel de kabel **(F)** los van de zendgroep **(B)**.



- 4-Sluit de kabel van de kit **(E)** aan op de zendgroep **(B)** (zie "Installatie acculader en voedings-/zendgroep").
- 5-Sluit het stopcontact van de voeding **(A)** aan.
- 6-Druk de knop **(D)** van de voeding op ON.
- 7-Plaats de robot in de acculader.



TIPS VOOR HET GEBRUIK

Hieronder worden enkele aanwijzingen gegeven waar u zich tijdens het gebruik van de robot aan moet houden.

- Ook als u zich goed geïnformeerd heeft moet u tijdens het eerste gebruik enkele proefmanoeuvres verrichten om te bedienen en de belangrijkste functies te leren kennen.
- Controleer of de bevestigingsschroeven van de belangrijkste organen goed vastgedraaid zijn.
- Maai het gazon vaak om te voorkomen dat het gras te hard groeit.
- Gebruik de robot niet om gras dat langer is dan 10 cm te maaien.
- Indien in het gazon een automatische bewateringsinstallatie geïnstalleerd is, programmeer de robot dan op du-

sdanige manier dat hij minstens 1 uur voor de aanvang van de bewatering terugkeert naar de acculader.

- Controleer de helling van het terrein en controleer of deze niet de maximum toegestane waarden overschrijdt zodat het gebruik van de robot geen gevaren met zich mee brengt.
- Wij raden aan de grasmaaaimachine op dusdanige manier te programmeren dat hij niet meer dan nodig werkt, rekening houdend met het groeitempo van het gras in de verschillende seizoenen, zodat de machine niet onderhevig is aan nutteloze slijtage en de accu's langer meegaan.

NORMAAL ONDERHOUD

AANBEVELINGEN VOOR HET ONDERHOUD



Belangrijk

Gebruik tijdens het onderhoud de door de fabrikant aangegeven persoonlijke beschermingsmiddelen, met name als u aan het mes werkt.

Alvorens de onderhoudswerkzaamheden uit te voeren moet gecontroleerd worden of de robot in een veilige toestand gestopt is (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").

OVERZICHT VAN DE GEPROGRAMMEERDE ONDERHOUDSTERMIJNEN

Frequentie	Onderdeel	Type ingreep	Verwijzing
Iedere week	Mes	Het mes schoonmaken en de goede staat van het mes controleren	Zie "De robot schoonmaken"
		Als het mes verbogen is door stoten of erg versleten is moet het mes vervangen worden.	Zie "Het mes vervangen"
	Knoppen voor het opladen van de accu's	Schoonmaken en eventuele oxidatie verwijderen	Zie "De robot schoonmaken"
	Contactplaatjes	Schoonmaken en eventuele oxidatie verwijderen.	Zie "De robot schoonmaken"
Iedere maand	Robot	Schoonmaken	Zie "De robot schoonmaken"

C1450700.fm

DE ROBOT SCHOONMAKEN

1-Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").



Belangrijk

Indien het antidiefstalalarm is ingeschakeld, schakel het eerst uit vooraleer de robot op te tillen (zie "Programmering").

2-Maak alle oppervlakken aan de buitenkant van de robot met een met lauw water en neutrale zeep doordrenkte spons schoon en spoel ze goed af.

3-Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de gelakte oppervlakken en de kunststof onderdelen niet te beschadigen.

4-Was de binnenste gedeelten van de robot niet en gebruik geen waterstralen onder hoge druk om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



Voorzichtig - Waarschuwing

Dompel de robot om de elektrische en elektronische onderdelen niet onherstelbaar te beschadigen niet geheel of gedeeltelijk in water onder omdat de robot niet waterdicht is.

5-Controleer de onderkant van de robot (maairesgedeelte en wielen) en verwijder de aanslag en/of de restanten die de goede werking van de robot kunnen belemmeren.

6- Om de aanslag en/of andere restanten van het mes te verwijderen moet u een geschikte borstel gebruiken.



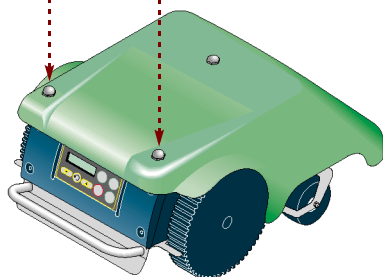
Voorzichtig - Waarschuwing

Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden.

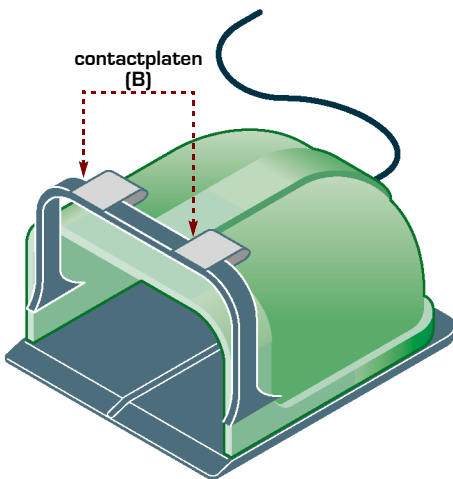
7-Maak de laadknoppen van de accu's (A), de contactplaatjes (B) schoon en verwijder eventuele roestvlekken of residuen te wijten aan elektrische contacten met behulp van een droge doek of, indien nodig, met fijn schuurpapier.

8-Maak de binnenkant van de acculaad vrij van opgehoopte grasresten.

laadknop (A)



contactplaten (B)



DEFECTEN OPSPOREN

De volgende informatie biedt hulp bij identificatie en correctie van mogelijke problemen of storingen die tijdens het gebruik kunnen optreden.

Sommige storingen kunnen door de gebruiker verholpen worden; voor andere

storingen is specifieke technische kennis en speciale vaardigheden vereist en deze mogen uitsluitend door vakmensen met ervaring die in de specifieke branche opgedaan en erkend is verholpen worden.

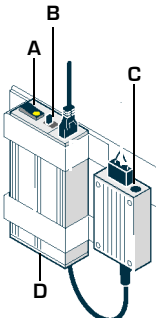
	<i>Probleem</i>	<i>Oorzaken</i>	<i>Oplossingen</i>
	Het antidiefstalalarm blijft in werking	Alarm uitgeschakeld	Schakel het alarm uit (zie "Programming")
	Het antidiefstalalarm werkt niet	Alarm uitgeschakeld	Schakel het alarm in (zie "Programming")
		"Bufferaccu" zwak	Laad de accu op. Om de "bufferaccu" te laden, moet de robot worden ingeschakeld in de acculader tijdens de lading van de accu's, of moet hij worden aangelaten tijdens het maaien. De eerste lading van de "bufferaccu" neemt minstens 6 uren in beslag.
			 Belangrijk Indien het probleem aanhoudt, contacteer de Assistentie

	Probleem	Oorzaken	Oplossingen
De robot is erg lawaaiig		Maaimes beschadigd	Vervang het mes door een nieuwe (zie "Het mes vervangen")
		Maaimes vastgelopen door restanten (linten, koorden, stukjes plastic enz.).	Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen")  Voorzichtig Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden. Maak het mes schoon.
		De robot is gestart terwijl er hindernissen te dicht bij zijn (minder dan m afstand) of onverwachte hindernissen (gevallen takken, achtergelaten voorwerpen enz.).	Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen") Verwijder de hindernissen en start de robot weer (zie "Handmatige start en stop van de robot (op afgesloten oppervlakken)")
		Elektrische motor defect	Laat de motor door het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum repareren of vervangen.
		Gras te hoog	Snijhoogte vergroten (zie "Snijhoogte afstellen") Maai het oppervlak eerst met een normale grasmaaimachine.
De robot plaatst zich niet correct in de acculader		Verkeerde positie van de omvangdraad of de voedingskabel van de acculader.	Controleer de aansluiting van de acculader (zie "Installatie acculader en voedings-/zendgroep")
		Verzakking van de ondergrond vlakbij de acculader	Plaats de acculader op een vlakke en stabiele ondergrond (zie "Planning van de installatie van de machine")
De robot gedraagt zich abnormaal rond bloemperken		Draad verkeerd gelegd	Leg de afrasteringsdraad goed (tegen de klok in) (zie "Installatie van de afrasteringsdraad")
De robot werkt op verkeerde tijdstippen		Klok verkeerd ingesteld	Regel de klok van de robot (zie "Programmering")
		Werktijd verkeerd ingesteld	De werktijd opnieuw instellen (zie "Programmering")
De robot voert de snelle terugkeer niet uit		Snelle terugkeer niet correct opgesteld	De correcte opstelling van de snelle terugkeer controleren (zie "Vorbereiding snelle terugkeer van de robot naar de acculader")

	Probleem	Oorzaken	Oplossingen
	Het werkgebied wordt niet volledig gemaaid	Onvoldoende werkuren	De werktijd verlengen (zie "Programming")
		Maaimes met aanslag en/of restanten	Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen")  Voorzichtig Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden. Maak het maaimes schoon
		Maaimes versleten	Vervang het mes door een origineel onderdeel (zie "Het mes vervangen")
		Werkgebied te groot ten opzichte van de werkelijke capaciteit van de robot.	Pas het werkgebied aan (zie "Technische gegevens")
		De accu's zijn bijna aan het einde van hun levensduur.	Vervang de accu's door originele onderdelen (zie "De accu's vervangen")
		De accu's zijn niet volledig opgeladen.	Reinig en elimineer eventuele roestvlekken van de contactpunten van de accu's (zie "De robot schoonmaken") Laad de accu's minimaal 12 uur lang op
	Secundair oppervlak niet volledig gemaaid	Verkeerde programmering	Programmeer het secundaire oppervlak correct (zie "Programming")
	Op het display verschijnt "Geen Signaal".	De afrasteringsdraad is niet goed aangesloten (kabel gebroken, elektrische aansluiting ontbreekt enz.)	Controleer de werking van de elektrische voeding, de correcte aansluiting van de voedings-/zendgroep en de acculader (zie "Installatie acculader en voedings-/zendgroep")

	<i>Probleem</i>	<i>Oorzaken</i>	<i>Oplossingen</i>
	Op het display verschijnt "Buiten omvang".	Terrein te steil	Zet het gebied met een te grote helling af [zie "Planning van de installatie van de machine"] Installeer de Kit om te werken op hellingen groter dan 27° [zie "Technische gegevens"]
		Draad verkeerd gelegd	Controleer of de draad goed gelegd is (te diep, in de buurt van metalen voorwerpen, afstand tussen de draad die twee elementen kleiner dan 70 cm afzet enz.) [zie "Planning van de installatie van de machine"]
		Afrasteringsdraad van binnenste gebieden (bloembedden, struiken enz.) met de klok mee gelegd.	Leg de afrasteringsdraad goed (tegen de klok in) [zie "Installatie van de afrasteringsdraad"]
		Voeding overbelast	Pas geschikte oplossingen toe om de temperatuur van de voeding te verlagen (ventileren of de installatieplaats veranderen enz.) [zie "Planning van de installatie van de machine"]
		Het aandrijfsysteem van de wielen is niet in orde	Controleer de wielen en maak ze indien nodig vast.
	Op het display verschijnt "Blackout".	Onderbreking van de stroom naar de zender	Start de robot weer
		Voeding overbelast	Pas geschikte oplossingen toe om de temperatuur van de voeding te verlagen (ventileren of de installatieplaats veranderen enz.) [zie "Planning van de installatie van de machine"]
		Aanwezigheid van andere installaties in de buurt	Neem contact op met een door de fabrikant erkend servicecentrum
	Op het display verschijnt "Fout motor wiel".	Terrein ongelijk of met hindernissen die de beweging belemmeren	Controleer of het te maaien gazon gelijkmatig en vrij is van kuilen, stenen of andere hindernissen. Als dit niet zo is dan moet het gazon eerst vrijgemaakt worden [zie "Voorbereiding en afbakening van de werkoppervlakken (hoofd en secundair)"]
		Eén of beide motoren die het aandrijfsysteem van de wielen aandrijven defect.	Laat de motor door het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum repareren of vervangen.
	Op het display verschijnt "Hindernisfout".	De stootsensoren zijn vastgelopen	Demonteer de kap en controleer de werking van de sensoren

	Probleem	Oorzaken	Oplossingen
	Op het display verschijnt "Fout sync".	De ontvanger van de robot herkent het signaal niet.	Het apparaat moet uit- en weer ingeschakeld worden. Indien het probleem aanhoudt, contacteer de Assistentie
Op het display verschijnt "Hoog gras".		Maaimes beschadigd	Vervang het mes door een nieuwe (zie "Het mes vervangen")
		Maaimes vastgelopen door restanten (linten, koorden, stukjes plastic enz.).	Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen")  Voorzichtig Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden. Maak het mes schoon.
		De robot is gestart terwijl er hindernissen te dicht bij zijn (minder dan m afstand) of onverwachte hindernissen (gevallen takken, achtergelaten voorwerpen enz.).	Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen") Verwijder de hindernissen en start de robot weer (zie "Handmatige start en stop van de robot (op afgesloten oppervlakken)")
		Elektrische motor defect	Laat de motor door het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum repareren of vervangen.
		Gras te hoog	Snijhoogte vergroten (zie "Snijhoogte afstellen") Maai het oppervlak eerst met een normale grasmaaimachine.
De afstandsbediening werkt niet		Verkeerde programmering	Programmeer de afstandsbediening correct (zie "Programmering")
		De led van de afstandsbediening licht niet op.	Verwijder de accu en vervang hem (zie "Vervang de batterijen van de afstandsbediening")
	Na de installatie van de robot worden storingen vastgesteld (radio, televisie, elektrische poort, enz.).	Storingen met andere elektrische inrichtingen	Neem contact op met een door de fabrikant erkend servicecentrum

	Probleem	Oorzaken	Oplossingen
	De led (D) van de voeding gaat niet aan.	Er is geen stroom	Controleer of de stand van de schuif (B) overeenstemt met de voedingsspanning en of de knop (A) op "ON" staat.
		Zekering onderbroken	Controleer of de aansluiting op de stroomaansluiting van de voeding in orde is. Laat de zekering door het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum vervangen.
	De led (C) (groen) van de zender is aan.	Afrasteringsdraad onderbroken	Bring de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen") Druk de knop (A) van de voeding op OFF. Verbind de afrasteringsdraad.
		Afrasteringsdraad te lang.	Installeer de signaalversterkingsset.
	De led (C) (oranje) van de zender gaat herhaaldelijk aan en knippert achter elkaar (minder dan 4).	Afrasteringsdraad verouderd of geoxideerd.	Controleer eventuele verbindingen. Vervang de draad indien nodig.
		Aansluitingen zijn niet goed uitgevoerd.	Laat dit door het dichtstbijzijnde erkende servicecentrum controleren.
	De led (C) (rood) van de zender is aan.		

ONDERDELEN VERVANGEN

AANBEVELINGEN VOOR VERVANGING VAN ONDERDELEN



Belangrijk

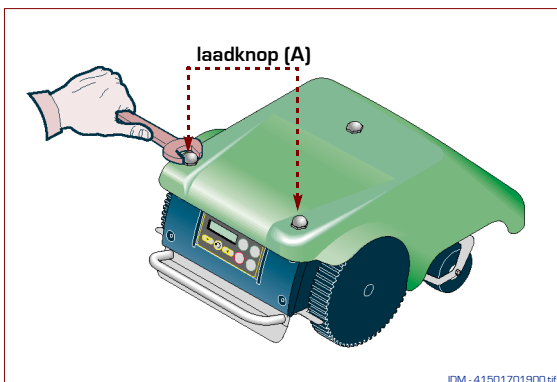
Vervang en repareer volgens de aanwijzingen van de fabrikant of raadpleeg de

technische service als de handeling niet in de handleiding is beschreven.

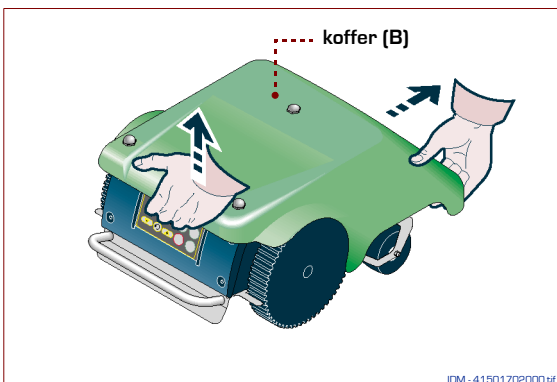
DE ACCU'S VERVANGEN

1-Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").

2-Draai de knoppen **(A)** los.



3-Demonteer de kap **(B)**.

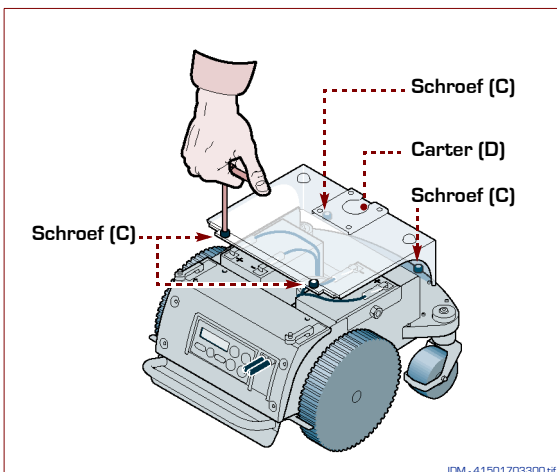


4-Draai de schroeven **(C)** los en demonteer het carter **(D)**.



Belangrijk

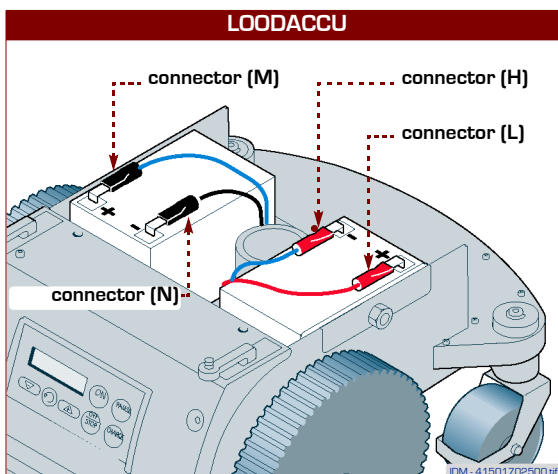
De accu's worden vervangen naargelang het geïnstalleerde type (lithium of lood).



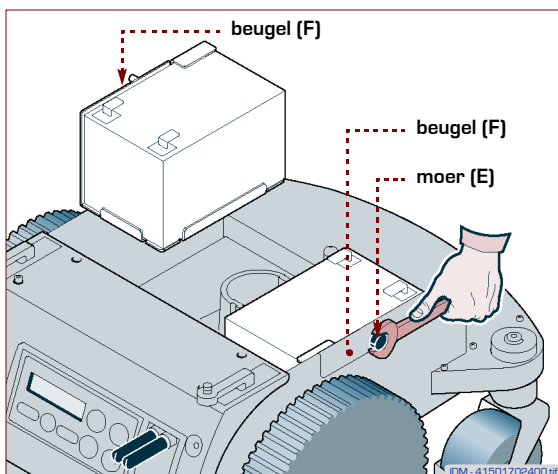
C141501700.fm

Loodaccu

1-Maak de kabels **(L-N-M-H)** op volgorde los.



2-Draai de moeren **(E)** los en verwijder de beugels **(F)**.



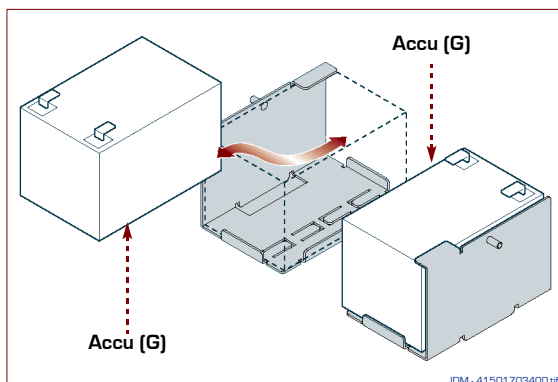
3-Verwijder de accu **(G)** en vervang hem.

4-Voer dezelfde handelingen uit om de andere accu **(G)** te vervangen.



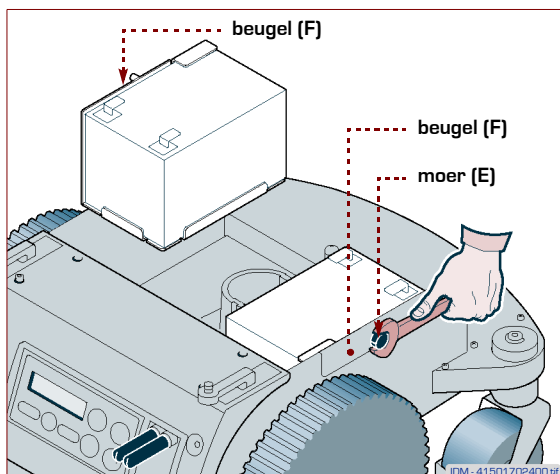
Belangrijk

Laat de lege accu niet in het milieu achter. Gooi hem weg volgens de geldende normen in materie.



5-Monteer de beugels (F) met de accu's.

6-Draai de moeren (E) vast.

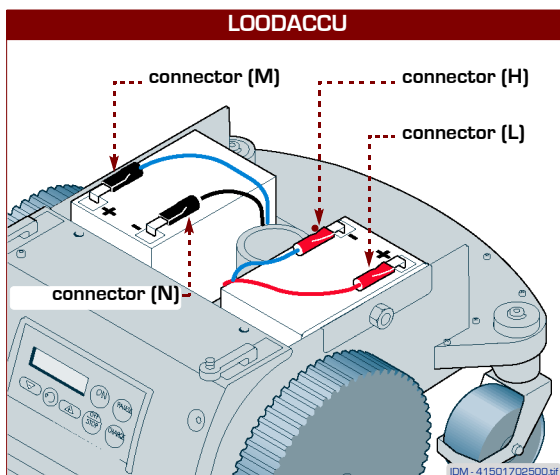


7-Sluit de connector (H) aan (rood met blauwe kabel)

8-Sluit de connector (L) aan (rood met rode kabel)

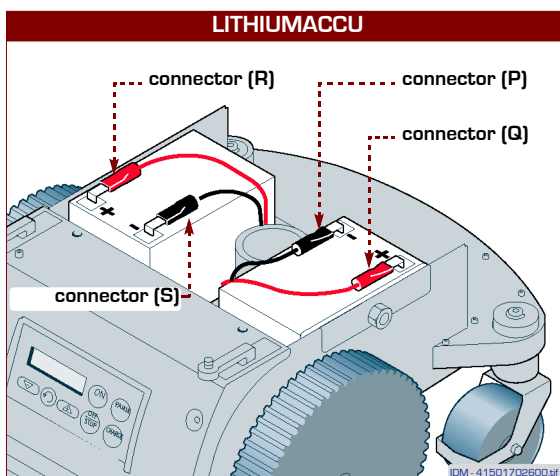
9-Sluit de connector (M) aan (zwart met blauwe kabel)

10-Sluit de connector (N) aan (zwart met zwarte kabel)



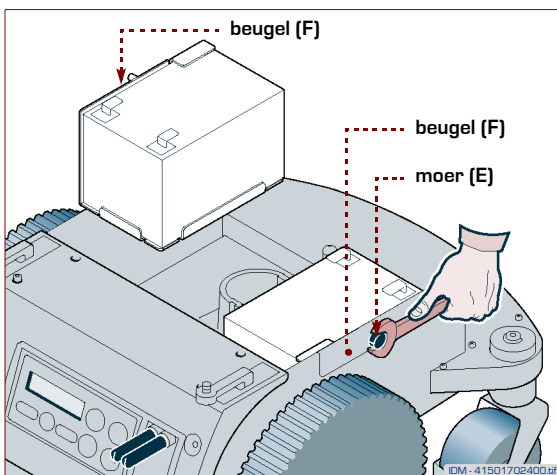
Lithiumaccu's aansluiten

1-Maak de kabels (R-S-Q-P) op volgorde los.



C141501700.fm

2-Draai de moeren (E) los en verwijder de beugels (F).



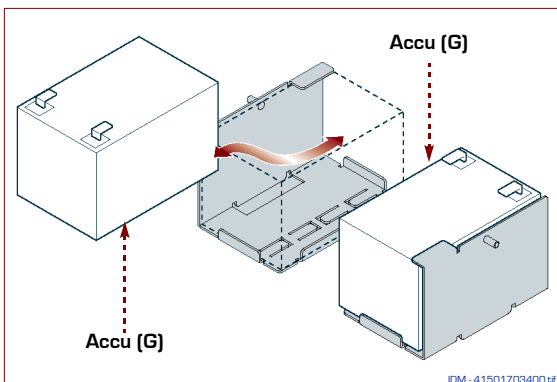
3-Verwijder de accu (G) en vervang hem.

4-Voer dezelfde handelingen uit om de andere accu (G) (indien aanwezig) te vervangen.



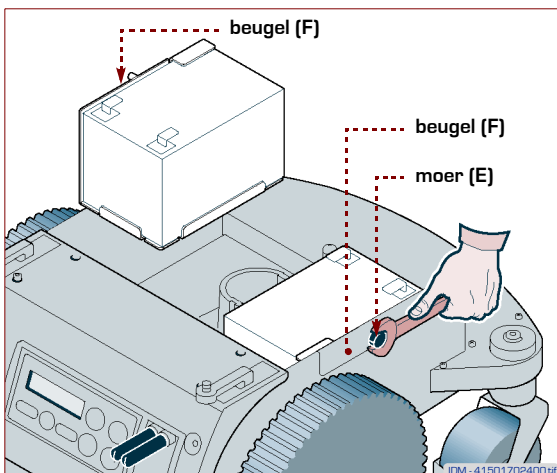
Belangrijk

Laat de lege accu niet in het milieu achter. Gooi hem weg volgens de geldende normen in materie.

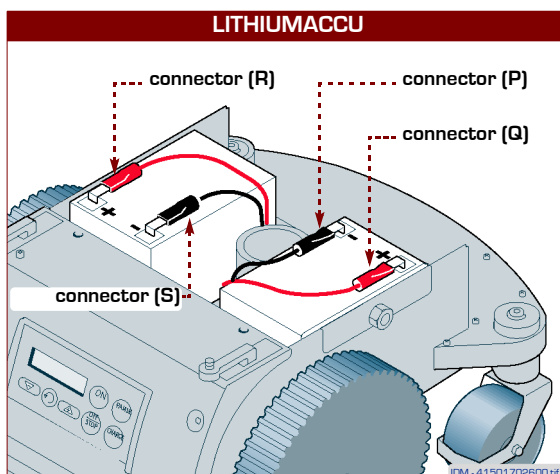


5-Monteer de beugels (F) met de accu's.

6-Draai de moeren (E) vast.

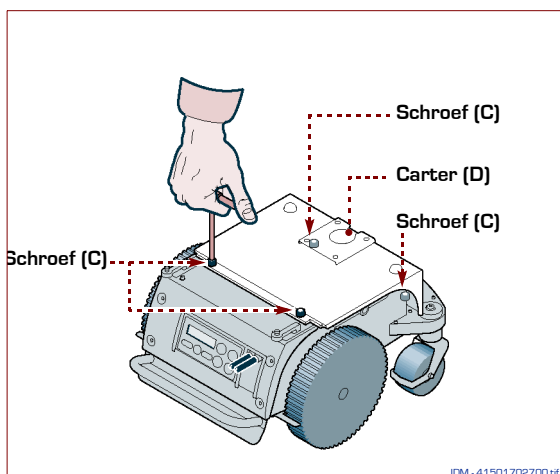


- 7-Sluit de connector **(P)** aan (zwart met zwarte kabel)
- 8-Sluit de connector **(Q)** aan (rood met rode kabel)
- 9-Sluit de connector **(R)** aan (rood met rode kabel)
- 10-Sluit de connector **(S)** aan (zwart met zwarte kabel)



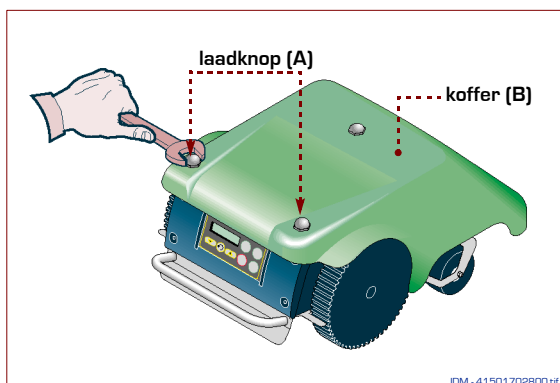
Na de aansluiting van de accu's, te werk gaan zoals aangegeven.

- 1-Monteer het carter **(D)** weer en draai de schroeven **(C)** weer vast.



- 2-Monteer de kap **(B)**.

- 3-Zet de knoppen **(A)** vast.



C141501700.fm

4-Plaats de robot in de acculader.

5-Laad de accu op.



Voorzichtig - Waarschuwing

Alvorens de accu's de eerste keer op te laden moet u controleren of de voeding geschikt is voor het type accu's die

geïnstalleerd zijn (voeding voor loodaccu's of lithiumaccu's) (zie "Laad de accu's bij het eerste gebruik op").

Nu is de robot klaar voor gebruik (zie "Gebruik en werking").

HET MES VERVANGEN

1-Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").

2-Draai de robot ondersteboven en leg hem zodanig neer dat de kap niet vernield wordt.

3-Draai de schroeven (B) los om het mes (A) te demonteren.



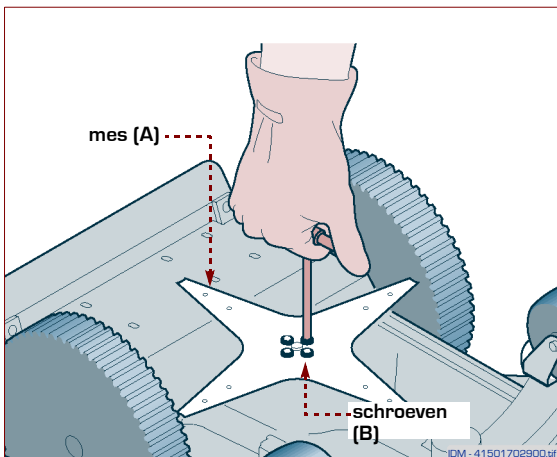
Belangrijk

Gebruik beschermende handschoenen om het gevaar dat u zich in uw handen snijdt te vermijden.

4-Monteer een nieuw mes en draai de schroeven vast.

5-Stel de maaihoogte af (zie "Snijhoogte afstellen").

6-Kantel de robot weer in de werkstand.



VERVANG DE BATTERIJEN VAN DE AFSTANDSBEDIENING

- 1-Breng de robot in een veilige toestand tot stilstand (zie "De robot in een veilige toestand stoppen").
- 2-Demonteer het deksel **(A)**.
- 3-Verwijder de batterij **(B)** en vervang door een nieuwe batterij met dezelfde spanning



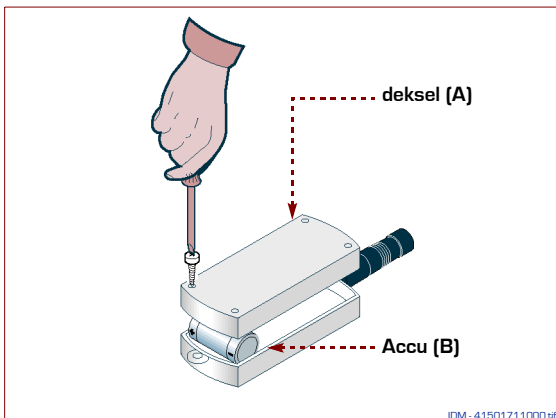
Belangrijk

Respecteer de polariteit (+ e -) bij het plaatsen van de nieuwe batterij.

Beschadig de interne circuits van de afstandsbediening niet.

- 4-Monteer het deksel **(A)**.

Start de robot en stuur hem met de afstandbediening om de doeltreffendheid van de batterij na te gaan.



AFDANKEN VAN DE ROBOT



Gevaar - Opgelet

Laat geen vervuילend materiaal achter in het milieu. Dank materialen af in overeenstemming met de toepasselijke geldende voorschriften.

